

**Corso di Laurea in  
Ingegneria Informatica (J-Pr e Ps-Z) e Ingegneria Elettronica (J-Pr e Ps-Z)**

Prova di **Algebra lineare e Geometria**- Appello 12 Febbraio 2021

---

*Durata della prova: 90 minuti.*

*È vietato allontanarsi prima di aver consegnato definitivamente il compito.*

*È vietato consultare libri o appunti.*

---

**I**

È dato l'endomorfismo  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che:

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

$$f(1, 1, 1) = (1, 1, 1)$$

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

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

1. Diagonalizzare  $M(f)$  nei casi  $h = 1$  e  $h = -1$ .
2. Posta  $\mathcal{A} = [(1, 1, 0), (1, 1, 1), (0, 1, 0)]$ , determinare la matrice  $M^{\mathcal{A}}(f)$  e determinare una matrice associata all'applicazione inversa  $f^{-1}$  nei casi in cui  $f$  è invertibile.

*Soluzione*

1. È semplice vedere che:

$$M(f) = \begin{pmatrix} -h-1 & h & 2 \\ -1 & 0 & 2 \\ -h & h & 1 \end{pmatrix}.$$

Sia  $h = 1$ . In tal caso:

$$M(f) = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 2 \\ -1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

e

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

Gli autovalori sono  $1, -1$ , con  $m_1 = 1$  e  $m_{-1} = 2$ . Sappiamo che  $M(f)$  è diagonalizzabile se  $f$  è semplice, il che avviene se si ha contemporaneamente:

$$\begin{cases} \dim V_1 = m_1 = 1 \\ \dim V_{-1} = m_{-1} = 2. \end{cases}$$

Essendo  $1 \leq \dim V_1 \leq 1 = m_1$  necessariamente si ha  $\dim V_1 = m_1 = 1$ . Invece, abbiamo  $1 \leq \dim V_{-1} \leq 2 = m_{-1}$ . Sia, quindi,  $T = -1$ . Sappiamo che  $V_{-1} = \ker f_{-1}$  e che:

$$M(f_{-1}) = M(f) + I = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 \\ -1 & 1 & 2 \\ -1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dunque,  $\rho(M(f_{-1})) = 1$ , per cui  $\dim \ker f_{-1} = 3 - 1 = 2 = m_{-1}$ . Questo vuol dire che per  $h = 1$   $f$  è semplice e, perciò, per  $h = 1$   $M(f)$  è diagonalizzabile. Determiniamo una base di autovettori. Dalla matrice  $M(f_{-1})$  otteniamo:

$$V_{-1} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid -x + y + 2z = 0\} = \{(y + 2z, y, z) \in \mathbb{R}^3\} = \mathcal{L}((1, 1, 0), (2, 0, 1)).$$

Inoltre,  $V_1 = \ker f_1$ , dove:

$$M(f_1) = M(f) - I = \begin{pmatrix} -3 & 1 & 2 \\ -1 & -1 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} -3 & 1 & 2 \\ -4 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Quindi:

$$V_1 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid -3x + y + 2z = 0, -4x + 4z = 0\} = \mathcal{L}((1, 1, 1)).$$

Quindi, una base di autovettori per  $f$  è  $[(1, 1, 0), (2, 0, 1), (1, 1, 1)]$ . Inoltre, possiamo dire che  $P^{-1}M(f)P = D$ , cioè le matrici  $M(f)$  e  $D$  sono simili, dove:

$$D = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad P = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Sia  $h = -1$ . In tal caso:

$$M(f) = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & 2 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

e

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

Gli autovalori sono  $1, -1$ , con  $m_1 = 2$  e  $m_{-1} = 1$ . Sappiamo che  $M(f)$  è diagonalizzabile se  $f$  è semplice, il che avviene se si ha contemporaneamente:

$$\begin{cases} \dim V_1 = m_1 = 2 \\ \dim V_{-1} = m_{-1} = 1. \end{cases}$$

Essendo  $1 \leq \dim V_{-1} \leq 1 = m_{-1}$  necessariamente si ha  $\dim V_{-1} = m_{-1} = 1$ . Invece, abbiamo  $1 \leq \dim V_1 \leq 2 = m_1$ . Sia, quindi,  $T = 1$ . Sappiamo che  $V_1 = \ker f_1$  e che:

$$M(f_1) = M(f) - I = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 2 \\ -1 & -1 & 2 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} -1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dunque,  $\rho(M(f_1)) = 2$ , per cui  $\dim \ker f_1 = 3 - 2 = 1 < 2 = m_1$ . Questo vuol dire che per  $h = -1$   $f$  non è semplice e, perciò, per  $h = -1$   $M(f)$  non è diagonalizzabile.

2. Dal momento che:

$$f(1, 1, 0) = (-1, -1, 0) = -1 \cdot (1, 1, 0) + 0 \cdot (1, 1, 1) + 0 \cdot (0, 1, 0)$$

allora  $[f(1, 1, 0)]_{\mathcal{A}} = (-1, 0, 0)$ . Analogamente da:

$$f(1, 1, 1) = (1, 1, 1) = 0 \cdot (1, 1, 0) + 1 \cdot (1, 1, 1) + 0 \cdot (0, 1, 0)$$

segue che  $[f(1, 1, 1)]_{\mathcal{A}} = (0, 1, 0)$ . Dobbiamo calcolare  $[(h, 0, h)]_{\mathcal{A}}$ :

$$(h, 0, h) = a(1, 1, 0) + b(1, 1, 1) + c(0, 1, 0) = (a + b, a + b + c, b)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a + b = h \\ a + b + c = 0 \\ b = h \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = 0 \\ b = h \\ c = -h \end{cases}$$

