- 1. Determinare i valori di k per i quali la dimensione del sottospazio $\langle (2, k, 3, 1), (3, 2, k-1, 5), (3, 4, 4k, -2) \rangle$ scende da 3 a 2.
 - Sol. Consideriamo la matrice

$$M(k) = \begin{pmatrix} 2 & k & 3 & 1 \\ 3 & 2 & k - 1 & 5 \\ 3 & 4 & 4k & -2 \end{pmatrix} .$$

Utilizzando il teorema degli orlati, fissiamo ad es. la sottomatrice $\begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ – essa ha il determinante diverso da zero – e cerchiamo i valori di k che annullano i determinanti dei due orli. Abbiamo:

$$\begin{vmatrix} 2 & k & 3 \\ 3 & 2 & k - 1 \\ 3 & 4 & 4k \end{vmatrix} = -9k^2 + 5k + 26 = 0 \implies k = 2 \lor k = -\frac{13}{9} ;$$

$$\begin{vmatrix} 2 & k & 1 \\ 3 & 2 & 5 \\ 3 & 4 & -2 \end{vmatrix} = 21k - 42 = 0 \implies k = 2 .$$

Esiste un unico valore comune, k=2, che ha la proprietà richiesta.

2. Scrivere equazioni cartesiane della retta incidente l'asse x, passante per A=(3,7,1) e parallela al piano $\pi: 8x-6y-z+3=0$.

<u>Sol</u>. Un punto della retta richiesta è necessariamente del tipo $P_t = (t, 0, 0)$. Imponendo che il vettore $\overrightarrow{P_t A}$ sia parallelo a π otteniamo la condizione

$$8(3-t) - 6(7-0) - 1(1-0) = 0$$

che porta al valore di $t = -\frac{19}{8}$. Possiamo ora trovare due equazioni cartesiane imponendo che valga 1 il rango della matrice

$$\begin{pmatrix} x + \frac{19}{8} & y - 0 & z - 0 \\ 3 + \frac{19}{8} & 7 - 0 & 1 - 0 \end{pmatrix}.$$

Orliamo la sottomatrice costituita dal solo 1, nel posto (2,3): otteniamo

$$\begin{cases} 8x - 43z + 19 = 0 \\ y = 7z \end{cases}.$$

Un metodo alternativo consiste nella costruzione di due piani opportuni le cui equazioni danno luogo alla retta richiesta: il piano contenente l'asse x e passante per A, e quello parallelo a π e sempre passante per A. Otteniamo $\lambda y + \mu z = 0$ con $7\lambda + \mu = 0$ (ad es. $\lambda = 1$, $\mu = -7$) e 8x - 6y - z + d = 0 con d = 19. Notiamo che le due soluzioni differiscono per una equazione (potrebbero differire anche per entrambe!) ma sono corrette in ogni caso.

3. Data la matrice

$$M = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} ,$$

verificare che $M^{-1} = M^t$.

 $\underline{\mathsf{Sol}}$. Il calcolo di M^{-1} può essere effettuato col classico metodo dei complementi algebrici ma è certamente lungo e poco agevole. Ad esempio, già il determinante di M non è semplice da calcolare; utilizzando la regola di Sarrus otteniamo

$$|M| = \frac{1}{6} + \frac{2}{6} + \frac{2}{6} + \frac{1}{6} = 1$$
.

Questo risultato facilita la scrittura della futura matrice inversa. Ora ad es. calcoliamo il complemento algebrico $\mu_{2,1}$ del posto (2,1); esso occuperà il posto (1,2) nella matrice inversa. Abbiamo:

$$\mu_{2,1} = (-1)^{2+1} \left(-\frac{1}{\sqrt{6}} - \frac{1}{\sqrt{6}} \right) = \frac{2}{\sqrt{6}}.$$

Curiosamente, $\mu_{2,1} = m_{2,1}$. Potremmo procedere con gli altri 8 complementi algebrici e troveremmo in effetti esattamente i numeri di M, nei posti giusti, dimostrando così la proprietà richiesta: l'inversa è esattamente la trasposta.

