

1. Si considerino in \mathbb{R}^4 i seguenti sottospazi vettoriali:

$$\begin{aligned} U &= \text{Span}(u_1 = (1, 0, 1, 0), u_2 = (0, 1, 0, 1), u_3 = (k^2, k, 1, 1)), \\ W &= \text{Span}(w_1 = (0, 1, -1, 0), w_2 = (0, k, 2k, 0)), \end{aligned} \tag{1}$$

con k parametro reale. Determinare, al variare di $k \in \mathbb{R}$,

- la dimensione e una base sia per U che per W ;
 - la dimensione e una base di $U + W$;
 - la dimensione e una base di $U \cap W$;
 - dire per quali $k \in \mathbb{R}$ si ha $\mathbb{R}^4 = U \oplus W$.
2. Si consideri l'applicazione $\phi : \mathbb{R}_2[t] \rightarrow \mathbb{R}_2[t]$ (con $\mathbb{R}_2[t]$ spazio vettoriale dei polinomi di una variabile reale di grado minore od uguale a due), definita da

$$\phi(p) = t \frac{dp}{dt} - (t + 1)^2 \frac{d^2p}{dt^2}. \tag{2}$$

- Dimostrare la linearità di ϕ ,
 - Scrivere la matrice associata a ϕ rispetto alla base $\{1, t, t^2\}$ di $\mathbb{R}_2[t]$.
 - Determinare la dimensione e una base sia per il nucleo che per l'immagine di ϕ .
 - Calcolare autovalori ed autospazi di ϕ .
 - Dire se ϕ è diagonalizzabile.
3. Sia $\mathbb{R}_2[t]$ lo spazio vettoriale dei polinomi di una variabile reale di grado minore od uguale a due.
- Dimostrare che l'applicazione $g : \mathbb{R}_2[t] \times \mathbb{R}_2[t] \rightarrow \mathbb{R}$, definita da

$$g(p, q) = p(-1)q(-1) + p(0)q(0) + p(1)q(1) \tag{3}$$

è un prodotto scalare.

- Dimostrare che il sottoinsieme

$$W = \{p \in \mathbb{R}_2[t] \mid p(t) = p(-t) \forall t \in \mathbb{R}\} \tag{4}$$

è un sottospazio.

- Trovare la dimensione e una base di W .
- Trovare la dimensione e una base di W^\perp , complemento ortogonale di W rispetto al prodotto scalare sopra definito.
- Dire se g è definito positivo.

SOLUZIONI PROVA SCRITTA DEL 15/2/2011

1. a) Riducendo a scala la matrice che ha come colonne u_1, u_2, u_3 otteniamo

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & k^2 \\ 0 & 1 & k \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 1 & 0 & k^2 \\ 0 & 1 & k \\ 0 & 0 & 1 - k^2 \\ 0 & 0 & 1 - k \end{vmatrix}. \quad (5)$$

Le tre colonne sono linearmente dipendenti quando $1 - k^2 = 0$ e $1 - k = 0$, vale a dire per $k = 1$. Quindi per $k = 1$ abbiamo $\dim(U) = 2$ e $\mathcal{B}_U = \{u_1, u_2\}$ (questi due vettori sono linearmente indipendenti non essendo uno multiplo dell'altro). Per $k \neq 1$, $\dim(U) = 3$ e $\mathcal{B}_U = \{u_1, u_2, u_3\}$.

Procedendo in modo analogo per W otteniamo, per $k=0$, $\dim(W) = 1$ e $\mathcal{B}_W = \{w_1\}$. Per $k \neq 0$, $\dim(W) = 2$ e $\mathcal{B}_W = \{w_1, w_2\}$.

b) Riduciamo a scala la matrice che ha come colonne i vettori $\{u_i, w_j\}$:

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & k^2 \\ 0 & 1 & 1 & k & k \\ 1 & 0 & -1 & 2k & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & k^2 \\ 0 & 1 & 1 & k & k \\ 0 & 0 & -1 & 2k & 1 - k^2 \\ 0 & 0 & 0 & -3k & k^2 - k \end{vmatrix}. \quad (6)$$

Quindi $\dim(U + W) = 3$ se $3k = 0$ e $k^2 - k = 0$, vale a dire se $k = 0$. Per $k \neq 0$ invece $\dim(U + W) = 4$. Nel primo caso $\mathcal{B}_{U+W} = \{u_1, u_2, w_1\}$, nel secondo come base di $U + W$ si può prendere la base canonica di \mathbb{R}^4 .

c) Per il teorema di Grassmann $\dim(U \cap W) = \dim(U) + \dim(W) - \dim(U + W)$. Quindi $\dim(U \cap W) = 0$ per $k = 1$, $\dim(U \cap W) = 1$ per $k \neq 1$.