Quindi,  $[f(0, 1, 0)]_{\mathcal{A}} = [(h, 0, h)]_{\mathcal{A}} = (0, h, -h)$  e:

$$M^{\mathcal{A}}(f) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & h \\ 0 & 0 & -h \end{pmatrix}.$$

Dunque,  $|M^{\mathcal{A}}(f)| = h$  e  $f$  è invertibile per  $h \neq 0$ . Quindi, per  $h \neq 0$  esiste l'applicazione inversa  $f^{-1}$  e:

$$M^{\mathcal{A}}(f^{-1}) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{h} \end{pmatrix}.$$

## II

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

$$r: \begin{cases} x + z = 0 \\ y = 1 \end{cases}$$

e il piano  $\pi: y - 3 = 0$ . Determinare la retta  $s$  proiezione ortogonale di  $r$  sul piano  $\pi$  e calcolare la distanza  $d(r, s)$ .

2. È assegnato nel piano un sistema di riferimento cartesiano ortogonale  $O, \vec{x}, \vec{y}, u$ . Studiare il fascio di coniche di equazione:

$$hx^2 - 2hxy - y^2 + 4 = 0,$$

determinandone, in particolare, punti base e coniche spezzate. Determinare l'iperbole del fascio avente asintoto parallelo alla retta di equazione  $x + y = 0$ .

### Soluzione

1. Osserviamo che la retta  $r$  ha parametri direttori  $(1, 0, -1)$ , per cui  $(1, 0, -1)$  sono le componenti di un vettore parallelo alla retta  $r$ , e che  $(0, 1, 0)$  sono le componenti di un vettore ortogonale al piano  $\pi$ . I due vettori sono ortogonali tra loro, per cui retta e piano sono paralleli. Questo implica che la retta  $s$  che cerchiamo sarà anch'essa parallela a  $r$ .

Prendiamo, ora, un qualsiasi punto di  $r$ , per esempio  $P = (0, 1, 0)$ . La retta  $p$  passante per  $P$  e ortogonale a  $\pi$  ha equazioni:

$$p: \begin{cases} x = 0 \\ y = 1 + t \\ z = 0 \end{cases} \Rightarrow p: \begin{cases} x = 0 \\ z = 0 \end{cases}$$

Determiniamo il punto  $H = p \cap \pi$ :

$$H: \begin{cases} x = 0 \\ z = 0 \\ y - 3 = 0 \end{cases} \Rightarrow H = (0, 3, 0).$$

Il punto  $P' = (a, b, c)$  simmetrico di  $P = (0, 1, 0)$  rispetto a  $\pi$  è il simmetrico di  $P$  rispetto a  $H = (0, 3, 0)$ , per cui deve essere:

$$\begin{cases} \frac{a}{2} = 0 \\ \frac{b+1}{2} = 3 \\ \frac{c}{2} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = 0 \\ b = 5 \\ c = 0 \end{cases} \Rightarrow P' = (0, 5, 0).$$

Quindi, la retta  $s$  cercata ha parametri direttori  $(1, 0, -1)$  e passa per  $P' = (0, 5, 0)$ :

$$s: \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 5 \\ z = -t \end{cases} \Rightarrow s: \begin{cases} x + z = 1 \\ y = 5. \end{cases}$$

2. La conica nascosta del fascio ha equazione:

$$x^2 - 2xy = 0 \Rightarrow x(x - 2y) = 0,$$

che è spezzata. Le matrici associate al fascio sono:

$$B = \begin{pmatrix} h & -h & 0 \\ -h & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad A = \begin{pmatrix} h & -h \\ -h & -1 \end{pmatrix}.$$

Si ha  $|B| = 4(-h^2 - h)$  e  $|A| = -h^2 - h$ . Quindi, per  $h = 0$  e  $h = -1$  abbiamo le coniche spezzate di equazioni, rispettivamente:

$$-y^2 + 4 = 0 \Rightarrow (y + 2)(y - 2) = 0$$

e

$$-x^2 + 2xy - y^2 + 4 = 0 \Rightarrow (x - y + 2)(x - y - 2) = 0.$$

I punti base sono i punti per cui passano tutte le coniche del fascio:

$$\begin{cases} (y - 2)(y + 2) = 0 \\ x(x - 2y) = 0, \end{cases}$$

per cui essi hanno coordinate  $(0, 2)$ ,  $(0, -2)$ ,  $(4, 2)$  e  $(-4, -2)$ . Inoltre,  $|A| > 0$  per  $-1 < h < 0$  e in tal caso abbiamo delle ellissi, tutte reali, in quanto i punti base sono reali. Non ci sono parabole, poiché per  $h = 0$  e  $h = -1$  abbiamo delle coniche spezzate. Per  $h < -1$  e  $h > 0$  abbiamo delle iperboli, tra le quali figura una equilatera per  $h = 1$ .

Infine, l'iperbole avente l'asintoto parallelo alla retta di equazione  $x + y = 0$  ha punto improprio di coordinate  $(1, -1, 0)$ . Quindi, dobbiamo determinare l'iperbole passante per il punto improprio  $(1, -1, 0)$ . Sostituendo nell'equazione del fascio abbiamo:

$$h + 2h - 1 = 0 \Rightarrow h = \frac{1}{3}.$$

Quindi, l'iperbole richiesta ha equazione:

$$\frac{1}{3}x^2 - \frac{2}{3}xy - y^2 + 4 = 0.$$