

## V - Esercizi

**Esercizio 1** . Determinare una base ortonormale  $(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3)$  di  $\mathbb{R}^3$  sapendo che:  $\mathbf{v}_1 = {}^t(1/\sqrt{3} \ 1/\sqrt{3} \ 1/\sqrt{3})$ , che  $\mathbf{v}_2$  appartiene al sottospazio  $x_1 + x_2 - 2x_3 = 0$  e che l'angolo di  $\mathbf{v}_2$  ed  $\mathbf{e}_1 = {}^t(1 \ 0 \ 0)$  è acuto.

**Esercizio 2** . Determinare la 3<sup>a</sup> colonna in modo che la matrice

$$\begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} & * \\ 1/\sqrt{3} & 0 & ** \\ 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} & *** \end{pmatrix}$$

sia ortogonale.

**Esercizio 3** . Determinare, se possibile,  $\alpha$  e  $\beta \in \mathbb{R}$  in modo che la matrice

$$\begin{pmatrix} \alpha & 2/\sqrt{5} & 1/\sqrt{30} \\ -1/\sqrt{6} & 0 & \beta \\ 2/\sqrt{6} & -1/\sqrt{5} & 2/\sqrt{30} \end{pmatrix}$$

sia ortogonale.

**Esercizio 4** . Dato il vettore  $\mathbf{x} = {}^t(0 \ 1 \ 1 \ 1) \in \mathbb{R}^4$  determinare due vettori  $\mathbf{x}_1$  e  $\mathbf{x}_2$  tali che  $\mathbf{x}_1 \in W$ , ove  $W = L_{\mathbb{R}}\{ {}^t(-1 \ 1 \ 0 \ 1), {}^t(0 \ 1 \ 1 \ 0) \}$ ,  $\mathbf{x}_2 \in W^\perp$  e  $\mathbf{x} = \mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2$ .

**Esercizio 5** . Dati i vettori  $\mathbf{u} = {}^t(1 \ 0 \ 2)$ ,  $\mathbf{w} = {}^t(1 \ -1 \ 2)$  determinare i vettori ortogonali a  $\mathbf{w}$  e la cui proiezione ortogonale sul sottospazio generato da  $\mathbf{u}$  sia  $(-1/5)\mathbf{u}$ .

**Esercizio 6** . Determinare una base ortonormale  $\{\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{u}_3\}$  di  $\mathbb{R}^3$  sapendo che  $\mathbf{u}_1$  appartiene al sottospazio  $W_1 = L_{\mathbb{R}}\{ {}^t(2 \ 1 \ -2) \}$  e che  $\mathbf{u}_2$  appartiene al sottospazio  $W_2 = L_{\mathbb{R}}\{ {}^t(1 \ 0 \ 0), {}^t(0 \ 1 \ 2) \}$ .

**Esercizio 7** . Verificare che se due vettori  $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$  verificano l'uguaglianza  $\|\mathbf{x}\| = \|\mathbf{y}\|$  allora  $\mathbf{x} + \mathbf{y}$  è ortogonale a  $\mathbf{x} - \mathbf{y}$  e viceversa.

**Esercizio 8** . Sia  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  l'applicazione lineare definita da:

$$F\left({}^t(1 \ 0 \ 0)\right) = {}^t(2 \ -1 \ 1 \ 0), F\left({}^t(0 \ 1 \ 0)\right) = {}^t(-1 \ 2 \ 0 \ -1), \\ F\left({}^t(0 \ 0 \ 1)\right) = {}^t(1 \ 1 \ 1 \ -1).$$

- Scrivere la matrice ed equazioni di  $F$  rispetto alle basi canoniche di  $\mathbb{R}^3$  ed  $\mathbb{R}^4$ .
- Determinare una base del nucleo di  $F$  ed una base ed equazioni cartesiane dell'immagine di  $F$ .
- Completare quest'ultima base in una base di  $\mathbb{R}^4$ .

**Esercizio 9** . In  $\mathbb{R}^3$  sono dati i vettori  $\mathbf{v}_1 = {}^t(0 \ 1 \ -1)$ ,  $\mathbf{v}_2 = {}^t(1 \ k \ 1)$ ,  $\mathbf{v}_3 = {}^t(-1 \ 2 \ 3)$ . Sia  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare definita da  $F(\mathbf{e}_1) = \mathbf{v}_1$ ,  $F(\mathbf{e}_2) = \mathbf{v}_2$ ,  $F(\mathbf{e}_3) = \mathbf{v}_3$ , ove  $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}$  è la base canonica di  $\mathbb{R}^3$ . Esistono valori del parametro reale  $k$  per i quali  $F$  è invertibile? In caso affermativo determinare la matrice che rappresenta l'applicazione inversa  $F^{-1}$  rispetto alla base canonica.

**Esercizio 10** . Sia  $G : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  l'operatore tale che:

$$G\left({}^t(1 \ 0 \ 0)\right) = {}^t(1 \ 1 \ 0), \\ G\left({}^t(0 \ 1 \ 0)\right) = G\left({}^t(0 \ 0 \ 1)\right) = {}^t(1 \ 1 \ 1).$$

- Scrivere la matrice e le equazioni di  $G$  nella base canonica.
- Determinare la controimmagine del vettore  ${}^t(2 \ 2 \ 1)$  e stabilire se essa è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^3$ .
- Stabilire se  $G$  è diagonalizzabile.

**Esercizio 11** . Trovare autovalori ed autovettori di  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$  e

determinare due diverse matrici diagonalizzanti  $A$ .

**Esercizio 12** . Sia  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'operatore definito da

$$F\left({}^t(x_1 \ x_2 \ x_3)\right) = {}^t(x_1 + x_3 \ 2x_2 \ x_1 + x_3).$$

- Trovare gli autovalori di  $F$ .
- Trovare una base di  $\mathbb{R}^3$  costituita da autovettori di  $F$ .