CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA EDILE/ARCHITETTURA

II PROVA DI ACCERTAMENTO, FILA B – GEOMETRIA – 19/06/2008

Esercizio 0.1. *Si consideri il seguente endomorfismo di* $\mathbf{R}^4$

$$T(x,y,z,w) = (x+2y-2z+2w,\ y-z,\ x+y-z+(k+2)w,\ -x+y-z+(2k-1)w)$$

con k parametro reale.

a) *Si determino basi di immagine e nucleo di T al variare di k.*
b) *Si stabilisca, al variare di k, se il vettore $v=(0,0,1,1)$ appartiene all'immagine di T.*

Soluzione:
Consideriamo la matrice $M(T)$ associata a T rispetto alla base canonica:

$$M(T) = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & k+2 \\ -1 & 1 & -1 & 2k-1 \end{bmatrix}$$

Per rispondere ad entrambe le domande riduciamo $M(T)$ a gradini, affiancondola alla calonna data dal vettore v:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 2 & | & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & | & 0 \\ 1 & 1 & -1 & k+2 & | & 1 \\ -1 & 1 & -1 & 2k-1 & | & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{array}{r} \\ \\ III-I \\ IV+I \end{array} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 2 & | & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & -1 & 1 & k & | & 1 \\ 0 & 3 & -3 & 2k+1 & | & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{array}{r} \\ \\ III+II \\ IV-3II \end{array} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 2 & | & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & k & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 2k+1 & | & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{array}{r} \\ \\ \\ IV-2III \end{array} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 2 & | & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & k & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & | & -1 \end{bmatrix}$$

Anche senza completare la riduzione possiamo rispondere ad entrambe le domande.

a) La matrice $M(T)$ ha rango 3 per ogni valore di k, inoltre una base dell'immagine è data da:

$$\mathcal{B}(\mathrm{Im}(T)) = \{\ (1,0,1,-1),\ (2,1,1,1),\ (2,0,k+2,2k-1)\ \}$$

Per determinare il nucleo di T risolviamo il sistema omogeneo associato a T:

$$\begin{cases} x+2y-2z+2w=0 \\ y-z=0 \\ kw=0 \\ w=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x=0 \\ y=t \\ z=t \\ w=0 \end{cases} \Rightarrow \quad \mathcal{B}(\ker(T)) = \{\ (0,1,1,0)\ \}$$

b) Consideriamo il sistema $M(T)|v$.

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

Notiamo che dalle ultime due equazioni ricaviamo la condizione $k=-1$. In questo caso otteniamo il sistema:

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

che ha soluzione. Quindi $v \in \mathrm{Im}(T)$ se $k=-1$.

□

Esercizio 0.2. *Si consideri la funzione lineare $T : \mathbf{R}^3 \to \mathbf{R}^3$ la cui matrice rispetto alla base canonica è*

$$M(T) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 2 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$

e sia $\mathcal{B} = \{v_1 = (1,1,0),\ v_2 = (1,1,1),\ v_3 = (1,0,1)\}$ *una base di* $\mathbf{R}^3$.

a) *Si determini la matrice* $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{E}}(T)$ *associata a* T *rispetto alla base* $\mathcal{B}$ *nel dominio e rispetto alla base canonica* $\mathcal{E}$ *nel codominio.*

b) *Si determini la matrice* $M_{\mathcal{B}}(T)$ *associata a* T *rispetto alla base* $\mathcal{B}$.