Per $k = 0$, $\dim(U \cap W) = \dim(W) = 1$ e quindi $W = U \cap W$ e $\mathcal{B}_{U \cap W} = \mathcal{B}_W = \{w_1\}$.

Per $k \neq 0, 1$, possiamo trovare una base di $U \cap W$ imponendo che un vettore $v \in U \cap W$ possa essere scritto sia come $v = x_1 u_1 + x_2 u_2 + x_3 u_3$ che come $v = y_1 w_1 + y_2 w_2$. Quindi $x_1 u_1 + x_2 u_2 + x_3 u_3 - y_1 w_1 - y_2 w_2 = 0$. Per risolvere questo sistema possiamo ridurre a scala la matrice dei coefficienti:

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & k^2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & k & -1 & -k \\ 1 & 0 & 1 & 1 & -2k \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 1 & 0 & k^2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & k & -1 & -k \\ 0 & 0 & 1 - k^2 & 1 & -2k \\ 0 & 0 & 0 & k & k^2 + 3k \end{vmatrix}. \quad (7)$$

Dall'ultima riga della matrice ridotta a scala otteniamo la condizione

$$k y_1 + k(k + 3) y_2 = 0 \Rightarrow y_1 = -(k + 3) y_2 \quad (8)$$

(si noti che stiamo studiando un caso dove $k \neq 0$) e quindi una base per $U \cap W$ è data dal vettore $-(k + 3)w_1 + w_2$, cioè

$$\mathcal{B}_{U \cap W} = \{-(k + 3)w_1 + w_2 = 3(0, -1, k + 1, 0)\}. \quad (9)$$

Si noti come in questo caso lo stesso risultato possa essere ottenuto imponendo che un generico vettore di U , $v = x_1 u_1 + x_2 u_2 + x_3 u_3$, appartenga anche a W , abbia cioè

la prima e la quarta coordinata nulle. Da questo ricaviamo $x_1 = -k^2x_3$ e $x_2 = -x_3$ e quindi i vettori di base di $U \cap W$ devono essere del tipo $x_3(0, k-1, 1-k^2, 0) = -x_3(k-1)(0, -1, k+1, 0)$. Si riottiene cioè il risultato già ricavato sopra mediante riduzione a scala.

d) Abbiamo $\mathbb{R}^4 = U \oplus W$ se e solo se $\dim(U+W) = \dim(\mathbb{R}^4) = 4$ e $\dim(U \cap W) = 0$. Entrambe le condizioni sono soddisfatte solamente per $k = 1$.

2. a) L'applicazione ϕ è lineare in quanto è lineare la derivata. La dimostrazione esplicita della linearità di ϕ è la seguente: per ogni $p_1, p_2 \in \mathbb{R}_2[t]$ e per ogni $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$,

$$\begin{aligned} \phi(\alpha p_1 + \beta p_2) &= t \frac{d}{dt}(\alpha p_1 + \beta p_2) - (t+1)^2 \frac{d^2}{dt^2}(\alpha p_1 + \beta p_2) \\ &= \alpha \left[t \frac{dp_1}{dt} - (t+1)^2 \frac{d^2 p_1}{dt^2} \right] + \beta \left[t \frac{dp_2}{dt} - (t+1)^2 \frac{d^2 p_2}{dt^2} \right] \\ &= \alpha \phi(p_1) + \beta \phi(p_2). \end{aligned} \quad (10)$$

b) Per costruire la matrice M_ϕ associata a ϕ rispetto alla base $\{1, t, t^2\}$ applichiamo ϕ ai vettori di tale base:

$$\phi(1) = 0, \quad \phi(t) = t, \quad \phi(t^2) = -2 - 4t. \quad (11)$$

Quindi

$$M_\phi = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \quad (12)$$

c) Il nucleo di ϕ è costituito dai polinomi costanti, l'immagine dai polinomi di grado minore od uguale a uno. Una base dell'immagine è ad esempio costituita da $\phi(t) = t$ e $\phi(t^2) = -2 - 4t$. Quindi

$$\mathcal{B}_K = \{1\}, \quad \mathcal{B}_I = \{t, -2 - 4t\}. \quad (13)$$

d) Siccome la matrice M_ϕ è triangolare vediamo subito che gli autovalori di ϕ sono $\lambda_1 = 0$ (con molteplicità algebrica uguale a 2) e $\lambda_2 = 1$ (con molteplicità algebrica uguale a 1). I corrispondenti autospazi hanno come base

$$\mathcal{B}_{\lambda_1} = \mathcal{B}_K = \{1\}, \quad \mathcal{B}_{\lambda_2} = \{t\}. \quad (14)$$

e) Siccome la molteplicità geometrica dell'autovalore λ_1 è uguale ad 1 e quindi minore di quella algebrica concludiamo che ϕ non è diagonalizzabile.

