

## Geometria BAER I canale Foglio esercizi 5

### Esercizio 1.

Si considerino i sottospazi di  $\mathbb{R}^4$ :

$$E = L\left[\underline{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \underline{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}\right] \quad F = L\left[\underline{w}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \underline{w}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \underline{w}_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 7 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}\right].$$

Si trovi una base di  $E \cap F$ .

*Soluzione:* Osserviamo che  $\underline{w}_3 = \underline{w}_1 + \underline{w}_2$ , dunque  $F = L[\underline{w}_1, \underline{w}_2]$ . I vettori dell'intersezione si scrivono dunque sia come combinazione lineare dei vettori della base di  $E$  che come combinazione lineare dei vettori della base di  $F$ . dunque  $E \cap F \ni \underline{v} = x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 = z\underline{w}_1 + t\underline{w}_2$  da cui  $x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 - z\underline{w}_1 - t\underline{w}_2 = \underline{0}$ . Scrivendo il sistema

$$S: \begin{cases} x - z - 2t = 0 \\ 2x + y - 3z - 4t = 0 \\ -y - t = 0 \\ x + z = 0 \end{cases}$$

le cui soluzioni sono  $\left\{ \begin{pmatrix} s \\ -s \\ s \\ -s \end{pmatrix}, s \in \mathbb{R} \right\}$  troviamo  $E \cap F = \text{Sol}(S) = L\left[\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}\right]$ .

### Esercizio 2.

Si considerino i sottospazi  $E = \text{Sol}(2x - y - z - w = 0)$ ,  $F = L\left[\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right]$ .

- (a) Si scriva  $F$  come spazio delle soluzioni di un sistema omogeneo.
- (b) Si trovi una base di  $E \cap F$

*Soluzione:* a) Consideriamo la matrice  $\begin{pmatrix} 2 & 1 & x \\ -1 & -1 & y \\ -1 & 0 & z \\ 0 & 0 & w \end{pmatrix}$ ; eguagliando a zero i due orlati  $\mu_{123,123}, \mu_{124,123}$

del minore  $\mu_{12,12}$  (per esempio) troviamo il sistema  $\begin{cases} -x - y - z = 0 \\ -w = 0 \end{cases}$  (possiamo controllare di aver fatto bene i conti verificando che i due vettori della base data per  $F$  sono soluzioni).

b) Visto che nella parte a) abbiamo trovato un sistema le cui soluzioni sono tutti e soli i vettori di  $F$ , i vettori dell'intersezione saranno tutti e soli quelli che soddisfano questo sistema e l'equazione data per  $E$  ovvero le soluzioni di

$$\begin{cases} -x - y - z = 0 \\ -w = 0 \\ 2x - y - z - w = 0 \end{cases}$$

Quindi  $E \cap F = L\left[\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}\right]$ .

**Esercizio 3.**

Si consideri il sottospazio  $U = L\left[\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}\right]$ .

- (a) Si scriva un sistema  $S$  t.c.  $U = \text{Sol}(S)$ .  
 (b) Si trovi un sottospazio  $W$  tale che  $\mathbb{R}^5 = U \oplus W$ .

Soluzione: a) 
$$\begin{cases} -2x_1 + x_4 + x_5 = 0 \\ -2x_2 + x_4 + x_5 = 0 \\ -2x_3 + x_4 + x_5 = 0 \end{cases}$$

b) Basta trovare tre vettori che insieme ai due dati formino una base di  $\mathbb{R}^5$  e considerare il sottospazio generato da questi tre vettori. Ad esempio possiamo prendere i vettori della base canonica di  $\mathbb{R}^5$   $\underline{e}_1, \underline{e}_2, \underline{e}_3$  e porre  $W = L[\underline{e}_1, \underline{e}_2, \underline{e}_3]$ .

**Esercizio 4.**

Si considerino i seguenti sottospazi di  $\mathbb{R}^3$ :

$$U = L\left[\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 7 \\ 1 \end{pmatrix}\right] \quad V = L\left[\begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}\right]$$

Si trovino delle basi dei sottospazi  $U, V, U \cap V, U + V$ .

