

# CdL in Ingegneria Industriale (F-O)

Prova scritta di Algebra lineare e Geometria- 21 Giugno 2018

Durata della prova: tre ore.

È vietato uscire dall'aula prima di aver consegnato definitivamente il compito.

Usare solo carta fornita dal Dipartimento di Matematica e Informatica, riconsegnandola tutta.

È vietato consultare libri o appunti.

## I

Nello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^4$  sono assegnati i due sottospazi  $V = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x = y\}$  e  $W = \mathcal{L}(w_1, w_2, w_3)$ , con  $w_1 = (1, 1, 0, 0)$ ,  $w_2 = (0, 0, 1, 0)$  e  $w_3 = (h, 0, 0, 1)$ ,  $h \in \mathbb{R}$ .

1. Determinare, al variare di  $h \in \mathbb{R}$ , i sottospazi  $V \cap W$  e  $V + W$ .
2. Studiare l'applicazione lineare  $f: V \rightarrow W$  definita dalle relazioni:

$$f(1, 1, 0, 0) = (-2h - 1, h - 1, -3, -3)$$

$$f(0, 0, 1, 0) = (3h + 3, 3, 5, 3)$$

$$f(0, 0, 0, 1) = (-3, h - 3, -3, -1),$$

al variare di  $h \in \mathbb{R}$ .

3. Determinare il valore di  $h \in \mathbb{R}$  per il quale  $f$  è un endomorfismo, verificare che esso è semplice e determinare una base di autovettori di  $V$  per  $f$ .
4. Per il valore di  $h$  di cui al punto 3, posto  $Z = \mathcal{L}((0, 1, 0, 0))$ , determinare il generico endomorfismo  $\varphi: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  la cui restrizione a  $V$  induca l'endomorfismo  $f: V \rightarrow V$  e la cui restrizione a  $Z$  induca un endomorfismo su  $Z$ . Verificare che  $\varphi$  è semplice e determinare una base di autovettori di  $\mathbb{R}^4$  per  $\varphi$ .

## Soluzione

1. È immediato notare che la matrice:

$$\begin{pmatrix} h & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

ha rango 3, per cui  $\dim W = 3$ . Determiniamo la sua equazione cartesiana:

$$\begin{vmatrix} h & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ x & y & z & t \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow x - y - ht = 0.$$

Dunque,  $W = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x - y - ht = 0\}$  e:

$$V \cap W = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x - y = 0, x - y - ht = 0\}$$

Quindi, si osserva immediatamente che per  $h = 0$   $V = W$ , per cui  $V \cap W = V$  e  $V + W = V$ . Invece, per  $h \neq 0$ , si ha:

$$V \cap W = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x - y = 0, t = 0\},$$

per cui  $\dim(V \cap W) = 2$ . In tal caso, inoltre, si ha:

$$\dim(V + W) = \dim V + \dim W - \dim(V \cap W) = 4,$$

per cui  $V + W = \mathbb{R}^4$ .

2. Siano  $v_1 = (1, 1, 0, 0)$ ,  $v_2 = (0, 0, 1, 0)$  e  $v_3 = (0, 0, 0, 1)$ . È semplice osservare che  $\mathcal{A} = [v_1, v_2, v_3]$  è una base di  $V$  e, per quanto detto in precedenza,  $\mathcal{B} = [w_1, w_2, w_3]$  è una base di  $W$ .

Calcoliamo  $[f(v_1)]_{\mathcal{B}} = [(-2h - 1, h - 1, -3, -3)]_{\mathcal{B}}$ :

$$(-2h - 1, h - 1, -3, -3) = aw_1 + w_2 + cw_3 = (a + hc, a, b, c) \Rightarrow \begin{cases} a + hc = -2h - 1 \\ a = h - 1 \\ b = -3 \\ c = -3, \end{cases}$$

per cui  $[f(v_1)]_{\mathcal{B}} = [(-2h - 1, h - 1, -3, -3)]_{\mathcal{B}} = (h - 1, -3, -3)$ . Analogamente:

$$(3h + 3, 3, 5, 3) = aw_1 + w_2 + cw_3 = (a + hc, a, b, c) \Rightarrow \begin{cases} a + hc = 3h + 3 \\ a = 3 \\ b = 5 \\ c = 3, \end{cases}$$

per cui  $[f(v_2)]_{\mathcal{B}} = [(3h + 3, 3, 5, 3)]_{\mathcal{B}} = (3, 5, 3)$ . E:

$$(-3, h - 3, -3, -1) = aw_1 + w_2 + cw_3 = (a + hc, a, b, c) \Rightarrow \begin{cases} a + hc = -3 \\ a = h - 3 \\ b = -3 \\ c = -1, \end{cases}$$

per cui  $[f(v_3)]_{\mathcal{B}} = [(-3, h - 3, -3, -1)]_{\mathcal{B}} = (h - 3, -3, -1)$ . Dunque:

$$M^{\mathcal{A}, \mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} h - 1 & 3 & h - 3 \\ -3 & 5 & -3 \\ -3 & 3 & -1 \end{pmatrix}.$$

Dato che  $|M^{\mathcal{A}, \mathcal{B}}(f)| = 10h - 4$ , vediamo che per  $h \neq \frac{2}{5}$   $f$  è un isomorfismo, cioè  $f$  è iniettiva e suriettiva,  $\text{Ker } f = \{(0, 0, 0, 0)\}$  e  $\text{Im } f = W$ .

Sia  $h = \frac{2}{5}$ . In tal caso:

$$M^{\mathcal{A}, \mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} -\frac{3}{5} & 3 & -\frac{13}{5} \\ -3 & 5 & -3 \\ -3 & 3 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} -\frac{3}{5} & 3 & -\frac{13}{5} \\ 0 & -10 & 10 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

per cui  $\dim \text{Im } f = 2$  e una sua base è data da:

$$[f(v_1), f(v_2)] = \left[ \left( -\frac{9}{5}, -\frac{3}{5}, -3, -3 \right), \left( \frac{21}{5}, 3, 5, 3 \right) \right].$$

Inoltre,  $\dim \text{Ker } f = 1$  e:

$$\begin{aligned} \text{Ker } f &= \left\{ v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, b, c), -\frac{3}{5}a + 3b - \frac{13}{5}c = 0, -10b + 10c = 0 \right\} = \\ &= \left\{ v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = \left( \frac{2}{3}b, b, b \right) \right\} = \mathcal{L}(2v_1 + 3v_2 + 3v_3) = \mathcal{L}((2, 2, 3, 3)). \end{aligned}$$

3. È evidente che per  $h = 0$   $f$  è un isomorfismo di  $V$ , in quanto, come abbiamo visto, per tale valore  $V = W$ . D'altronde, si vede che  $f(v_1), f(v_2), f(v_3) \in V$  solo per  $h = 0$ . Inoltre, osserviamo che per tale valore  $\mathcal{B} = \mathcal{A}$ . Dunque, l'endomorfismo  $f: V \rightarrow V$  è tale che:

$$M^{\mathcal{A}}(f) = \begin{pmatrix} -1 & 3 & -3 \\ -3 & 5 & -3 \\ -3 & 3 & -1 \end{pmatrix}.$$

Si vede che:

$$P(T) = \begin{vmatrix} -1-T & 3 & -3 \\ -3 & 5-T & -3 \\ -3 & 3 & -1-T \end{vmatrix} = -(T+1)(T-2)^2.$$

Gli autovalori sono  $-1$  e  $2$ , con  $m_{-1} = 1$  e  $m_2 = 2$ . Dovendo essere necessariamente  $\dim V_{-1} = m_{-1}$ ,  $f$  è semplice se  $\dim V_2 = m_2 = 2$ . Sappiamo che  $V_2 = \text{Ker } f_2$ , dove  $f_2 = f - 2i$  e:

$$M^{\mathcal{A}}(f_2) = M^{\mathcal{A}}(f) - 2I = \begin{pmatrix} -3 & 3 & -3 \\ -3 & 3 & -3 \\ -3 & 3 & -3 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} -3 & 3 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dunque,  $\dim V_2 = 2 = m_2$  e  $f$  è semplice. Inoltre:

$$\begin{aligned} V_2 &= \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, b, c), -3a + 3b - 3c = 0\} = \\ &= \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, a + c, c)\} = \mathcal{L}(v_1 + v_2, v_2 + v_3) = \mathcal{L}((1, 1, 1, 0), (0, 0, 1, 1)). \end{aligned}$$