Esiste un metodo più diretto: basta calcolare il prodotto

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & 0 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}.$$

Esso è uguale alla matrice identità I_3 , dunque effettivamente M^t è l'inversa di M e l'esercizio è concluso.

Osserviamo che la proprietà $M^{-1} = M^t$ scaturisce da speciali relazioni tra le righe di M. Infatti il prodotto tra M e M^t chiama in causa tutti i possibili prodotti scalari tra le righe, ma queste ultime sono vettori a due a due ortogonali. Oltretutto esse sono versori, quindi otteniamo gli "1" sulla diagonale principale; essi, insieme agli "0" legati all'ortogonalità, portano alla matrice I_3 . Notiamo infine che il determinante uguale a 1 ha a che fare col teorema di Binet:

$$1 = |I_3| = |M \cdot M^{-1}| = |M| \cdot |M^{-1}| = |M| \cdot |M^t| = |M|^2,$$

da cui segue che |M| può valere 1 oppure -1 (più precisamente, vale 1 se e solo se i tre vettori-riga ordinati formano una terna orientata concordemente).

Le matrici che hanno l'inversa uguale alla trasposta si dicono, non a caso, ortogonali.

4. Soltanto uno dei due seguenti insiemi è un sottospazio. Dopo averlo riconosciuto, determinarne una base.

$$S = \{(x, y, w, z) \in \mathbf{R}^4 : 2x = 0\}$$
, $T = \{(x, y, w, z) \in \mathbf{R}^4 : 2 - y = 0\}$.

- <u>Sol</u>. Potremmo invocare il teorema secondo il quale i sottospazi corrispondono ai sistemi omogenei, quindi il sottospazio è S. In alternativa possiamo notare che $0 \notin T$. Una forma parametrica di S è (0, y, w, z); col metodo 1-0 otteniamo un insieme di generatori, $\{(0, 1, 0, 0), (0, 0, 1, 0), (0, 0, 0, 1)\}$ che in effetti è una base perché i tre vettori sono linearmente indipendenti.
- ${f 5}$. Soltanto uno dei due seguenti sottoinsiemi di ${f R}^3$ è un sottospazio. Dopo averlo riconosciuto, determinarne una base.

$$S = \{(a+b+c, a-b+2c, a^2)\}\$$
, $T = \{(a+c+d, a+b+2c, a+c+d)\}\$.

<u>Sol</u>. L'insieme S non ha la proprietà dell'opposto perché la componente a^2 non è mai negativa. Confidando nel testo, siamo quindi certi che T è un sottospazio. Per conferma, col metodo 1-0 possiamo scrivere i vettori di T come

$$a(1,1,1) + b(0,1,0) + c(1,2,1) + d(1,0,1)$$
.

È chiaro quindi che T è un sottospazio, dato che è un insieme generato da alcuni vettori. Una base di T consiste di due dei 4 vettori, scelti a piacere. Infatti il rango della matrice che li ha come righe vale 2, e nessuna delle 6 coppie di vettori consiste di vettori proporzionali. (perché abbiamo 6 scelte?...).

QUESITI

- \odot Le matrici invertibili di ordine 2 non formano un sottospazio (nello spazio vettoriale delle matrici di ordine 2). [V]
 - \odot Esistono insiemi di 4 generatori di \mathbb{R}^3 . [V]
 - ⊙ Le giaciture di due rette sghembe non hanno intersezione. [F]
- \odot Calcolare la proiezione ortogonale (scalare positivo) di $5\mathbf{i} + \mathbf{j} + 4\mathbf{k}$ sulla retta r: x + y + z = y z 3 = 0. $\left[\frac{5}{\sqrt{6}}\right]$

- \odot Calcolare la seconda coordinata del vettore $(2,3,3,\sqrt{2})$ rispetto alla base $\{(1,0,0,0),(0,2,1,0),(0,1,2,0),(0,0,0,8)\}$. [1]
- \odot Calcolare il rango della matrice 9×9 che contiene tutti zeri ad eccezione dei 4 elementi negli angoli, uguali a $\sqrt{2}$, e dell'elemento nel posto centrale (5,5), uguale a π . [2]