Soluzione:

a) La matrice $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{E}}(T)$ ha per colonne le immagini dei vettori della base $\mathcal{B}$, espresse rispetto alla base canonica. Calcoliamo quindi le immagini dei vettori v_i, utilizzando la matrice $M(T)$:

$$M(T)\cdot v_1^t = \begin{bmatrix}1&0&3\\2&1&1\\0&-2&1\end{bmatrix}\cdot\begin{bmatrix}1\\1\\0\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}1\\3\\-2\end{bmatrix} \Rightarrow T(v_1) = (1,3,-2)$$

$$M(T)\cdot v_2^t = \begin{bmatrix}1&0&3\\2&1&1\\0&-2&1\end{bmatrix}\cdot\begin{bmatrix}1\\1\\1\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}4\\4\\-1\end{bmatrix} \Rightarrow T(v_2) = (4,4,-1)$$

$$M(T)\cdot v_3^t = \begin{bmatrix}1&0&3\\2&1&1\\0&-2&1\end{bmatrix}\cdot\begin{bmatrix}1\\0\\1\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}4\\3\\1\end{bmatrix} \Rightarrow T(v_3) = (4,3,1)$$

Quindi

$$M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{E}}(T) = \begin{bmatrix}1&4&4\\3&4&3\\-2&-1&1\end{bmatrix}$$

b) La matrice $M_{\mathcal{B}}(T)$ ha per colonne le immagini dei vettori della base $\mathcal{B}$, espresse rispetto alla base $\mathcal{B}$. Dobbiamo quindi esprimere rispetto alla base $\mathcal{B}$ i vettori $T(v_i)$, trovati al punto precedente. Si tratta di risolvere i tre sistemi $xv_i + yv_2 + zv_3 = T(v_i)$ per $i = 1,2,3$. Per comodità riduciamo a gradini i tre sistemi contemporaneamente, affiancando direttamente le tre colonne dei termini noti:

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc}1&1&1&1&4&4\\1&1&0&3&4&3\\0&1&1&-2&-1&1\end{array}\right] \Rightarrow \begin{array}{c}I-III\\II-I\\ \ \end{array}\left[\begin{array}{ccc|ccc}1&0&0&3&5&3\\0&0&-1&2&0&-1\\0&1&1&-2&-1&1\end{array}\right]$$

Di conseguenza

$$xv_1 + yv_2 + zv_3 = T(v_1) \Rightarrow \begin{cases}x=3\\-z=2\\y+z=-2\end{cases} \Rightarrow \begin{cases}x=3\\y=0\\z=-2\end{cases} \Rightarrow$$

$$T(v_1) = 3v_1 - 2v_3 = (3,0,-2)_{\mathcal{B}}$$

$$xv_1 + yv_2 + zv_3 = T(v_2) \Rightarrow \begin{cases}x=5\\-z=0\\y+z=-1\end{cases} \Rightarrow \begin{cases}x=5\\y=-1\\z=0\end{cases} \Rightarrow$$

$$T(v_2) = 5v_1 - v_2 = (5,-1,0)_{\mathcal{B}}$$

$$xv_1 + yv_2 + zv_3 = T(v_3) \Rightarrow \begin{cases}x=3\\-z=-1\\y+z=1\end{cases} \Rightarrow \begin{cases}x=3\\y=0\\z=1\end{cases} \Rightarrow$$

$$T(v_3) = 3v_1 + v_3 = (3,0,1)_{\mathcal{B}}$$

Infine la matrice associata a T rispetto alla base $\mathcal{B}$ è

$$M(T)_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix}3&5&3\\0&-1&0\\-2&0&1\end{bmatrix}$$

□

Esercizio 0.3. *Si considerino le matrici*

$$A = \begin{bmatrix}-1&0&3\\0&2&0\\3&0&-1\end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix}8&0&12\\6&k&8\\-6&0&-10\end{bmatrix}$$

con k *parametro reale.*

a) *Si determini una base ortonormale di* $\mathbf{R}^3$ *formata da autovettori di* A.
b) *Si stabilisca se esistono valori di* k *per cui* A *e* B *sono simili.*