Calcoliamo  $V_{-1}$ . Sappiamo che  $V_{-1} = \text{Ker } f_{-1}$ , dove  $f_{-1} = f + i$  e:

$$M^{\mathcal{A}}(f_{-1}) = M^{\mathcal{A}}(f) + I = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 \\ -3 & 6 & -3 \\ -3 & 3 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 \\ -3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dunque:

$$\begin{aligned} V_{-1} &= \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, b, c), 3b - 3c = 0, -3a + 3b = 0\} = \\ &= \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, a, a)\} = \mathcal{L}(v_1 + v_2 + v_3) = \mathcal{L}((1, 1, 1, 1)). \end{aligned}$$

Dunque, una base di autovettori è  $[(1, 1, 1, 0), (0, 0, 1, 1), (1, 1, 1, 1)]$ .

4. Dato che  $\dim Z = 1$  ed è generato da  $(0, 1, 0, 0)$ , dire che la restrizione di  $\varphi$  a  $Z$  induce un endomorfismo significa dire che  $(0, 1, 0, 0)$  è autovettore, per cui:

$$\varphi(0, 1, 0, 0) = (0, a, 0, 0),$$

per qualche  $a \in \mathbb{R}$ . Inoltre, dato che la restrizione di  $\varphi$  a  $V$  induce  $f$ , la base di autovettori  $[(1, 1, 1, 0), (0, 0, 1, 1), (1, 1, 1, 1)]$  di  $V$  per  $f$  è un insieme libero di autovettori per  $\varphi$  e si ha:

$$\begin{aligned} \varphi(1, 1, 1, 0) &= f(1, 1, 1, 0) = (2, 2, 2, 0) \\ \varphi(0, 0, 1, 1) &= f(0, 0, 1, 1) = (0, 0, 2, 2) \\ \varphi(1, 1, 1, 1) &= f(1, 1, 1, 1) = (-1, -1, -1, -1) \end{aligned}$$

Dal momento che  $(0, 1, 0, 0) \notin V$ ,  $V + Z = \mathbb{R}^4$  e  $[(1, 1, 1, 0), (0, 0, 1, 1), (1, 1, 1, 1), (0, 1, 0, 0)]$  è una base di  $\mathbb{R}^4$  e le assegnazioni:

$$\begin{aligned} \varphi(1, 1, 1, 0) &= f(1, 1, 1, 0) = (2, 2, 2, 0) \\ \varphi(0, 0, 1, 1) &= f(0, 0, 1, 1) = (0, 0, 2, 2) \\ \varphi(1, 1, 1, 1) &= f(1, 1, 1, 1) = (-1, -1, -1, -1) \\ \varphi(0, 1, 0, 0) &= (0, a, 0, 0) \end{aligned}$$

definiscono gli endomorfismi  $\varphi$  cercati, che, quindi, sono tutti semplici e per i quali  $[(1, 1, 1, 0), (0, 0, 1, 1), (1, 1, 1, 1), (0, 1, 0, 0)]$  è una base di autovettori.

## II

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

1. Sono assegnati il punto  $A = (-1, 1, 1)$ , il piano  $\pi: x + y - z - 1 = 0$  e la retta  $r$  di equazioni:

$$r: \begin{cases} x + 3z - 4 = 0 \\ y + 2z - 4 = 0. \end{cases}$$

(a) Determinare la retta  $s$  passante per  $A$ , ortogonale a  $r$  e parallela a  $\pi$ . Verificare che  $r$  e  $s$  sono sghembe e determinare la distanza tra  $r$  e  $s$ .

