

Tutorato di Geometria 1

A.A. 2008-2009 – Docente: Prof. E. Sernesi

Tutori: Andrea Abbate e Matteo Acclavio

TUTORATO NUMERO 4 (18 MARZO 2009)

RANGO, DIMENSIONE, BASI, FORMULA DI GRASSMAN

I testi e le soluzioni dei tutorati sono disponibili ai seguenti indirizzi:

<http://www.lifedreamers.it/liuck/>

<http://www.mat.uniroma3.it/>

1. Dire se i seguenti insiemi di vettori sono un sistema di generatori di \mathbb{R}^n :

(a) $n = 2$; $\{ (2,3), (3,1) \}$

(c) $n = 3$; $\{ (1,2,0), (2,-3,1), (0,7,-1) \}$

(b) $n = 2$; $\{ (-5,15), (-1,3) \}$

(d) $n = 3$; $\{ (1,1,2), (1,0,1), (0,2,1) \}$

2. Trovare le dimensioni di U , W , $U + W$, $U \cap W$ e una base per ognuno di essi:

(a) $U = \langle (1,0,1), (0,2,3), (1,2,1) \rangle$

$W = \langle (0,1,2), (2,1,1), (0,1,1) \rangle$

(b) $U = \langle (0,1,1), (1,2,0), (1,5,3) \rangle$

$W = \langle (1,0,3), (1,0,-2), (2,0,1) \rangle$

(c) $U = \langle (0,1,1,0), (1,0,2,1), (1,0,1,1) \rangle$

$W = \langle (1,1,1,1), (2,1,1,0), (0,1,1,2) \rangle$

(d) $U = \langle (2,1,1,1), (1,1,2,3), (3,2,0,1) \rangle$

$W = \langle (2,0,3,0), (1,0,0,3), (3,1,2,0) \rangle$

3. Determinare una base dei seguenti sottospazi e completarla ad una base di \mathbb{R}^n :

(a) $n = 3$; $\langle (3,2,1), (2,0,1), (4,8,0) \rangle$

(b) $n = 3$; $\langle (3,3,9), (1,0,1), (0,1,2) \rangle$

(c) $n = 4$; $\langle (0,1,1,1), (1,2,3,0), (2,6,8,4), (2,5,7,2) \rangle$

(d) $n = 4$; $\langle (1,0,1,2), (3,0,1,2), (2,0,0,1), (2,0,2,3) \rangle$

4. Calcolare il rango delle seguenti matrici:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 5 & 6 & 7 & 8 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$AB \quad BC \quad CD \quad DA$

5. Mostrare che una matrice $M \in M_{n,m}(K)$ ha rango $r \leq 1 \Leftrightarrow \exists (a_1 \dots a_n)$ e

$$(b_1 \dots b_m) \text{ tali che } \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} \cdot (b_1 \dots b_m) = M.$$