

**Corso di Laurea in**  
**Ingegneria Informatica (tutti i canali), Ingegneria Elettronica (tutti i canali)**  
**Ingegneria Industriale (A-E, F-O)**

Prova di **Algebra lineare e Geometria**- Appello 29 Aprile 2022

*Durata della prova: 90 minuti.*

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

*È vietato consultare libri o appunti.*

**I**

1. È assegnato l'endomorfismo  $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  definito da:

$$f(x, y, z, t) = ((h+2)x + 6y + 2z + 8t, y, -8y - z - 18t, (h+1)t), \quad \forall (x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4,$$

al variare di  $h \in \mathbb{R}$ . Studiare  $f$ , al variare di  $h \in \mathbb{R}$ , determinando in ciascun caso  $\text{Im } f$ ,  $\text{Ker } f$  e le loro equazioni cartesiane.

2. Nel caso  $h = 0$  diagonalizzare la matrice  $M(f)$  associata ad  $f$  rispetto alla base canonica di  $\mathbb{R}^4$ .

*Soluzione*

1. È immediato vedere che:

$$M(f) = \begin{pmatrix} h+2 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -8 & -1 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & h+1 \end{pmatrix},$$

per cui  $|M(f)| = -(h+2)(h+1)$ . Ciò significa che per  $h \neq -2, -1$   $f$  è un isomorfismo, ovvero è iniettiva e suriettiva, il che implica che  $\text{Ker } f = \{(0, 0, 0, 0)\}$  e  $\text{Im } f = \mathbb{R}^4$ .

Sia  $h = -2$ . In tal caso:

$$M(f) = \begin{pmatrix} 0 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -8 & -1 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} 0 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -14 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dunque,  $\dim \text{Im } f = 3$  e una sua base è  $[(6, 1, -8, 0), (2, 0, -1, 0), (8, 0, -18, -1)]$ . La sua equazione cartesiana è data da:

$$\begin{pmatrix} 6 & 1 & -18 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \\ 8 & 0 & -18 & -1 \\ x & y & z & t \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} 6 & 1 & -8 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \\ -28 & 0 & 0 & -1 \\ x + 10y + 2z - 28t & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

per cui:

$$\text{Im } f = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x + 10y + 2z - 28t = 0\}.$$

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

$$\text{Ker } f = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid 6y + 2z + 8t = 0, y = 0, -14t = 0\} = \mathcal{L}((1, 0, 0, 0)),$$

il che si poteva evincere anche dal fatto che  $\dim \text{Ker } f = 1$  e che la prima colonna di  $M(f)$  è tutto nulla, ovvero che  $f(e_1) = (0, 0, 0, 0)$ .

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

$$M(f) = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -8 & -1 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} 1 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dunque,  $\dim \operatorname{Im} f = 3$  e una sua base è  $[(1, 0, 0, 0), (6, 1, -8, 0), (2, 0, -1, 0)]$ . La sua equazione cartesiana è data da:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 6 & 1 & -18 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \\ x & y & z & t \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow -t = 0$$

per cui:

$$\operatorname{Im} f = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid t = 0\}.$$

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

$$\operatorname{Ker} f = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x + 6y + 2z + 8t = 0, y = 0, -z - 18t = 0\} = \mathcal{L}((28, 0, -18, 1)).$$

2. Sia  $h = 0$ . In tal caso:

$$M(f) = \begin{pmatrix} 2 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -8 & -1 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

e

$$P(T) = \begin{vmatrix} 2-T & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 1-T & 0 & 0 \\ 0 & -8 & -1-T & -18 \\ 0 & 0 & 0 & 1-T \end{vmatrix} = (1-T)^2(-1-T)(2-T).$$

Quindi, gli autovalori sono  $1, -1, 2$ , con  $m_{-1} = m_2 = 1$  e  $m_1 = 2$ . Necessariamente si ha  $\dim V_{-1} = m_{-1} = 1$  e  $\dim V_2 = m_2 = 1$ , mentre  $1 \leq \dim V_1 \leq m_1 = 2$ . Dunque,  $f$  è semplice e, conseguentemente  $M(f)$  è diagonalizzabile, se  $\dim V_1 = m_1 = 2$ .

