

COGNOME \_\_\_\_\_

NOME \_\_\_\_\_

**C'erano 4 compiti diversi, ma di identica difficoltà; questa è la soluzione di una delle 4 versioni.****Compito di Geometria - Ingegneria Gestionale - 30 novembre 2005**

Testo composto di un foglio (due pagine). Rispondere alle domande su questo foglio usando gli appositi spazi e **giustificando** brevemente ma esaurientemente ogni risposta. I numeretti sono i punteggi dei singole domande

**A** In  $\mathbb{R}^4$  sono dati i due sottospazi seguenti

$$W_1 = L\{(1, 2, 0, -1), (2, 1, 1, 0), (0, -3, 1, 2)\} \quad W_2 = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 : x + 3y + z + 2t = 0\}$$

**4** 1. Determinare la dimensione e una base per  $W_1$  e per  $W_2$

Scriviamo la matrice delle coordinate dei tre vettori che generano  $W_1$  e riduciamola

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & -3 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{array}{l} R_2 \rightarrow R_2 - 2R_1 \\ R_4 \rightarrow R_4 + R_1 \end{array} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & -3 & -3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{array}{l} R_3 \rightarrow R_3 + \frac{1}{3}R_2 \\ R_4 \rightarrow R_4 + \frac{2}{3}R_2 \end{array} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & -3 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Quindi la matrice ha caratteristica 2 e pertanto  $\dim(W_1) = 2$ . Una base di  $W_1$  è data da due suoi vettori linearmente indipendenti, per esempio  $(1, 2, 0, -1), (2, 1, 1, 0)$  che sono linearmente indipendenti, perché due e non proporzionali.

Il sistema lineare che definisce  $W_2$  ha  $\infty^3$  soluzioni e quindi  $\dim(W_2) = 3$ . Le soluzioni (ovvero tutti i vettori di  $W_2$ ) sono:  $(-3y - z - 2t, y, z, t)$

Si possono scrivere come:  $y(-3, 1, 0, 0) + z(-1, 0, 1, 0) + t(-2, 0, 0, 1)$ .

Quindi i tre vettori  $(-3, 1, 0, 0), (-1, 0, 1, 0), (-2, 0, 0, 1)$  generano  $W_2$ . Sono linearmente indipendenti perché la matrice delle loro coordinate ha come sottomatrice  $I_3$  e ha quindi caratteristica 3. Pertanto i tre vettori formano una base per  $W_2$ .

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

**4** 2. Dire per quali  $k \in \mathbb{R}$  il vettore  $v = (k, 0, 2, 1)$  appartiene a  $W_1$  e per quale  $k$  appartiene a  $W_2$

Per vedere se  $v \in W_1$  scriviamo  $(k, 0, 2, 1) = a(1, 2, 0, -1) + b(2, 1, 1, 0)$  e vediamo per quali  $k$  il sistema lineare  $4 \times 2$  in  $a, b$  ha soluzioni.

$$\begin{cases} a + 2b = k \\ 2a + b = 0 \\ b = 2 \\ -a = 1 \end{cases} \begin{array}{l} \text{Senza effettuare l'algorithmo gaussiano,} \\ \text{basta sostituire } b = 2 \text{ e } a = -1 \text{ nelle} \\ \text{prime due equazioni e ottenere} \end{array} \begin{cases} 3 = k \\ 0 = 0 \\ b = 2 \\ -a = 1 \end{cases} \begin{array}{l} \text{Per cui si deve avere } k = 3 \\ \text{affinché si abbia } v \in W_1. \end{array}$$

Si ottiene il vettore  $v = (3, 0, 2, 1)$

Per vedere se  $v \in W_2$  sostituiamo le sue coordinate nell'equazione che definisce  $W_2$ :

$$k + 3 \cdot 0 + 2 + 2 \cdot 1 = 0 \text{ per cui } k = -5. \text{ Si ottiene il vettore } v = (-5, 0, 2, 1)$$

**4** 3. Per ciascuno dei due  $k$  trovati, determinare rispettivamente una base per  $W_1$  contenente  $v$  e una base per  $W_2$  contenente  $v$ .

Dato che  $W_1$  ha dimensione 2 ogni sua base è formata da due vettori, quindi basta affiancare a  $v$  un qualunque vettore di  $W_1$  non proporzionale a  $v$  per esempio  $(1, 2, 0, -1)$

Quindi  $(3, 0, 2, 1), (1, 2, 0, -1)$  è una base di  $W_1$  comprendente  $v$  dato che:

1. Sono linearmente indipendenti perché due e non proporzionali.
2. Due vettori linearmente indipendenti in uno spazio di dimensione 2 ne costituiscono una base.

Dato che  $W_2$  ha dimensione 3 ogni sua base è formata da tre vettori, quindi occorre affiancare a  $v$  due vettori di  $W_2$  in modo che i tre vettori siano linearmente indipendenti.

