

①

a) Scrivo \mathcal{L} in forma
cartesiana.

$$\mathcal{L}: \begin{cases} x + y + 1 = 0 \\ 3x + z - 1 = 0 \end{cases}$$

la retta creata \mathcal{L} è
intersezione di due piani:

$$\mathcal{L}: \begin{cases} \pi_1 = \text{piano contenente } \mathcal{L} \text{ per } P \\ \pi_2 = \text{piano ortogonale a } \mathcal{L} \\ \text{per } P \end{cases}$$

$$\vec{v}_2 = (1, -1, 0) \wedge (0, 1, -1) \\ = (1, 1, 1)$$

$$\pi_1: \lambda(x+y+1) + \mu(3x+2z-1) = 0$$

passa per P se

$$\lambda(3) + \mu(3) = 0$$

$$\lambda = -\mu$$

$$\pi_1: 2x - y + z - 2 = 0$$

$$\pi_2: x + y + z + d = 0$$

passa per P se

$$3 + d = 0 \Rightarrow d = -3$$

$$t_2 \begin{cases} 2x - y + z - 2 = 0 \\ x + y + z - 3 = 0 \end{cases}$$

$$b) \quad d(\pi, \pi) = \frac{|2x - y + z - 1|}{\sqrt{4 + 1 + 1}} =$$

$$= 3 \Rightarrow$$

$$2x - y + z - 1 = \pm 3\sqrt{6}$$

$$\pi_1: \quad 2x - y + z - 1 - 3\sqrt{6} = 0$$

$$\pi_2: \quad 2x - y + z - 1 + 3\sqrt{6} = 0$$

②

a) Gli insiemi che si possono completare ad una base sono gli insiemi indipendenti

$$P \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 2 \\ -1 & 2 & 0 & 1 \\ -1 & 6 & 0 & 4 \end{pmatrix} = 2$$

$\Rightarrow S_1$ è dipendente

$\Rightarrow S_1$ non si può
completare

$$P \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 & 1 \\ 6 & 2 & -1 & 1 \end{pmatrix} = 2$$

$\Rightarrow S_2$ è indipendente

$\Rightarrow S_2$ si può completare

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 & 1 \\ 6 & 2 & -1 & 1 \end{pmatrix} R_2 - 2R_1$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

Non ha pivot sulla

2^a e 4^a colonna \Rightarrow

per completare uso i

vettori $(0, 1, 0, 0)$ e

$(0, 0, 0, 1)$ \Rightarrow

$$B = \left\{ (3, 1, 0, 1), (6, 2, -1, 1), (0, 1, 0, 0), (0, 0, 0, 1) \right\}$$

b) la base B è
ortonormale \Rightarrow

$$h_1 = (3, 0, 1) \cdot \left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}, \frac{2}{3}\right) =$$
$$= 1 + \frac{2}{3} = \frac{5}{3}$$

$$h_2 = (3, 0, 1) \cdot \left(\frac{2}{3}, \frac{1}{3}, \frac{-2}{3}\right) =$$
$$= 2 - \frac{2}{3} = \frac{4}{3}$$

$$h_3 = (3, 0, 1) \cdot \left(-\frac{2}{3}, \frac{2}{3}, \frac{-1}{3}\right)$$
$$= -2 - \frac{1}{3} = \frac{-7}{3}$$

$$\left[\begin{pmatrix} 3 \\ -6 \end{pmatrix} \right]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} \frac{5}{3} \\ \frac{4}{3} \\ -\frac{7}{3} \end{pmatrix}$$

$$(3) \quad f(1, 1, 0) = 2(1, 1, 0)$$

per definizione di autovettore
di f

$$\ker f: \quad 2x_1 - x_2 = 0$$

$$\ker f = \left\{ (x_1, 2x_1, x_3), \right. \\ \left. x_1, x_3 \in \mathbb{R} \right\}$$

Base per $\ker f$: $\{ (1, 2, 0), (0, 0, 1) \}$

I vettori $B = \{ (1, 1, 0), (1, 2, 0), (0, 0, 1) \}$ sono linearmente indipendenti $\Rightarrow B$ è una base \Rightarrow

la matrice che rappresenta f rispetto alle base B del dominio e la canonica del codominio \bar{e} :

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$f^{-1}(3, 3, 0) :$$

$$A \cdot \underline{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow 2x_1 = 0$$

$$x_1 = \frac{0}{2}$$

$$\text{Soluzioni: } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{3}{2}, x_2, x_3 \right), \\ x_2, x_3 \in \mathbb{R} \end{array} \right.$$

$$f^{-1}(3, 3, 0) = \frac{3}{2}(1, 1, 0)$$

$$+ x_2(1, 2, 0) + x_3(0, 0, 1)$$

$$\underbrace{\hspace{15em}}_{\text{Ker } f}$$

$$= \frac{3}{2}(1, 1, 0) + \text{Ker } f.$$

$$\textcircled{4} \quad \det (A - \lambda I_4) =$$

$$\det \begin{pmatrix} 1-\lambda & -3 & -1 & -3 \\ 0 & -\lambda & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 2\lambda & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -\lambda \end{pmatrix} =$$

$$= (1-\lambda)(-\lambda)(2-\lambda)(-\lambda)$$

$$= \lambda^2 (1-\lambda)(2-\lambda) = 0$$

$$\Rightarrow \lambda = 0, \quad \mu_{av}(0) = 2$$

$$\lambda = 1, \quad \mu_{av}(1) \Rightarrow \mu_g(1) = 1$$

$$\lambda = 2, \mu_2(2) = 1 \Rightarrow \mu_g(2) = 1$$

devo trovare $\mu_g(0)$

$$p(A) = 3 \Rightarrow \mu_g(0) =$$

$$4 - 3 = 1 < \mu_2(0) \Rightarrow$$

la matrice non è
diagonalizzabile

Domande

1) gli autovettori di A sono vettori di \mathbb{R}^3 ,
in \mathbb{R}^3 gli insiemi
indipendenti hanno
cardinalità al più 3.

2) A e B si dicono
simili se \exists una
matrice invertibile P

tale che

$$B = P^{-1} A P$$

A e B avranno lo stesso determinante, lo stesso rango, lo stesso polinomio caratteristico (quindi gli stessi autovettori)

3) le soluzioni formano un sottospazio se $\underline{b} = \underline{0}$

la dimensione è 2 se
e solo se $f(A) = 3$