

I

Nello spazio euclideo \mathbb{R}^4 è assegnato il sottospazio $V = \mathcal{L}(v_1, v_2, v_3)$ generato dai vettori $v_1 = (1, 1, 0, 0)$, $v_2 = (0, 0, 1, 1)$, $v_3 = (1, -1, 0, 0)$.

1) Verificare che l'endomorfismo $f : V \rightarrow V$ definito dalle assegnazioni

$$\begin{cases} f(v_1) = v_2 + v_3 \\ f(v_2) = v_1 + v_3 \\ f(v_3) = v_1 + v_2 \end{cases}$$

è semplice e trovare una base ortogonale di autovettori.

2) Studiare, al variare del parametro reale h , l'endomorfismo $\varphi = f + hi : V \rightarrow V$, dove $i : V \rightarrow V$ è l'endomorfismo identità su V . Determinare, al variare di h , $\text{Im } \varphi$ e $\text{Ker } \varphi$.

3) Calcolare, al variare di h , la controimmagine del vettore $w = (2, 0, 1, 1)$

$$\varphi^{-1}(w) = \{v \in V \mid \varphi(v) = w\}$$

4) Verificare che φ è semplice e trovare una base di autovettori.

II

È assegnato nello spazio un sistema di riferimento cartesiano ortogonale $O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z}, u$.

1) Determinare la sfera S passante per i punti $O, (2, 0, 0), (0, 2, 0), (0, 0, 2)$. Tra i piani paralleli al piano $z = 0$ trovare quelli che secano S in una circonferenza di raggio $\sqrt{2}$.

2) Studiare il fascio ϕ di coniche di equazione

$$\phi : x^2 + (h - 1)y^2 - 4x + (h + 2)y + 3 = 0$$

determinandone in particolare i punti base e le coniche spezzate. Determinare vertice, asse e fuoco della parabola \mathbf{p} di ϕ .

3) Determinare e studiare le quadriche Q che contengono la conica Γ , la retta \mathbf{r} ed il punto P :

$$\Gamma : \begin{cases} z = 0 \\ x^2 + y^2 - 1 = 0 \end{cases}, \quad \mathbf{r} : \begin{cases} x - 1 = 0 \\ y + z = 0 \end{cases}, \quad P \equiv (1, 0, 1)$$

SOLUZIONE, I

1) Possiamo usare in V la base $\mathcal{A} = [v_1, v_2, v_3]$ ed osserviamo che \mathcal{A} è una base ortogonale di V . Le componenti delle immagini di questi vettori sono già note, quindi avremo

$$M^{\mathcal{A}}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow P(T) = \begin{vmatrix} -T & 1 & 1 \\ 1 & -T & 1 \\ 1 & 1 & -T \end{vmatrix} = -T^3 + 3T + 2 = 0 \quad \begin{matrix} T = -1 & m = 2 \\ T = 2 \end{matrix}$$

Per $T = -1$ si ha subito $V_{-1} = \mathcal{L}(u_1 = (1, 0, -1)_{\mathcal{A}}, u_2 = (0, 1, -1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 - v_3, v_2 - v_3)$. Osserviamo che questi due vettori non sono ortogonali; siccome ci serve una base ortogonale di V_{-1} , sostituiamo ad u_2 un altro vettore u'_2 ortogonale ad u_1 . Ad esempio possiamo scegliere $u'_2 = v_1 - 2v_2 + v_3$. Abbiamo quindi in V_{-1} la base ortogonale data da $u_1 = (0, 2, 0, 0), u'_2 = (2, 0, -2, -2)$.

Per $T = 2$ si trova facilmente $V_2 = \mathcal{L}(u_3 = (1, 1, 1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 + v_2 + v_3) = \mathcal{L}(2, 0, 1, 1)$. In

definitiva abbiamo trovato la base ortogonale $[u_1, u'_2, u_3]$.

2) Usiamo ancora la base \mathcal{A} ; siccome la matrice associata all'identità è I , si ha

$$M^{\mathcal{A}}(\varphi) = \begin{pmatrix} h & 1 & 1 \\ 1 & h & 1 \\ 1 & 1 & h \end{pmatrix} \Rightarrow |M^{\mathcal{A}}(\varphi)| = h^3 - 3h + 2 = 0 \quad \begin{matrix} h = 1 \\ h = -2 \end{matrix}$$

Se $h \neq -2$, φ è un isomorfismo. Studiamo i casi particolari.

$$h = 1 : \begin{matrix} \text{Im } \varphi = \mathcal{L}((1, 1, 1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 + v_2 + v_3) \\ \text{Ker } \varphi = \mathcal{L}((1, 0, -1)_{\mathcal{A}}, (0, 1, -1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 - v_3, v_2 - v_3) \end{matrix}$$

$$h = -2 : \begin{matrix} \text{Im } \varphi = \mathcal{L}((1, -1, 0)_{\mathcal{A}}, (0, 1, -1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 - v_2, v_2 - v_3) \\ \text{Ker } \varphi = \mathcal{L}((1, 1, 1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 + v_2 + v_3) \end{matrix}$$

3) Osserviamo che $w = v_1 + v_2 + v_3$, quindi consideriamo la matrice completa

$$(A, B) = \left(\begin{array}{ccc|c} h & 1 & 1 & 1 \\ 1 & h & 1 & 1 \\ 1 & 1 & h & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} h & 1 & 1 & 1 \\ 1-h^2 & 0 & 1-h & 1-h \\ 1-h & 0 & h-1 & 0 \end{array} \right)^{h \neq 1} \rightarrow$$

$$\rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} h & 1 & 1 & 1 \\ 1-h^2 & 0 & 1-h & 1-h \\ (1-h)(h+2) & 0 & 0 & 1-h \end{array} \right)$$

