

# Corso di Laurea in Ingegneria Industriale

Prova scritta di **Algebra lineare e Geometria**- 13 Luglio 2022

---

Durata della prova: 1 ora e 30.

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

È vietato consultare libri o appunti.

---

## I

Sia  $V = \mathcal{L}(v_1, v_2, v_3) \subset \mathbb{R}^4$ , essendo  $v_1 = (1, 0, 1, 0)$ ,  $v_2 = (0, 1, 0, 0)$  e  $v_3 = (0, 0, 0, 1)$ . È dato l'endomorfismo  $f : V \rightarrow V$  definito da:

$$\begin{aligned}f(v_1) &= 2v_1 - v_2 + v_3 \\f(v_2) &= v_2 \\f(v_3) &= v_1 + hv_2 + 2v_3,\end{aligned}$$

con  $h \in \mathbb{R}$ .

1. Studiare la semplicità di  $f$  al variare di  $h \in \mathbb{R}$ , determinando, ove possibile, una base di autovettori per  $f$ .
2. Dati  $U = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x - y + ht = 0, z - ht = 0\}$  e  $W = \mathcal{L}((1, h, 0, 0), (0, h, 0, h))$ , calcolare  $U + W$  e  $U \cap W$  al variare di  $h \in \mathbb{R}$ , specificando, in particolare, se la somma è diretta o meno.

### Soluzione

1. È immediato vedere che  $\mathcal{A} = [v_1, v_2, v_3]$  è una base di  $V$  e che:

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

Dunque:

$$P(T) = \begin{vmatrix} 2-T & 0 & 1 \\ -1 & 1-T & h \\ 1 & 0 & 2-T \end{vmatrix} = (1-T)^2(3-T).$$

Ciò vuol dire che gli autovalori sono 1 e 3, con  $m_1 = 2$  e  $m_3 = 1$ . Sappiamo che necessariamente si ha  $\dim V_3 = m_3 = 1$ , mentre  $1 \leq \dim V_1 \leq 2 = m_1$  e  $f$  è semplice se  $\dim V_1 = m_1 = 2$ .

Sia, dunque,  $T = 1$ . Sappiamo che  $V_1 = \text{Ker } f_1$ , dove  $f_1 = f - I$  e:

$$M^{\mathcal{A}}(f_1) = M^{\mathcal{A}}(f) - I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & h \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & h+1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Quindi,  $\rho(M^{\mathcal{A}}(f_1)) = 2$  per  $h \neq -1$ , per cui, in tal caso, si ha  $\dim V_1 = 3 - 2 = 1 < 2 = m_1$ . Ciò vuol dire che per  $h \neq -1$   $f$  non è semplice. Invece, per  $h = -1$  si ha  $\rho(M^{\mathcal{A}}(f_1)) = 3 - 1 = 2 = m_1$ , per cui per  $h = -1$   $f$  è semplice ed è possibile determinare, per tale valore di  $h$ , una base di autovettori per  $f$ . Calcoliamo  $V_1$ :

$$\begin{aligned}V_1 &= \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, b, c), a + b = 0\} = \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, b, -a)\} = \mathcal{L}(v_1 - v_3, v_2) = \\ &= \mathcal{L}((1, 0, 1, -1), (0, 1, 0, 0)).\end{aligned}$$

Sia  $T = 3$  e  $h = -1$ . In questo caso, si ha  $V_3 = \text{Ker } f_3$ , dove  $f_3 = f - 3i$  e:

$$M^{\mathcal{A}}(f_3) = M^{\mathcal{A}}(f) - 3I = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & -2 & -1 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dunque:

$$V_3 = \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (a, b, c), -a + c = 0, -2b - 2c = 0\} = \{v \in V \mid [v]_{\mathcal{A}} = (c, -c, c)\} = \\ = \mathcal{L}(v_1 - v_2 + v_3) = \mathcal{L}((1, -1, 1)).$$

2. È immediato osservare che  $\dim U = 2$  per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , mentre  $\dim W = 2$  per  $h \neq 0$  e  $\dim W = 1$  per  $h = 0$ . Poi, dal momento che:

$$U = \{(y - ht, y, ht, t) \in \mathbb{R}^4\} = \mathcal{L}((1, 1, 0, 0), (-h, 0, h, 1)),$$

si ha:

$$U + W = \mathcal{L}((-h, 0, h, 1), (1, 1, 0, 0), (1, h, 0, 0), (0, h, 0, h)).$$

Da:

$$\begin{pmatrix} -h & 0 & h & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & h & 0 & 0 \\ 0 & h & 0 & h \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo, per } h \neq 1} \begin{pmatrix} -h & 0 & h & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & h-1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & h \end{pmatrix}$$

vediamo che per  $h \neq 0, 1$  si ha  $\dim(U + W) = 4$ , per cui, essendo  $U + W \subseteq \mathbb{R}^4$ , si ha  $U + W = \mathbb{R}^4$ . Dalla formula di Grassmann abbiamo:

$$\dim(U \cap W) = \dim U + \dim W - \dim(U + W) = 2 + 2 - 4 = 0 \Rightarrow U \cap W = \{(0, 0, 0, 0)\}.$$

Questo vuol dire, in particolare, che per  $h \neq 0, 1$  si ha  $U \oplus W = \mathbb{R}^4$ .

Dalla matrice precedente osserviamo anche che per  $h = 0$  si ha  $\dim(U + W) = 3$  e, inoltre, che  $[(0, 0, 0, 1), (1, 1, 0, 0), (0, -1, 0, 0)]$  è una base di  $U + W$ . Nuovamente, dalla formula di Grassmann abbiamo:

$$\dim(U \cap W) = \dim U + \dim W - \dim(U + W) = 2 + 1 - 3 = 0 \Rightarrow U \cap W = \{(0, 0, 0, 0)\},$$

per cui anche per  $h = 0$  la somma  $U + W$  è diretta.