Sia, dunque,  $T = 1$ . In tal caso,  $V_1 = \operatorname{Ker} f_1$ , dove  $f_1 = f - i$  e:

$$M(f_1) = M(f) - I = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -8 & -2 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

per cui  $\dim V_1 = 4 - \rho(M(f_1)) = 4 - 2 = 2 = m_1$ . Ciò vuol dire che  $f$  è semplice e  $M(f)$  è diagonalizzabile. Inoltre:

$$\begin{aligned} V_1 &= \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x + 6y + 2z + 8t = 0, -8y - 2z - 18t = 0\} = \\ &= \{(2y + 10t, y, -4y - 9t, t) \in \mathbb{R}^4\} = \mathcal{L}((2, 1, -4, 0), (10, 0, -9, 1)). \end{aligned}$$

Sia  $T = -1$ . In tal caso,  $V_{-1} = \operatorname{Ker} f_{-1} = f + i$ , dove  $f_{-1} = f + i$  e:

$$M(f_{-1}) = M(f) + I = \begin{pmatrix} 3 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & -8 & 0 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} 3 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

per cui:

$$V_{-1} = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid 3x + 6y + 2z + 8t = 0, 2x = 0, -18t = 0\} = \mathcal{L}((2, 0, -3, 0)).$$

Sia  $T = 2$ . In tal caso,  $V_2 = \text{Ker } f_2$ , dove  $f_2 = f - 2i$  e:

$$M(f_2) = M(f) - 2I = \begin{pmatrix} 0 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -8 & -3 & -18 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{riducendo}} \begin{pmatrix} 0 & 6 & 2 & 8 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

per cui:

$$V_2 = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid 6y + 2z + 8t = 0, -y = 0, -6t = 0\} = \mathcal{L}((1, 0, 0, 0)),$$

cosa che si poteva evincere dal fatto che necessariamente doveva essere  $\dim V_2 = 1$  e che guardando la prima colonna di  $M(f)$  si ha  $f(e_1) = 2e_1$ .

In conclusione, una base di autovettori è  $[(2, 1, -4, 0), (10, 0, -9, 1), (2, 0, -3, 0), (1, 0, 0, 0)]$  e possiamo dire che  $P^{-1}M(f)P = D$ , dove:

$$P = \begin{pmatrix} 2 & 10 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ -4 & -9 & -3 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

## II

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

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

e il piano  $\pi: x - z = 0$ . Determinare l'equazione del piano  $\alpha$  passante per l'origine  $O$ , parallelo alla retta  $r$  e ortogonale al piano  $\pi$ .

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

$$(2 - k)x^2 + (4k - 2)xy + ky^2 + 2x + 2ky + k = 0,$$

determinandone, in particolare, punti base e coniche spezzate e specificando i valori del parametro per i quali si ottengono ellissi, iperboli e parabole.

### Soluzione

1. È facile vedere che la retta  $r$  ha parametri direttori  $(1, 3, 1)$ , per cui, se  $(a, b, c)$  sono le componenti di un vettore ortogonale al piano  $\alpha$ , deve essere:

$$\begin{cases} a + 3b + c = 0 \\ a - c = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} c = a \\ b = -\frac{2}{3}a. \end{cases}$$

Quindi, un vettore ortogonale al piano cercato è quello di componenti  $(3, -2, 3)$  e si ha:

$$\alpha: 3x - 2y + 3z = 0.$$

2. Cominciamo osservando che la conica nascosta ha equazione:

$$-x^2 + 4xy + y^2 + 2y + 1 = 0,$$

la quale, come si verifica facilmente, è un'iperbole equilatera. Le matrici associate al fascio di coniche sono:

$$B = \begin{pmatrix} 2 - k & 2k - 1 & 1 \\ 2k - 1 & k & k \\ 1 & k & k \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad A = \begin{pmatrix} 2 - k & 2k - 1 \\ 2k - 1 & k \end{pmatrix}.$$

Essendo  $|B| = -4k(k-1)^2$ , vediamo che le coniche spezzate del fascio si ottengono per  $k = 0$  e  $k = 1$ , mentre per  $k \neq 0, 1$  sono irriducibili. In particolare, per  $k = 0$  abbiamo la conica di equazione  $x(x-y+1) = 0$  e per  $k = 1$  quella di equazione  $(x+y+1)^2 = 0$ . Dunque, i punti base sono dati da:

$$\begin{cases} x(x-y+1) = 0 \\ (x+y+1)^2 = 0, \end{cases}$$

cioè sono i punti  $(0, -1)$  e  $(-1, 0)$ , entrambi contati due volte.

Essendo  $|A| = -5k^2 + 6k - 1$ , vediamo che per  $\frac{1}{5} < k < 1$  abbiamo delle ellissi, tra le quali non figurano circonferenze; per  $k = \frac{1}{5}$  abbiamo una parabola, mentre per  $k = 1$  abbiamo una conica spezzata; per  $k < \frac{1}{5}$ ,  $k \neq 0$ , e  $k > 1$  abbiamo delle iperbole, nessuna delle quali è equilatera, per cui l'unica iperbole equilatera del fascio è la conica nascosta.