Soluzione:

a) Il polinomio caratteristico di A è $P_A(\lambda) = (2-\lambda)(\lambda^2+2\lambda-8)$, quindi gli autovalori di A sono $\lambda = 2$, doppio, e $\lambda = -4$.
Calcoliamo gli autospazi:

$$E(2) = \ker(A-2I): \begin{bmatrix} -3 & 0 & 3 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 3 & 0 & -3 & | & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow E(2) = \langle (1,0,1),\ (0,1,0) \rangle = \langle \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right),\ (0,1,0) \rangle$$

$$E(-4) = \ker(A+4I): \begin{bmatrix} 3 & 0 & 3 & | & 0 \\ 0 & 6 & 0 & | & 0 \\ 3 & 0 & 3 & | & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow E(-4) = \langle (1,0,-1) \rangle = \langle \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, -\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \rangle$$

Infine una base ortonormale di $\mathbf{R}^3$ formata da autovettori di T è data da

$$\mathcal{B} = \left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right),\ (0,1,0),\ \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, -\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \right\}$$

b) Il polinomio caratteristico di B è $P_B(\lambda) = (k-\lambda)(\lambda^2+2\lambda-8)$, quindi gli autovalori di B sono $\lambda = k, 2, -4$. Condizione necessaria perché B sia simile ad A è che abbia gli stessi autovalori con la stessa molteplicità, quindi deve essere $k = 2$. Inoltre anche B deve essere diagonalizzabile: in questo modo A e B sono simili in quanto simili alla stessa matrice diagonale. Calcoliamo quindi l'autospazio $E_B(2)$, con $k = 2$:

$$E_B(2) = \ker(B-2I): \begin{bmatrix} 6 & 0 & 12 & | & 0 \\ 6 & 0 & 8 & | & 0 \\ -6 & 0 & -12 & | & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow E_B(3) = \langle (0,1,0) \rangle$$

Poiché $E_B(3)$ ha dimensione uno, B non è diagonalizzabile, quindi per nessun valore di k le matrici A e B sono simili.

□

Esercizio 0.4. *Sia* r *la retta dello spazio di equazioni cartesiane* $r\ :\ 2x-y+1 = x-z = 0$.

(a) *Si trovino equazioni cartesiane ed equazioni parametriche della retta* r' *ottenuta proiettando* r *sul piano* $2x-y+z=0$ *dal centro* $C = (2,1,1)$.
(b) *Trovare coordinate omogenee del punto all'infinito della retta* r' *e stabilire se* r *e* r' *sono parallele.*

Soluzione:
La retta r ha equazione parametrica

$$r: \begin{cases} x = t \\ y = 1+2t \\ z = t \end{cases} \qquad \forall t \in \mathbf{R}$$

a) Il piano di vista ha coordinate omogenee $N(2,-1,1,0)$ e C ha coordinate omogenee $C(2,1,1,1)$, quindi la matrice della proiezione è

$$M = N^tC - (N \cdot C)I_4 = N^tC - 4I_4 = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 & 2 \\ -2 & -5 & -1 & -1 \\ 2 & 1 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -4 \end{bmatrix}$$

Consideriamo due qualsiasi punti di r, in coordinate omogenee, per esempio $A = (0, 1, 0, 1)$ e $B = (1, 3, 1, 1)$, e calcoliamone la proiezione:

$$A' = A \cdot M = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 & 2 \\ -2 & -5 & -1 & -1 \\ 2 & 1 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & -5 & -1 & -5 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow A' = (-2, -5, -1, -5) = \left(\frac{2}{5}, 1, \frac{1}{5}, 1\right) \quad \Rightarrow \quad A'\left(\frac{2}{5}, 1, \frac{1}{5}\right)$$

$$B' = B \cdot M = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 & 2 \\ -2 & -5 & -1 & -1 \\ 2 & 1 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 & -12 & -4 & -4 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow B' = (-4, -12, -4, -4) = (1, 3, 1, 1) \quad \Rightarrow \quad B' = (1, 3, 1)$$

Infine la retta r' è la retta passante per A' e B':

$$r' : \begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = 3 + 10t \\ z = 1 + 4t \end{cases} \quad \forall t \in \mathbf{R} \quad \Rightarrow \quad 10x - 3y - 1 = 4x - 3z - 1 = 0$$

b) La retta r' ha direzione $(3, 10, 4)$, quindi punto all'infinito $P_\infty = (3, 10, 4, 0)$. r e r' non sono parallele perchè le rispettive direzioni non sono proporzionali, ovvero non hanno lo stesso punto all'infinito.

