

# Universita' di Roma Tor Vergata

Esame di Geometria 1 (Prof. Ghione)

10 Giugno 2008

Nome e Cognome .....

Giustificare le risposte. Rispondere innanzitutto alle domande contrassegnate da un asterisco.

## Esercizio 1

Dato uno spazio vettoriale  $V$  e un suo sottospazio  $U$ , dire in quali condizioni è definito lo spazio ortogonale a  $U$  e in quel caso darne la definizione.

## Esercizio 2

Consideriamo un quadrato di vertici  $A_1, A_2, A_3, A_4$ .

a)\* Elencare gli elementi dell'insieme formato da tutti i vettori geometrici  $A_i A_j$ , ( $i=1,2,3,4; j=1,2,3,4$ ) diversi tra loro.

b)\* Trovare una base dello spazio generato da tali vettori ed esprimere i vettori che non sono stati inseriti nella base come combinazioni lineari di quelli della base.

c) Sia  $V$  un punto sulla retta passante per  $A_1$  perpendicolare al piano del quadrato, e sia  $h$  la sua distanza da  $A_1$ . Sia  $\alpha(h)$  l'angolo formato dai vettori  $VA_1$  e  $VA_2$ . Dimostrare che

$$\lim_{h \rightarrow \infty} \alpha(h) = 0$$

## Esercizio 3

Fissiamo nello spazio euclideo un sistema di riferimento cartesiano  $(O, \mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k})$ .

a)\* Determinare le equazioni parametriche della retta  $r$  intersezione dei piani  $x=z$  e  $x+y=2$ .

b)\* Scrivere le equazioni cartesiane delle due sfere di raggio  $\sqrt{11}$  che hanno il centro sulla retta  $r$  e passano per l'origine.

c) Determinare la parte intera del raggio della circonferenza ottenuta intersecando le due sfere precedenti.

## Esercizio 4

Consideriamo

- la forma lineare  $f$  di  $\mathbf{R}^5$  in  $\mathbf{R}$  definita da

$$f(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) = x_1 + x_2 + x_3 + x_4 + x_5,$$

- l'applicazione lineare diagonale  $D_f$  di  $\mathbf{R}^5$  in  $\mathbf{R}^3$  definita da

$$D_f(\mathbf{x}) = (f(\mathbf{x}), f(\mathbf{x}), f(\mathbf{x})),$$

- la proiezione  $P$  di  $\mathbf{R}^5$  in  $\mathbf{R}^3$  definita da

$$P(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) = (x_1, x_2, x_3).$$

a)\* Scrivere la matrice associata alla applicazione lineare  $D_f - P$  nelle basi canoniche.

b)\* Calcolare la dimensione del nucleo di  $D_f - P$  e una sua base.

c) Generalizzando la situazione precedente, sia  $f$  la forma lineare di  $\mathbf{R}^n$  in  $\mathbf{R}$  definita da

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_1 + x_2 + \dots + x_n$$

e  $P$  la proiezione di  $\mathbf{R}^n$  in  $\mathbf{R}^m$  ( $m < n$ ) sui primi  $m$  fattori. Calcolare la dimensione e una base esplicita per lo spazio vettoriale  $\text{Ker}(D_f - P)$ .