Se $h \neq 1, -2$ si ha $\rho(A) = \rho(A, B) = 3$, quindi il sistema ammette una sola soluzione, in particolare:

$$\varphi^{-1}(w) = \left\{ \left(\frac{1}{h+2}, \frac{1}{h+2}, \frac{1}{h+2} \right)_{\mathcal{A}} \right\} = \left\{ \left(\frac{2}{h+2}, 0, \frac{1}{h+2}, \frac{1}{h+2} \right) \right\}$$

Se $h = 1$ si ha $\rho(A) = \rho(A, B) = 1$, quindi il sistema ammette ∞^2 soluzioni, in particolare:

$$\varphi^{-1}(w) = \{(x, y, 1 - x - y)_{\mathcal{A}} \in V\} = \{(1 - y, 2x + y - 1, y, y) \in \mathbb{R}^4\}$$

Se $h = -2$ si ha $\rho(A) = 2$, $\rho(A, B) = 3$, quindi il sistema è impossibile, $\varphi^{-1}(w) = \emptyset$.

4) Possiamo usare i risultati trovati al punto 1), ed avremo

$$\begin{matrix} h - T = 1 & m = 2 & \Rightarrow & T = h - 1 & m = 2 \\ h - T = -2 & & \Rightarrow & T = h + 2 & \end{matrix}$$

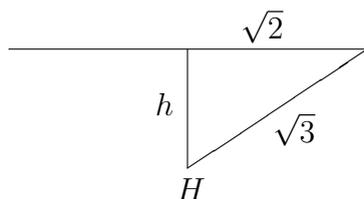
inoltre ritroviamo gli stessi autospazi

$$\begin{matrix} V'_{h-1} = \mathcal{L}(u_1 = (1, 0, -1)_{\mathcal{A}}, u_2 = (0, 1, -1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 - v_3, v_2 - v_3), \\ V'_{h+2} = \mathcal{L}(u_3 = (1, 1, 1)_{\mathcal{A}}) = \mathcal{L}(v_1 + v_2 + v_3) \end{matrix}$$

II

1) Imponendo alla generica sfera $x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0$ il passaggio per i punti dati si ha

$$\begin{cases} d = 0 \\ 2a + d + 4 = 0 \\ 2b + d + 4 = 0 \\ 2c + d + 4 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = -2 \\ b = -2 \\ c = -2 \\ d = 0 \end{cases} \Rightarrow S : x^2 + y^2 + z^2 - 2x - 2y - 2z = 0.$$



S ha centro $H \equiv (1, 1, 1)$ e raggio $\sqrt{3}$; per il teorema di Pitagora, affinché la circonferenza sezione abbia raggio $\sqrt{2}$ il piano secante deve avere distanza $h = 1$ dal centro (vedi figura). I piani paralleli al piano $z = 0$ che hanno distanza 1 da H hanno equazioni $z = 0$, $z - 2 = 0$.

2) Dalla matrice associata alla generica conica del fascio si ha

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & h-1 & \frac{h+2}{2} \\ -2 & \frac{h+2}{2} & 3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} |B| = -\frac{h(h+8)}{4} \\ |A| = h-1 \end{cases}$$

quindi le coniche spezzate sono:

$$\begin{aligned} h = 0 &: (x-y-1)(x+y-3) = 0 \\ h = -8 &: (x-3y-3)(x+3y-1) = 0 \\ h = \infty &: y(y+1) = 0. \end{aligned}$$

Secando due di queste coniche (ad esempio la prima e la terza) si trovano i punti base del fascio: $(1, 0)$, $(3, 0)$, $(0, -1)$, $(4, -1)$.

Per studiare le coniche irriducibili del fascio usiamo $|A|$:

- $|A| > 0$ $h > 1$ ELLISSI. Per $h = 2$ si ha la circonferenza $x^2 + y^2 - 4x + 4y + 3 = 0$;
- $|A| < 0$ $h < 1$ IPERBOLI. Non ci sono iperboli equilateri;
- $|A| = 0$ $h = 1$ PARABOLA \mathbf{p} : $y = -\frac{1}{3}x^2 + \frac{4}{3}x - 1$

La parabola \mathbf{p} ha asse parallelo all'asse \vec{y} , quindi le informazioni richieste si trovano facilmente: vertice $V \equiv (2, \frac{1}{3})$, asse $x - 2 = 0$, fuoco $F \equiv (2, -\frac{5}{12})$.

3) Imponendo alla generica quadrica contenente Γ di contenere la retta ed il punto dati, si trova

$$z(ax + by + cz + d) + x^2 + y^2 - 1 = 0 \quad (1-b+c)y^2 - (a+d)y \equiv 0 \quad \begin{cases} b-c=1 \\ a+d=0 \\ P \rightarrow a+c+d=0 \end{cases}$$

cioè

$$\begin{cases} b=1 \\ d=-a \\ c=0 \end{cases} \Rightarrow Q: x^2 + y^2 + axz + yz - az - 1 = 0.$$

Dalla matrice associata a Q si ha

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{a}{2} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{a}{2} & \frac{1}{2} & 0 & -\frac{a}{2} \\ 0 & 0 & -\frac{a}{2} & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} |B| = \frac{1}{4} > 0 \\ |A| = -\frac{1}{4}(a^2 + 1) \neq 0 \end{cases}$$

quindi le quadriche Q sono tutte iperboloidi iperbolici.