Sia  $h = 1$ . In tal caso, abbiamo:

$$U = \mathcal{L}((-1, 0, 1, 1), (1, 1, 0, 0)) \quad \text{e} \quad W = \mathcal{L}((1, 1, 0, 0), (0, 1, 0, 1)).$$

Quindi:

$$U + W = \mathcal{L}((-1, 0, 1, 1), (1, 1, 0, 0), (0, 1, 0, 1)).$$

Dato che la seguente matrice ha rango 3:

$$\begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

i tre vettori sono linearmente indipendenti ed individuano, perciò, una base di  $U + W$ . Questo vuol dire che  $\dim(U + W) = 3$  e dalla formula di Grassmann abbiamo:

$$\dim(U \cap W) = \dim U + \dim W - \dim(U + W) = 2 + 2 - 3 = 1.$$

Dal momento che, chiaramente,  $(1, 1, 0, 0) \in U$  e  $(1, 1, 0, 0) \in W$ , vediamo che  $(1, 1, 0, 0) \in U \cap W$ . Essendo  $\dim(U \cap W) = 1$ , segue che  $U \cap W = \mathcal{L}((1, 1, 0, 0))$ .

## II

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

$$r: \begin{cases} x = 0 \\ y = 1 \end{cases} \quad \text{e} \quad s: \begin{cases} y = 2 \\ z = 0. \end{cases}$$

Determinare le equazioni della retta  $p$  ortogonale e incidente le rette  $r$  e  $s$ .

2. È assegnato nel piano un sistema di riferimento cartesiano ortogonale  $O, \vec{x}, \vec{y}, u$ . Determinare e studiare il fascio di coniche passanti per i punti  $A = (0, 1)$ ,  $B = (0, 0)$ ,  $C = (-1, 0)$  e  $D = (1, 1)$ . Data  $\Gamma: x^2 + y^2 - 2 = 0$ , determinare la conica del fascio avente in comune con  $\Gamma$  la retta tangente in  $D$ .

### Soluzione

1. Il generico punto della retta  $r$  è  $R = (0, 1, a)$ , mentre il generico punto della retta  $s$  è  $S = (b, 2, 0)$ , per qualche  $a, b \in \mathbb{R}$ . La retta  $p$  passa per un punto  $R \in r$  e  $S \in s$ , per cui ha parametri direttori del tipo  $(b, 1, -a)$ , per qualche  $a, b \in \mathbb{R}$ . Dovendo essere la retta  $p$  ortogonale alle rette  $r$  e  $s$ , si ha che il vettore di componenti  $(b, 1, -a)$  deve essere ortogonale ai vettori di componenti  $(0, 0, 1)$  e  $(1, 0, 0)$ . Questo vuol dire che deve essere  $a = 0$  e  $b = 0$ . Quindi, la retta  $p$  cercata passa per i punti  $(0, 1, 0)$  e  $(0, 2, 0)$ , per cui:

$$p: \begin{cases} x = 0 \\ z = 0. \end{cases}$$

2. Le coniche spezzate del fascio sono le coniche  $AB \cup CD: x(x - 2y + 1) = 0$ ,  $AC \cup BD: (x - y)(x - y + 1) = 0$  e  $AD \cup BC: y(y - 1) = 0$ . Quindi, possiamo scrivere il fascio di coniche:

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

Quindi:

$$B = \begin{pmatrix} 1 & -1 & \frac{1}{2} \\ -1 & h & -\frac{h}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{h}{2} & 0 \end{pmatrix}$$

e, essendo  $|B| = \frac{h-h^2}{4}$ , vediamo che per  $h \neq 0, 1$  abbiamo coniche irriducibili, mentre per  $h = 0$  e  $h = 1$  abbiamo le coniche spezzate. Per  $h = 0$  la conica è, naturalmente,  $AB \cup CD$ , mentre per  $h = 1$  otteniamo necessariamente quella di equazione  $AC \cup BD$ . Inoltre, essendo:

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ -1 & h \end{vmatrix} = h - 1,$$

otteniamo subito che per  $h > 1$  abbiamo delle ellissi, tutte reali in quanti i punti base sono reali e tra le quali non figurano circonferenze. Per  $h = 1$  abbiamo una conica spezzata, per cui non vi sono parabole nel fascio. Per  $h < 1$  abbiamo delle iperboli, tra le quali una equilatera si ottiene per  $h = -1$ .

Osserviamo che la retta tangente a  $\Gamma$  nel punto  $D$  si ottiene da:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow x + y - 2 = 0.$$

La retta tangente in  $D$  alla generica conica del fascio si ottiene da:

$$(1 \ 1 \ 1) \begin{pmatrix} 1 & -1 & \frac{1}{2} \\ -1 & h & -\frac{h}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{h}{2} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2}x + \left(-1 + \frac{h}{2}\right)y + \frac{1}{2} - \frac{h}{2} = 0 \Rightarrow x + (h-2)y + 1 - h = 0.$$

Affinché le due rette di equazioni  $x + y - 2 = 0$  e  $x + (h-2)y + 1 - h = 0$  coincidano deve essere:

$$\begin{cases} h-2 = 1 \\ 1-h = -2 \end{cases} \Rightarrow h = 3.$$

Questo vuol dire che la conica cercata ha equazione:

$$x^2 - 2xy + 3y^2 + x - 3y = 0.$$