

Esercizi del 25/10/13

Esercizio 1

(a) Aggiungiamo $v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $v_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ a

$v_1 = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ -6 \\ 1 \end{pmatrix}$, $v_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 4 \\ 1 \\ 7 \end{pmatrix}$. Verifichiamo che

v_1, v_2, v_3, v_4 sono una base di \mathbb{R}^4 controllando che sono lin. indipendenti:

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \lambda_3 v_3 + \lambda_4 v_4 = \begin{pmatrix} 4\lambda_1 - 3\lambda_2 + \lambda_3 \\ 5\lambda_1 + 4\lambda_2 + \lambda_4 \\ -6\lambda_1 + \lambda_2 \\ \lambda_1 + 7\lambda_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \lambda_1 \begin{pmatrix} -6 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = 0$$

perché $\begin{pmatrix} -6 \\ 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 1 \\ 7 \end{pmatrix}$ sono lin. indip. in \mathbb{R}^2 .

$\Rightarrow \lambda_3 = \lambda_4 = 0$ (dalle prime due equazioni).

(b) È facile verificare che $v_3 = 2v_1 - v_2$, quindi non è possibile completare v_1, v_2, v_3 a base di \mathbb{R}^4 , perché sono lin. dipendenti.

(c) L'equazione che definisce V è: (2)

$$x_4 = 2x_2 + \frac{3}{2}x_2 + \frac{5}{2}x_3$$

Aggiungiamo a $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix}$ i vettori

$$v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 3/2 \end{pmatrix} \in V.$$

$V \neq \mathbb{R}^4 \Rightarrow \dim V \leq 3$. Ma

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \lambda_3 v_3 = \begin{pmatrix} \lambda_1 + \lambda_2 \\ \lambda_1 + \lambda_3 \\ \lambda_1 \\ 2\lambda_2 + \frac{3}{2}\lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0 \Rightarrow \dim V = 3$ e

v_1, v_2, v_3 è una base di V .

(f) $V : \begin{cases} x_1 + x_2 = -x_3 + x_4 \\ 2x_1 + 5x_2 = x_3 - x_4 \end{cases}$ Risolvendo

rispetto a x_1, x_2 : $\begin{cases} x_1 = -2x_3 + 2x_4 \\ x_2 = x_3 - x_4 \end{cases}$

$$\Rightarrow V = \left\{ \begin{pmatrix} -2x_3 + 2x_4 \\ x_3 - x_4 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} : x_3, x_4 \in \mathbb{R} \right\}$$

\Rightarrow base di V : $\begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \dim V = 2$

Aggiungiamo a $v_1 = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ il vettore $v_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in V$,

non proporzionale $\Rightarrow v_1, v_2$ base di V .

(3)

(h) polinomi di grado diverso sono lin. indip. li. v_1, v_2, v_3 hanno gradi 4, 7, 3 risp. te. \Rightarrow aggiungendo $1, t, t^2, t^4, t^5, t^6, t^8, t^9, \dots$ si ottiene una base di $\mathbb{R}[t]$.

(i) $V = \mathbb{R}_{\leq 3}[t]$. Posto $v_4 = 1$, facendo i conti si verifica: $av_1 + bv_2 + cv_3 + dv_4 = 0 \Rightarrow a=b=c=d=0$. Poiché $\dim V = 4$, v_1, v_2, v_3, v_4 base.

Esercizio 2

(a) $v_2 = -\frac{3}{2}v_1$, v_1, v_3 indipendenti.

$v_4 = v_2 - v_3$, v_1, v_3, v_5 indipendenti:

$$\begin{array}{l} \text{I} \\ \text{II} \\ \text{III} \end{array} \left\{ \begin{array}{l} 4a + 5b + 3c = 0 \\ 6a - 7b + c = 0 \\ -10a + 2b - 2c = 0 \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \text{I} + \text{II} + \text{III} : \\ \\ \\ \end{array} \left\{ \begin{array}{l} \\ 2c = 0 \\ \end{array} \right.$$

$$\text{I, II} \left\{ \begin{array}{l} a + \frac{5}{4}b = 0 \\ a - \frac{7}{6}b = 0 \end{array} \right. \rightarrow a = b = 0$$

$\Rightarrow v_1, v_3, v_5$ base di \mathbb{R}^3 .

(d) $A_3 = \{\text{matrici anti-simmetriche } 3 \times 3\}$

ha $\dim = 3$. v_1, v_2, v_3 sono indip. li, quindi base.

$$\begin{cases} a - 7b + 9c = 0 \\ -3a + 4b - 10c = 0 \\ -2a - b + 3c = 0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} a - 7b + 9c = 0 \\ 3\text{I} + \text{II} : \\ 2\text{I} + \text{III} : \end{array} \left\{ \begin{array}{l} -17b + 17c = 0 \\ -\frac{5}{3}b + \frac{7}{3}c = 0 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow b \begin{pmatrix} -1 \\ -5 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 1 \\ 7 \end{pmatrix} = 0 \Rightarrow b = c = 0 \Rightarrow a = 0$$