

Es2

Sia $\phi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ t.c. $\cdot \text{Im}(\phi) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$
 $\cdot \lambda = 2$ è autovalore
 $\cdot \phi$ endomorfismo simmetrico

a) Determinare autovalori e autospazi di ϕ
 Sia A la matrice associata a $\phi \Rightarrow A = A^T \Rightarrow$ ortogonalmente diagonalizzabile

\Rightarrow Se $\text{Im}(\phi) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \Rightarrow \dim \text{Im}(\phi) = \underline{\text{rk}(A)} = 1$

\Rightarrow Per il teorema delle dimensioni $\dim \mathbb{R}^3 - \text{rk}(A) = \underline{\dim(\ker(\phi))} = 2$
 $3 - 1 = 2$

$\Rightarrow A$ ortogonalmente diagonalizzabile \Rightarrow Autospazi in somma diretta

$\Rightarrow \lambda$ è autovalore di $A \Rightarrow A u = \lambda u \Rightarrow u = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ t.c. $\alpha \in \mathbb{R}$
 $\in \text{Im}(\phi) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

quindi $V_2 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

\Rightarrow Avendo il $\ker(\phi)$ dimensione 2 vuol dire che $\boxed{\lambda = 0}$ è autovalore con m.a.(0) = 2

$\Rightarrow V_0 \oplus V_2 = \mathbb{R}^3$ ed avendo A simmetrica $\Rightarrow V_0 = V_2^\perp$

\Rightarrow Troviamo il complemento ortogonale di $V_2 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

$V_2^\perp : \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.c. } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \right\} = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle = V_0$

Quindi gli autovalori di A sono $\lambda_1 = 2$ con m.a.(2) = m.g(2) = 1

$\lambda_2 = 0$ con m.a.(0) = m.g(0) = 2

e $V_2 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$ e $V_0 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle$

2) Determinare una base ortonormale di autovettori di ϕ

Una base di autovettori è $\mathcal{B} = \left\{ \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}_{v_1}, \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}}_{v_2}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}_{v_3} \right\}$

v_2 e v_3 sono già \perp ma i due vettori di v_3 non lo sono

quindi normalizziamo $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow u_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

normalizziamo $v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow u_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$

usando Gram Schmidt troviamo u_3 t.c. $\langle v_2, v_3 \rangle = \langle u_2, u_3 \rangle$

$$u_3 = \frac{v_3 - (v_3 \cdot u_2)u_2}{\|v_3 - (v_3 \cdot u_2)u_2\|} = \frac{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \left[\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}}{\left\| \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \left[\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\|}}$$

$$= \frac{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}}{\left\| \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\|} = \frac{\begin{pmatrix} 1/2 \\ 1/2 \\ -1 \end{pmatrix}}{\sqrt{\frac{1}{4} + \frac{1}{4} + 1}} = \frac{2}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1/2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{6} \\ -2/\sqrt{6} \end{pmatrix}$$

quindi $\mathcal{C} = \left\{ \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{6} \\ -2/\sqrt{6} \end{pmatrix} \right\}$ è una base ortonormale di autovettori

3) $A_{\mathcal{C}}^{\mathcal{E}}(\phi)$? Dato che $A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Allora $A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$

$$A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{2}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$$

$\wedge \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 2/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$

$$A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{2}{3} A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$$

$$A_{\Sigma} = \begin{pmatrix} 2/3 & 2/3 & 2/3 \\ 2/3 & 2/3 & 2/3 \\ 2/3 & 2/3 & 2/3 \end{pmatrix}$$

d) Determinare tutti i vettori $v \in \mathbb{R}^3$ t.c. $v - \phi(v) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (*)$

Sappiamo che $\text{Im}(\phi) = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle \Rightarrow \phi(v) = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \forall v \in \mathbb{R}^3, \alpha \in \mathbb{R}$

$$\Rightarrow v - \underbrace{\phi(v)}_{\alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = (\alpha+1) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Sappiamo che vettori di questo tipo $\in V_2$ (sono autovettori associati all'autovalore 2) e quindi $\phi(v) = 2v = 2(\alpha+1) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