Soluzione: Una base di  $U$  è costituita dai primi due generatori dati, visto che il terzo è combinazione lineare dei primi due. I generatori dati per  $V$  sono linearmente indipendenti quindi formano una base di  $V$ . Risolvendo il sistema

$$x \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = z \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} + w \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}$$

troviamo  $x = -(4/3)t, y = -6t, z = t, w = -(7/3)t$ , dunque una base di  $U \cap V$  è data dal vettore  $\begin{pmatrix} 4/3 \\ 10 \\ 6 \end{pmatrix}$ .

Infine notiamo che  $U + V = \mathbb{R}^3$ , quindi una base è (per esempio) la base canonica.

**Esercizio 5.**

Si considerino i seguenti sottospazi di  $\mathbb{R}^4$ :

$$U = L\left[\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}\right] \quad V = L\left[\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}\right]$$

Calcolare la dimensione di  $U + V$  e  $U \cap V$  e una base dell'intersezione.

Soluzione: Siano  $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3$  i generatori di  $U$  (nell'ordine). Si vede che  $\text{Mat}(\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3)$  ha rango 2, quindi una base è data (per esempio) da  $\underline{v}_1, \underline{v}_2$  che sono linearmente indipendenti. I generatori  $\underline{w}_1, \underline{w}_2$  di  $V$  sono linearmente indipendenti quindi formano una base. Per trovare una base dell'intersezione si può risolvere il sistema  $x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 = z\underline{w}_1 + t\underline{w}_2$ . Però se si prende come base di  $V$  la coppia di vettori  $\underline{w}_1, \underline{w}'_2 = \frac{1}{2}(\underline{w}_2 - \underline{w}_1)$  si vede facilmente che  $\underline{w}_1 + \underline{v}_1 = 2\underline{w}'_2$ , dunque  $\underline{v}_1 = 2\underline{w}'_2 - \underline{w}_1 \in U \cap V$ . La matrice  $\text{Mat}(\underline{w}_1, \underline{w}'_2, \underline{v}_2)$  ha rango 3, dunque la dimensione della somma è 3, il sottospazio intersezione ha dimensione 1 ed è generato da  $\underline{v}_1$ .

### Esercizio 6.

Si considerino i sottospazi di  $\mathbb{R}^5$

$$U = \text{Sol} \begin{cases} x + y + z + t + u = 0 \\ y + z + t + u = 0 \\ z + t + u = 0 \end{cases} \quad V = L[(1, 1, 1, 1, 1)^t, (2, 2, 2, 5, -1)^t]$$

(a) Si trovino delle basi di  $U \cap V$  e  $U + V$ .

*Soluzione:* L'intersezione è generata da  $(0, 0, 0, 1, -1)^t$ , la somma ha dimensione 3 per la formula di Grassmann ed una base è data (per esempio) da  $(0, 0, 1, -1, 0)^t$ ,  $(0, 0, 1, 0, -1)^t$ ,  $(1, 1, 1, 1, 1)$

(b) Si completi la base di  $E + F$  trovata ad una base di  $\mathbb{R}^5$

*Soluzione:* si possono aggiungere (per esempio)  $\underline{e}_5, \underline{e}_1$ .

### Esercizio 7.

Si considerino i sottospazi (dipendenti da un parametro  $k$ )

$$E_k = L[(1, 0, 0, 0)^t, (0, 2, k, 1)^t], \quad F_k = L[(0, k, 2, 0)^t, (0, 0, 0, 1)^t]$$

Si trovi una base di  $E_k \cap F_k$  al variare di  $k$

*Soluzione:* Se  $k \neq 2, -2$  il rango della matrice formata dai quattro vettori è 4 dunque i vettori sono linearmente indipendenti e l'intersezione è il sottospazio banale. Per  $k = \pm 2$  l'intersezione è generata da  $(0, 2, k, 1)$ .