(b) Scrivere l'equazione del piano  $\pi'$  simmetrico di  $\pi$  rispetto al piano  $\alpha: x - z + 1 = 0$ .

2. Studiare il fascio  $\Phi$  di coniche del piano  $z = 0$  di equazione:

$$x^2 + \lambda xy + y^2 - 3 - \lambda = 0,$$

determinando, in particolare, i punti base e le coniche spezzate.

3. Determinare l'equazione del cilindro che ha come direttrice la circonferenza di  $\Phi$  e le generatrici parallele alla retta  $x = y = z$ .

*Soluzione*

1. Osserviamo che la retta  $r$  ha parametri direttori  $(-3, -2, 1)$ .

(a) Dunque, se  $(l, m, n)$  sono parametri direttori della retta  $s$  deve essere:

$$\begin{cases} -3l - 2m + n = 0 \\ l + m - n = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} m = -2l \\ n = -l, \end{cases}$$

per cui  $(1, -2, -1)$  sono parametri direttori di  $s$  ed essa ha equazioni:

$$s: \begin{cases} 2x + y + 1 = 0 \\ x + z = 0. \end{cases}$$

Dato che  $r$  e  $s$  sono ortogonali, esse sono sghembe se non sono incidenti. Dato che il sistema:

$$\begin{cases} x + 3z - 4 = 0 \\ y + 2z - 4 = 0 \\ 2x + y + 1 = 0 \\ x + z = 0 \end{cases}$$

è impossibile, possiamo dire che sono sghembe. Per determinare la distanza tra le due rette, occorre determinare il piano  $\beta$  contenente  $r$  e parallelo a  $s$ . I piani contenenti  $r$  hanno equazione:

$$\lambda(x + 3z - 4) + \mu(y + 2z - 4) = 0 \Rightarrow \lambda x + \mu y + (3\lambda + 2\mu)z - 4\lambda - 4\mu = 0.$$

Per essere parallelo a  $s$  i vettori di componenti  $(\lambda, \mu, 3\lambda + 2\mu)$  e  $(1, -2, -1)$  devono essere ortogonali, per cui:

$$\lambda - 2\mu - 3\lambda - 2\mu = 0 \Rightarrow \lambda = -2\mu.$$

Dunque, il piano  $\beta$  ha equazione  $2x - y + 4z - 4 = 0$  e:

$$d(r, s) = d(A, \beta) = \frac{|-2 - 1 + 4 - 4|}{\sqrt{21}} = \frac{3}{\sqrt{21}} = \sqrt{\frac{3}{7}}.$$

(b) Osserviamo che i piani  $\alpha$  e  $\pi$  non sono paralleli, per cui la retta:

$$p = \alpha \cap \pi: \begin{cases} x - z + 1 = 0 \\ x + y - z - 1 = 0 \end{cases}$$

è una retta propria. Osserviamo, poi, che il punto  $P = (0, 1, 0) \in \pi$  e  $P \notin \alpha$ . Ciò vuol dire che, detto  $P'$  il simmetrico di  $P$  rispetto ad  $\alpha$ , il piano cercato è quello contenente la retta  $p$  e il punto  $P'$ .

La retta  $t$  passante per  $P$  ed ortogonale ad  $\alpha$  ha equazioni:

$$\begin{cases} x = t \\ y = 1 \\ z = -t, \end{cases}$$

per cui il punto  $H = t \cap \alpha$  è:

$$\begin{cases} x = t \\ y = 1 \\ z = -t \\ x - z + 1 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t = -\frac{1}{2} \\ x = -\frac{1}{2} \\ y = 1 \\ z = \frac{1}{2}. \end{cases}$$

Dunque,  $H = (-\frac{1}{2}, 1, \frac{1}{2})$  e il punto  $P' = (a, b, c)$  è il simmetrico di  $P$  rispetto ad  $H$ , per cui deve essere:

$$\begin{cases} \frac{a}{2} = -\frac{1}{2} \\ \frac{b+1}{2} = 1 \\ \frac{c}{2} = \frac{1}{2} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = -1 \\ b = 1 \\ c = 1. \end{cases}$$