Sostituendo in $(*)$ $\underbrace{(\alpha+1) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}_v - \underbrace{2(\alpha+1) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}_{\phi(v)} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow -(\alpha+1) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow \boxed{\alpha = -2}$$

$$\Rightarrow \boxed{v = -1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}$$

ES1

$$S = \begin{pmatrix} a \\ -b-1 \\ 0 \\ a+b \end{pmatrix}$$

con $a, b \in \mathbb{R}$

$$U = \begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + x_4 = 0 \\ 2x_1 - x_3 - x_4 = 0 \end{cases}$$

a) Base di U (ovvero dimensione 2)

$$\begin{cases} x_3 = 4x_1 + 2x_2 \\ x_4 = -2x_1 - 2x_2 \end{cases}$$

$$\text{se } x_2 = 0 \quad \begin{cases} x_3 = 4x_1 \\ x_4 = -2x_1 \end{cases}$$

$$\text{e } x_1 = 0 \quad \begin{cases} x_3 = 2x_2 \\ x_4 = -2x_2 \end{cases}$$

$$\Rightarrow B = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$$

b) base di U^\perp e un sistema lineare che abbia U^\perp come insieme delle soluzioni

b) base di U^\perp e un sistema lineare che abbia U^\perp come insieme delle soluzioni

$$U^\perp: \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \text{ t.c. } \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} = 0 \text{ e } \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix} = 0 \right\}$$

$$\begin{cases} x_2 + 2x_3 - 2x_4 = 0 \\ x_1 + 4x_3 - 2x_4 = 0 \end{cases} \text{ e un sistema che ha } U^\perp \text{ come soluzioni}$$

$$U^\perp = \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Posso ottenere risolvendo il sistema
o guardando i coeff. di U : $\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + 0x_3 + 1x_4 \\ 0x_1 + 0x_2 - 1x_3 - 1x_4 \end{cases}$

c) Determina $U \cap S$ sia un vettore generico di S e di U e impo-
ne l'uguaglianza.

$$\begin{aligned} a &= \beta \\ -b - 1 &= \alpha \\ 0 &= 2\alpha + 4\beta \\ a + b &= -2\alpha - 2\beta \end{aligned}$$

comp. vett. generico di S comp. vett. generico di S

$$\begin{aligned} a &= \beta \\ b &= -\alpha - 1 \\ \alpha &= -2\beta \\ \beta - \alpha - 1 &= -2\alpha - 2\beta \end{aligned}$$

$$\alpha + 3\beta = 1 \Rightarrow \begin{cases} \beta = 1 \\ \alpha = -2 \\ a = 1 \\ b = 1 \end{cases}$$

Quindi il vettore $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \in S \cap U$

Verifichiamo facilmente che $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \in S$
e $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \in U$

d) No S non è un sottospazio perché non include il vettore nullo

$$S = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \text{ e' una sottospazio di dimensione } 2$$

$$W = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \text{ e' il più piccolo sottospazio che contiene } S \text{ e questi 3 vetti rappresentano una sua base canonica L.I.}$$

dim $W = 3$

Es3

$$r = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}}_{P_r} + \underbrace{\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} \right\rangle}_{V_r} \quad s = \begin{cases} x+y+z=1 \\ 2x-y+z=1 \end{cases}$$

a) Eq. cartesiane di r e parametriche di s

$$r: \begin{cases} x = 1 + 2\alpha \\ y = 2 + \alpha \\ z = -1 - 3\alpha \end{cases} \leftarrow \text{eq. parametriche} \quad \begin{cases} \alpha = y - 2 \\ x = 1 + 2y - 4 \\ z = -1 - 3y + 6 \end{cases}$$

da cui

$$\text{Eq. cartesiane di } r: \begin{cases} x - 2y = -3 \\ 3y + z = 5 \end{cases}$$

$$s: \begin{cases} 3x = 8 - 2z \\ z = \alpha \end{cases} \begin{cases} x = \frac{2}{3} - \frac{2}{3}\alpha \\ y = 1 - \alpha - \frac{2}{3} + \frac{2}{3}\alpha = \frac{1}{3} - \frac{1}{3}\alpha \\ z = \alpha \end{cases}$$

$$s: \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \\ 0 \end{pmatrix} + \left\langle \begin{pmatrix} -2/3 \\ -1/3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = \underbrace{\begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \\ 0 \end{pmatrix}}_{P_s} + \underbrace{\left\langle \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \right\rangle}_{V_s}$$