### Esercizio 8.

Siano  $U \in \mathbb{R}^4$  il sottospazio di equazione  $2x - y - z + w = 0$ ,  $W$  il sottospazio generato dai vettori

$$(1, -1, 0, 0)^t, (2, -1, -1, 0)^t, (2, -2, 1, -1)^t$$

a) Si trovi una base di  $U \cap W$ , una base di  $U + W$  e le equazioni cartesiane di  $W$  (questa parte è stata svolta in classe)

*Soluzione: Primo metodo:* (aka fritto misto): il vettore generico di  $W$  è la combinazione lineare dei tre vettori della base di  $W$  che indichiamo con  $\underline{w}_1, \underline{w}_2$  e  $\underline{w}_3$ .

$$r \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} r + 2s + 2t \\ -r - s - 2t \\ t - s \\ -t \end{pmatrix}$$

Sostituendo nell'equazione cartesiana di  $U$ , otteniamo che affinché il vettore generico di  $W$  soddisfi l'equazione e quindi appartenga a  $U$  si deve avere  $3r + 6s + 4t = 0$ . Allora (ad esempio) i vettori  $\underline{w}_2 - \frac{3}{2}\underline{w}_3, \underline{w}_1 - \frac{3}{4}\underline{w}_3$  sono vettori di  $W$  che soddisfano l'equazione di  $U$  quindi appartengono all'intersezione.

**Secondo metodo:** Calcoliamo un'equazione cartesiana per  $W$ , tanto è anche richiesto dalla domanda, quindi non faccio lavoro inutile:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & x \\ -1 & -1 & -2 & y \\ 0 & -1 & 1 & z \\ 0 & 0 & -1 & w \end{pmatrix} = x + y + z + w$$

Risolvendo il sistema costituito dall'equazione cartesiana di  $U$  e da quella di  $W$  si trova una base dell'intersezione.

**Metodo 3:** In questo caso è il più lungo e complicato. Trovo una base di  $U$ , ad esempio  $\underline{u}_1 = (0, 1, -1, 0)^t$ ,  $\underline{u}_2 = (0, 0, 1, 1)^t$ ,  $\underline{u}_3 = (1, 0, 0, -2)^t$  e imponendo  $x_1\underline{w}_1 + x_2\underline{w}_2 + x_3\underline{w}_3 = y_1\underline{u}_1 + y_2\underline{u}_2 + y_3\underline{u}_3$  trovo il sistema

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 2x_3 = y_3 \\ -x_1 - x_2 - 2x_3 = y_1 \\ x_3 - x_2 = y_2 - y_1 \\ -x_3 = y_2 - 2y_3 \end{cases}$$

ogni soluzione  $(\underline{x}, \underline{y})$  è un vettore di  $\mathbb{R}^6$ , che abbiamo scritto come una coppia di vettori di  $\mathbb{R}^3$  perchè rappresenta le coordinate di un vettore dell'intersezione rispetto alla base di  $W$  (il vettore  $\underline{x}$ ) e rispetto alla base di  $U$  (il vettore  $\underline{y}$ ). Due soluzioni linearmente indipendenti le ricaviamo dai vettori trovati con il primo metodo:

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

che corrispondono ad una base di  $U \cap W$  data dai vettori  $\underline{w}_2 - \frac{3}{2}\underline{w}_3 = 2\underline{u}_1 - \frac{1}{2}\underline{u}_2 - \underline{u}_3$  e  $\underline{w}_1 - \frac{3}{4}\underline{w}_3 = \frac{1}{2}\underline{u}_1 - \frac{1}{4}\underline{u}_2 - \frac{1}{2}\underline{u}_3$ .

- b) Si scriva, se possibile, il vettore  $(3, 2, 1, 0)^t$  in due modi diversi come somma di un vettore in  $U$  e uno in  $W$ .

*Soluzione:* è possibile perchè l'intersezione è non vuota. Una base di  $U$  ottenuta estendendo la base dell'intersezione è  $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{u} = (0, 1, 0, 1)^t$ , una di  $W$  ottenuta allo stesso modo è  $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{w} = (1, -1, 0, 0)^t$ . Siccome  $U + W = \mathbb{R}^4$  abbiamo che i vettori  $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{u}, \underline{w}$  formano una base di  $\mathbb{R}^4$ . Calcoliamo le coordinate di  $(3, 2, 1, 0)^t$  rispetto a questa base e troviamo

$$(3, 2, 1, 0)^t = (-\underline{v}_1 + \underline{v}_2 + 3\underline{u}) + \underline{w} = -\underline{v}_1 + \underline{v}_2 + \underline{w} + (\underline{u})$$

dove gli addendi tra parentesi sono un vettore in  $U$ , quelli fuori uno in  $W$ .