3. a) i) $\forall q, p \in \mathbb{R}_2[t]$,

$$\begin{aligned} g(p, q) &= p(-1)q(-1) + p(0)q(0) + p(1)q(1) \\ &= q(-1)p(-1) + q(0)p(0) + q(1)p(1) = g(q, p); \end{aligned} \quad (15)$$

ii) $\forall p_1, p_2, q \in \mathbb{R}_2[t]$,

$$g(p_1 + p_2, q) = (p_1 + p_2)(-1)q(-1) + (p_1 + p_2)(0)q(0) + (p_1 + p_2)(1)q(1)$$

$$\begin{aligned}
&= [p_1(-1) + p_2(-1)]q(-1) + [p_1(0) + p_2(0)]q(0) + [p_1(1) + p_2(1)]q(1) \\
&= p_1(-1)q(-1) + p_1(0)q(0) + p_1(1)q(1) \\
&\quad + p_2(-1)q(-1) + p_2(0)q(0) + p_2(1)q(1) \\
&= g(p_1, q) + g(p_2, q);
\end{aligned} \tag{16}$$

iii) $\forall p, q \in \mathbb{R}_2[t], \forall \alpha \in \mathbb{R}$,

$$\begin{aligned}
g(\alpha p, q) &= (\alpha p)(-1)q(-1) + (\alpha p)(0)q(0) + (\alpha p)(1)q(1) \\
&= \alpha(p(-1)q(-1) + p(0)q(0) + p(1)q(1)) = \alpha g(p, q).
\end{aligned} \tag{17}$$

b) Per ogni $q, p \in W, \alpha, \beta \in \mathbb{R}$,

$$(\alpha q + \beta p)(-t) = \alpha q(-t) + \beta p(-t) = \alpha q(t) + \beta p(t) = (\alpha q + \beta p)(t). \tag{18}$$

c) Dato un generico polinomio di grado due, $p(t) = \alpha t^2 + \beta t + \gamma$, abbiamo $p(-t) = \alpha t^2 - \beta t + \gamma$ e quindi la condizione $p(t) = p(-t)$ impone $2\beta t = 0$ per ogni t reale, da cui $\beta = 0$. Concludiamo allora che $\dim(W) = 2$ e $\mathcal{B}_W = \{1, t^2\}$.

d) Consideriamo un generico vettore $q(t) = \alpha t^2 + \beta t + \gamma$ e imponiamo che sia ortogonale ai vettori di base di W (l'ortogonalità a tutti i vettori di W segue quindi per la linearità del prodotto scalare):

$$g(q, 1) = (\alpha - \beta + \gamma) + \gamma + (\alpha + \beta + \gamma) = 2\alpha + 3\gamma = 0, \tag{19}$$

$$g(q, t^2) = (\alpha - \beta + \gamma) + (\alpha + \beta + \gamma) = 2\alpha + 2\gamma = 0. \tag{20}$$

Le due equazioni sono entrambe soddisfatte solo quando $\alpha = \gamma = 0$. Quindi $\dim(W^\perp) = 1$ e $\mathcal{B}_{W^\perp} = \{t\}$.

e) Il prodotto scalare g è definito positivo in quanto

$$g(p, p) = [p(-1)]^2 + [p(0)]^2 + [p(1)]^2 \geq 0 \tag{21}$$

e

$$g(p, p) = 0 \Leftrightarrow p = 0. \tag{22}$$

Infatti $g(p, p) = 0$ implica $p(-1) = p(0) = p(1) = 0$ ed essendo p di grado minore od uguale a due non può avere più di due radici a meno di non essere uguale al polinomio nullo. Quindi $p = 0$. Notiamo che il fatto che il prodotto scalare sia definito positivo implica $\mathbb{R}_2[t] = W \oplus W^\perp$, in accordo con i risultati dei punti c)-d).