□

Esercizio 0.5. *Sia $\mathcal{C}$ la conica di equazione*

$$\mathcal{C}_k : \; 2x^2 + 2xy + 2y^2 - 2kx + 4ky = 0$$

a) *Stabilire il tipo di conica e la forma canonica di $\mathbf{C}_k$.*
b) *In caso di conica a centro, trovare le coordinate del centro di simmetria al variare del parametro k.*
c) *Trovare equazioni degli assi di simmetria di $\mathbf{C}_1$ (porre $k = 1$).*

Soluzione:

a) Le matrici A' e A associate alla conica sono:

$$A' = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -k \\ 1 & 2 & 2k \\ -k & 2k & 0 \end{bmatrix} \qquad A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$\det(A') = -14k^2$, quindi se $k = 0$ si tratta di una conica degenere. In particolare per $k = 0$ si ottiene la conica $\mathcal{C}_0 : \; 2x^2 + 2xy + 2y^2 = 0$, ovvero una coppia di rette immaginarie che si intersecano nel punto reale $(0, 0)$.

Nel caso non degenere, $k \neq 0$, per trovare la forma canonica determiniamo gli autovalori di A. $p_A(\lambda) = (2 - \lambda)^2 - 1 = \lambda^2 - 4\lambda + 3$, quindi A ha autovalori $\lambda = 1$ e $\lambda = 3$. Poiché gli autovalori sono concordi si tratta di un'ellisse e quindi la forma canonica sarà del tipo $ax^2 + by^2 \pm 1 = 0$. Cerchiamo un'equazione del tipo

$$\lambda_1 x^2 + \lambda_2 y^2 + t = 0 \quad \Rightarrow \quad 3x^2 + y^2 + t = 0$$

a cui è associata la matrice

$$B = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & t \end{bmatrix}$$

Sappiamo inoltre che $I_3 = \det(A')$ è un invariante, quindi $I_3 = \det(A') = \det(B)$. Risolviamo quindi l'equazione:

$$-14k^2 = 3t \quad \Rightarrow \quad t = -\frac{14k^2}{3}$$

Infine possiamo ricavare la forma canonica:

$$3x^2 + y^2 - \frac{14k^2}{3} = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{9}{14k^2}x^2 + \frac{3}{14k^2}y^2 - 1 = 0$$

b) Per trovare il centro risolviamo il sistema $Ax = -h$:

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & | & k \\ 1 & 2 & | & -2k \end{bmatrix} \Rightarrow C = \left(\frac{4}{3}k, -\frac{5}{3}k\right)$$

c) Gli asintoti sono rette passanti per il centro $C = \left(\frac{4}{3}, -\frac{5}{3}\right)$ nel caso $k = 1$, di direzione parallela agli autovettori di A. Calcoliamo quindi gli aoutospazi di A:

$$E(1) = N(A - I): \begin{bmatrix} 1 & 1 & | & 0 \\ 1 & 1 & | & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \quad x + y = 0 \quad \Rightarrow \quad E(1) = \langle (1, -1) \rangle$$

$$E(3) = N(A - 3I): \begin{bmatrix} -1 & 1 & | & 0 \\ 1 & -1 & | & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \quad x - y = 0 \quad \Rightarrow \quad E(3) = \langle (1, 1) \rangle$$

Infine gli assi sono le rette

$$a_1: \ x + y + \frac{1}{3} = 0 \qquad a_2: \ x - y - 3 = 0$$

□