*Metodo alternativo (secondo me più faticoso):* Date  $\underline{u}_1, \underline{u}_2, \underline{u}_3$  base di  $U$  e  $\underline{w}_1, \underline{w}_2, \underline{w}_3$  base di  $W$  scrivere  $(3, 2, 1, 0)^t$  come somma di un elemento di  $U$  e uno di  $W$  significa trovare soluzioni del sistema

$$x_1\underline{u}_1 + x_2\underline{u}_2 + x_3\underline{u}_3 + y_1\underline{w}_1 + y_2\underline{w}_2 + y_3\underline{w}_3 = (3, 2, 1, 0)^t.$$

Questo è un sistema di quattro equazioni in sei incognite, la matrice dei coefficienti ha rango 4 perchè  $U + W = \mathbb{R}^4$  dunque almeno quattro colonne sono linearmente indipendenti, dunque ammette infinite soluzioni dipendenti da due parametri. Ciascuna di queste è un modo diverso di scrivere  $(3, 2, 1, 0)^t$  come somma di un vettore di  $U$  e uno di  $W$ .

### Esercizio 9.

Siano  $E, F$  sottospazi di  $\mathbb{R}^5$  rispettivamente di dimensione 3, 4. Che valori può assumere la dimensione di  $E \cap F$ ?

*Soluzione:* per la formula di Grassmann la dimensione deve essere almeno 2; se  $E \subseteq F$  la dimensione deve essere 3. Poichè  $E \cap F \subseteq F$  questo è il valore massimo.

### Esercizio 10.

Consideriamo dei vettori  $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{w}_1, \underline{w}_2, \underline{w}_3$  di uno spazio vettoriale  $V$ . Sapendo che  $\underline{v}_1, \underline{v}_2$  sono linearmente indipendenti,  $\underline{w}_1, \underline{w}_2, \underline{w}_3$  sono linearmente indipendenti,  $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{w}_1, \underline{w}_2$  sono linearmente indipendenti, e  $\underline{w}_3 + 2\underline{v}_1 = \underline{v}_2$ , trovare una base di  $L[\underline{v}_1, \underline{v}_2] \cap L[\underline{w}_1, \underline{w}_2, \underline{w}_3]$  e di  $L[\underline{v}_1, \underline{v}_2] + L[\underline{w}_1, \underline{w}_2, \underline{w}_3]$

*Soluzione:*  $\underline{w}_3 = \underline{v}_2 - 2\underline{v}_1$  quindi genera l'intersezione, visto che gli altri quattro vettori sono linearmente indipendenti e dunque formano una base della somma.

### Esercizio 11.

Date le matrici

$$A_1 := \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad A_2 := \begin{pmatrix} 0 & 3 \\ -1 & -2 \end{pmatrix}, \quad A_3 = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad A_4 = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Si verifichi che formano una base dello spazio delle matrici due per due e si scrivano le coordinate della matrice

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$$

rispetto a questa base.

*Soluzione:* Le coordinate delle matrici rispetto alla base canonica dello spazio delle matrici sono date dai vettori  $\underline{v}_1 = (1, 2, -1, 0)^t, \underline{v}_2 = (0, 3, -1, -2)^t, \underline{v}_3 = (1, -1, 0, 1)^t, \underline{v}_4 = (3, 2, -1, 1)^t$ . Posto  $B = \text{Mat}(\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3, \underline{v}_4)$  abbiamo che il determinante di  $B$  è 2, quindi la matrice delle coordinate ha rango massimo e le matrici sono linearmente indipendenti dunque formano una base. Risolvendo il sistema  $B\underline{x} = (2, -1, -1, 2)^t$  troviamo che le coordinate sono  $(2, 0, 3, -1)$

### Esercizio 12.

Nei polinomi in  $x$  di grado al più 3,  $\mathbb{R}^4[x]$  consideriamo i sottospazi

$$U = \{p(x) \mid p(1) = 0\} \quad W = \{p(x) \mid p'(1) = 0\}$$

Si trovino basi di  $U, W, U \cap W, U + W$ .