Il piano  $\pi'$  cercato è il piano contenente  $r$  e il punto  $(-1, 1, 1)$ . I piani contenenti  $p$  hanno equazione:

$$\lambda(x - z + 1) + \mu(x + y - z - 1) = 0$$

Imponendo il passaggio per  $(-1, 1, 1)$  abbiamo  $-\lambda - 2\mu = 0$ , per cui  $\lambda = -2\mu$  e  $\pi'$ :  $x - y - z + 3 = 0$ .

2. Osserviamo che per  $\lambda = \infty$  abbiamo la conica di equazione  $xy - 1 = 0$ , che è un'iperbole equilatera. Inoltre, da:

$$B = \begin{pmatrix} 1 & \frac{\lambda}{2} & 0 \\ \frac{\lambda}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 - \lambda \end{pmatrix},$$

vediamo che  $|B| = (-3 - \lambda) \left(1 - \frac{\lambda^2}{4}\right)$ . Dunque, per  $\lambda \neq -3, \pm 2$  abbiamo delle coniche irriducibili. Invece, per  $\lambda = -3$  abbiamo:

$$x^2 - 3xy + y^2 = 0 \Rightarrow \left(x - \frac{3 + \sqrt{5}}{2}y\right) \left(x - \frac{3 - \sqrt{5}}{2}y\right) = 0.$$

Per  $\lambda = 2$  abbiamo:

$$x^2 + 2xy + y^2 - 5 = 0 \Rightarrow (x + y + \sqrt{5})(x + y - \sqrt{5}) = 0.$$

Per  $\lambda = -2$  abbiamo:

$$x^2 + 2xy + y^2 - 1 = 0 \Rightarrow (x + y + 1)(x + y - 1) = 0.$$

Troviamo i punti base:

$$\begin{cases} (x + y + \sqrt{5})(x + y - \sqrt{5}) = 0 \\ (x + y + 1)(x + y - 1) = 0. \end{cases}$$

Dal sistema troviamo i punti  $(\frac{-1-\sqrt{5}}{2}, \frac{1-\sqrt{5}}{2})$ ,  $(\frac{-1+\sqrt{5}}{2}, \frac{1+\sqrt{5}}{2})$ ,  $(\frac{1-\sqrt{5}}{2}, \frac{-1-\sqrt{5}}{2})$  e  $(\frac{1+\sqrt{5}}{2}, \frac{-1+\sqrt{5}}{2})$ . Poi, essendo:

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & \frac{\lambda}{2} \\ \frac{\lambda}{2} & 0 \end{vmatrix} = 1 - \frac{\lambda^2}{4},$$

vediamo che per  $-2 < \lambda < 2$  abbiamo delle ellissi reali, tra le quali si ottiene una circonferenza per  $\lambda = 0$ ; per  $\lambda = \pm 2$  non abbiamo parabole, ma coniche spezzate; per  $\lambda < -2$ ,  $\lambda \neq -3$ , e  $\lambda > 2$  abbiamo delle iperboli. L'unica iperbole equilatera del fascio è quella che si ottiene per  $\lambda = \infty$ .

3. La circonferenza del fascio ha equazioni:

$$\begin{cases} x^2 + y^2 - 3 = 0 \\ z = 0. \end{cases}$$

Il vertice del cilindro è il punto  $V = (1, 1, 1, 0)$ . Il generico punto della conica è  $P = (\alpha, \beta, 0)$ , dove  $\alpha^2 + \beta^2 - 3 = 0$ . La retta  $PV$  ha equazioni:

$$\begin{cases} x - \alpha = z \\ y - \beta = z \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha = x - z \\ \beta = y - z. \end{cases}$$

Sostituendo in  $\alpha^2 + \beta^2 - 3 = 0$  troviamo l'equazione del cilindro:

$$(x - z)^2 + (y - z)^2 - 3 = 0.$$