Per esempio proviamo con  $(-3, 1, 0, 0), (-1, 0, 1, 0)$

Vediamo se  $(-5, 0, 2, 1), (-3, 1, 0, 0), (-1, 0, 1, 0)$  è una base di  $W_2$ :

1. Sono linearmente indipendenti perché la matrice delle loro coordinate ha caratteristica 3, dato che il minore di ordine 3 determinante della sottomatrice in quadrata è non nullo.

$$\begin{pmatrix} -5 & -3 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

2. Tre vettori linearmente indipendenti in uno spazio di dimensione 3 ne costituiscono una base.

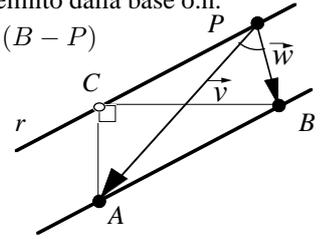
**B** Nello spazio in cui è stato fissato un sistema di coord. cart. ort. monometriche destr.  $Oxyz$ , definito dalla base o.n.  $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ , sono dati i tre punti  $A(1, 1, 1)$   $B(6, 0, 1)$   $P(7, 0, 3)$  e i vettori  $\vec{v} = (A - P)$   $\vec{w} = (B - P)$

**3** 1. Calcolare l'angolo tra i vettori  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  (o almeno il suo coseno).

---

Si ha:  $(A - P) = (-6, 1, -2)$   $(B - P) = (-1, 0, -2)$ . Quindi  
 $|A - P| = \sqrt{6^2 + 1^2 + 2^2} = \sqrt{41}$   $|B - P| = \sqrt{1^2 + 0^2 + 2^2} = \sqrt{5}$   
 $(A - P) \cdot (B - P) = (-6)(-1) + 1 \cdot 0 + (-2)(-2) = 10$   
 Pertanto  $\cos(\theta) = \frac{10}{\sqrt{41} \sqrt{5}} = \frac{10}{\sqrt{205}} \simeq 0.7$ . Quindi  $\theta \simeq 0.8$  (radianti) o  $\theta = 45^\circ.7$

---



**4** 2. Determinare un vettore  $\vec{u} \in L\{\vec{v}, \vec{w}\}$  di modulo 1 ortogonale a  $\vec{v}$

---

I vettori di  $L\{\vec{v}, \vec{w}\}$  sono  $a(-6, 1, -2) + b(-1, 0, -2) = (-6a - b, a, -2a - 2b)$   
 Imponiamo l'ortogonalità con  $\vec{v} = (1, 0, 0)$   $(-6a - b, a, -2a - 2b) \cdot (1, 0, 0) = 0$   $-6a - b = 0$   
 Per esempio la scelta  $a = 1$ ;  $b = -6$  fornisce il vettore  $(0, 1, 10)$ .  
 Affinché abbia modulo 1 basta normalizzarlo, quindi come  $\vec{u}$  possiamo prendere il vettore

$$\vec{u} = \frac{(0, 1, 10)}{\sqrt{101}}$$


---

**2** 3. Scrivere equazioni parametriche per la retta  $r$  passante per  $P$  e parallela alla retta  $\overline{AB}$ .

---

Si ha  $(B - A) = (5, -1, 0)$ , quindi la retta cercata è

$$\begin{cases} x = 7 + 5t \\ y = 0 - t \\ z = 3 \end{cases}$$


---

**6** 4. Determinare sulla retta  $r$  i punti  $C$  (ce ne sono due) tali che il triangolo  $ABC$  sia rettangolo in  $C$ .

---

I punti della retta  $r$  sono  $C(7 + 5t, -t, 3)$ . Affinché l'angolo  $\widehat{ACB}$  sia retto occorre che i vettori  $C - A$  e  $C - B$  siano ortogonali:

$$(C - A) = (6 + 5t, -t - 1, 2) \quad (C - B) = (1 + 5t, -t, 2). \quad \text{Quindi:}$$

$$(C - A) \cdot (C - B) = (6 + 5t, -t - 1, 2) \cdot (1 + 5t, -t, 2) = (6 + 5t)(1 + 5t) + (-t - 1)(-t) + 2 \cdot 2$$

Sviluppando i conti:  $26t^2 + 36t + 10 = 0$   $13t^2 + 18t + 5 = 0$

L'equazione di secondo grado ha le due soluzioni  $t_1 = -1$   $t_2 = -5/13$  che forniscono i due punti cercati:

$$C_1 = (2, 1, 3) \quad C_2 = \left(\frac{66}{13}, \frac{5}{13}, 3\right)$$


---

**3** 5. Dire perché i quattro punti  $A, B, P, O$  non giacciono su nessun piano.

---

I quattro punti sono complanari purché i tre vettori  $(A - O), (B - O), (P - O)$  siano linearmente dipendenti.

Si ha  $(A - O) = (1, 1, 1)$   $(B - O) = (6, 0, 1)$   $(P - O) = (7, 0, 3)$ .

La matrice delle coordinate dei tre vettori ha determinante  $\begin{pmatrix} 1 & 6 & 7 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$   
 $-11 \neq 0$ , quindi i tre vettori sono linearmente indipendenti e i quattro punti non sono complanari.