*Soluzione:* Posto  $p(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3$  i coefficienti di un polinomio di  $U$  devono soddisfare  $a_0 + a_1 + a_2 + a_3 = 0$ , quelli di  $W$   $a_1 + 2a_2 + 3a_3 = 0$ . Quindi  $U, W$  hanno dimensione tre, essendo soluzioni un'equazione in quattro incognite. Analogamente  $U \cap W$  ha dimensione 2 visto che i coefficienti dei suoi polinomi devono soddisfare entrambe le equazioni. Per la formula di Grassmann quindi  $U + W$  ha dimensione 4 e coincide con  $\mathbb{R}^4[x]$ , una base dunque è la base canonica di questo spazio. Invece di risolvere il sistema nei coefficienti, posso ragionare così: nessun polinomio di grado 0 si annulla in 1 tranne il polinomio nullo, nessun polinomio in  $x$  di grado 1 ha derivata prima nulla in 1 quindi  $U \cap W$  deve essere generato da polinomi di grado 2 e 3. Prendo  $(x-1)^2, x(x-1)^2$ .

### Esercizio 13.

Si considerino i sottoinsiemi  $T_1, T_2$  di  $\text{Mat}(n \times n)$  formati rispettivamente dalle matrici triangolari superiori e inferiori.

- Si dimostri che  $T_1$  e  $T_2$  sono sottospazi vettoriali di  $\text{Mat}(n \times n)$  e se ne calcoli la dimensione.
- Si trovino  $T_1 + T_2$  e  $T_1 \cap T_2$ .
- si scriva la matrice  $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  come somma di una matrice triangolare superiore ed una matrice triangolare inferiore in due modi diversi.

*Soluzione:* a) La dimensione di entrambi è  $n(n+1)/2$ .

b)  $T_1 + T_2 = \text{Mat}(n \times n)$ , e  $T_1 \cap T_2$  sono le matrici  $n \times n$  diagonali (si noti Grassmann  $n(n+1)/2 + n(n+1)/2 = n^2 + n$ ).

$$\begin{aligned} \text{c) } \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ c & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & d \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & b \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & 0 \\ c & d \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & b \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ c & 0 \end{pmatrix} + \left( \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & d \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & b \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right) = \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ c & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a & b \\ 0 & d \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

### Esercizio 14.

Sia  $V = C(\mathbb{R})$  lo spazio delle funzioni continue dai reali ai reali. Si considerino i sottoinsiemi  $E$  formato dalle funzioni pari, ossia quelle per le quali  $f(x) = f(-x) \forall x \in \mathbb{R}$ , e quello delle funzioni dispari  $F := \{f \in V \mid f(x) = -f(-x)\}$ . Verificare che  $E, F$  sono sottospazi e che  $V = E \oplus F$

*Soluzione: Sono sottospazi in quanto sono chiusi rispetto alle operazioni e contengono la funzione costante nulla che è l'unica funzione sia pari che dispari ( $f(x) = f(-x) = -f(x) \forall x \in \mathbb{R}$ ), dunque  $E \cap F = \{0\}$ . inoltre ogni funzione si scrive (in modo unico)  $f(x) = \frac{f(x)+f(-x)}{2} + \frac{f(x)-f(-x)}{2}$ . La prima frazione è una funzione pari, la seconda dispari.*

**Esercizio 15.**

Date le matrici

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- (a) si verifichi che formano una base  $\mathcal{B}$  dello spazio delle matrici due per due

*Soluzione: La matrice  $4 \times 4$   $M$  con colonne le coordinate di  $A, B, C, D$  rispetto alla base canonica è invertibile*

- (b) Si scriva la matrice generica  $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  come combinazione lineare delle matrici di  $\mathcal{B}$

*Soluzione:  $(a + b - 2c)A + (c - d)B + (c + d - b)C + (c - a)D$*