Oss $V_r = V_s$

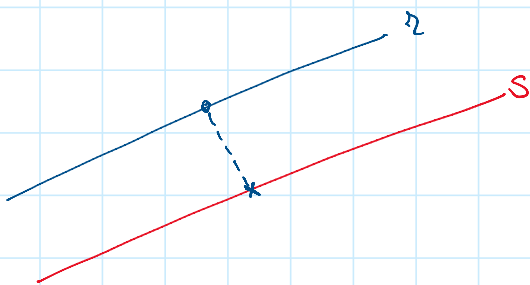
b) Posizioni reciproca e distanza di r ed s

Vedo che le giaciture di r ed s coincidono \rightarrow sono parallele
Vedremo se coincidono senza punti in comune

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 0 & 3 \\ 0 & 3 & 1 & -5 \\ 1 & 1 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 & -1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 0 & 3 \\ 0 & 3 & 1 & -5 \\ 0 & 3 & 1 & -4 \\ 0 & 3 & 1 & -7 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 0 & 3 \\ 0 & 3 & 1 & -5 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Rette parallele senza punti in comune infatti

$$rk(A) = 2 \neq rk(A|b) = 3$$



c) Determino $\pi \perp r$ e piane per $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

$\pi \perp r$ e piane per $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in s$

Essendo $r \parallel s$ π sarà ortogonale ad entrambe

$$V_{\pi} = V_r^{\perp} = V_s^{\perp}$$

$$V_{\pi}: \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.c. } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} = 0 \right\}$$

$$V_{\pi} = \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$$

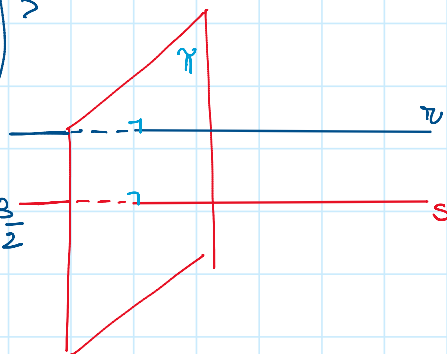
$$\pi = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$$

eq. vettoriali

$$\pi = \begin{cases} x = -\alpha + 3\beta \\ y = 2\alpha \\ z = 1 + 2\beta \end{cases}$$

Eq. parametriche \uparrow

$$\begin{cases} x = -\frac{4}{2} + \frac{3}{2}z - \frac{3}{2} \\ \alpha = \frac{y}{2} \\ \beta = \frac{z-1}{2} \end{cases}$$



$$\pi: 2x + y - 3z = -3 \quad \text{eq. cartesiana}$$

d) Distanza fra r ed s ovvero che $P_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in s$ e $e \in \pi$ (punto precedente)

quindi se trovo l'intersezione di π con r ho trovato due pt di min. distanza

levo l'intersezione di π con r

$$\begin{cases} 2x + y - 3z = -3 \\ x - 2y = -3 \\ 3y + z = 5 \end{cases} \quad \begin{cases} x = -3 + 2y \\ z = 5 - 3y \\ -6 + 4y + y - 15 + 9y = -3 \end{cases} \quad \begin{cases} y = \frac{18}{14} = \frac{9}{7} \\ x = -3 + 18/7 = -3/7 \\ z = 5 - 27/7 = 8/7 \end{cases}$$

Pt di minima distanza

$$P_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in s$$

$$P_2 = \begin{pmatrix} -3/7 \\ 9/7 \\ 8/7 \end{pmatrix} \in r$$

$$\|P_2 - P_1\| = \left\| \begin{pmatrix} -3/7 \\ 9/7 \\ 1/7 \end{pmatrix} \right\|$$

$$= \sqrt{\frac{9}{49} + \frac{81}{49} + \frac{1}{49}} = \sqrt{\frac{91}{49}} = \frac{\sqrt{91}}{7}$$

