

## FONDAMENTI DI ALGEBRA LINEARE E GEOMETRIA

INGEGNERIA MECCANICA – CANALE B

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

19 giugno 2014

## TEORIA

1. Enunciare il teorema delle dimensioni ed applicarlo alla dimostrazione del fatto che un endomorfismo è iniettivo se e solo se è di rango massimo.
2. Dare la definizione di matrice ortogonale e dimostrare che se  $\alpha$  è un autovalore reale di una matrice ortogonale allora  $\alpha = 1$  oppure  $\alpha = -1$ .
3. Dare la definizione di rango di una matrice e dimostrare che una matrice e la sua trasposta hanno stesso rango.

## ESERCIZI

**Esercizio 1.** Trovare tutti i numeri complessi che soddisfano l'equazione:

$$z^3 = (1 + \sqrt{3}i)^2 + \frac{6 - 2\sqrt{3}i}{1 + \sqrt{3}i}$$

(2 punti)

**Esercizio 2.** Si consideri l'endomorfismo  $\phi_h : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  dipendente dal parametro  $h \in \mathbb{R}$  definito da

$$\phi_h(x, y, z) = (x + y + 2z, y + hz, x + hy + 2z).$$

- (a) Determinare la matrice  $A_h$  associata a  $\phi_h$  rispetto alla base canonica  $\mathcal{E}_3$  di  $\mathbb{R}^3$ . (1 punto)
- (b) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare una base di  $\ker(\phi_h)$  ed una base di  $\text{Im}(\phi_h)$ . (2 punti)
- (c) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare la controimmagine  $\phi_h^{-1}\{(1, 1, 0)\}$  tramite  $\phi_h$  del vettore  $(1, 1, 0)$ . (2 punti)

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

$$A_k = \begin{pmatrix} 1 & 2k-2 & k+1 \\ 0 & 2k-1 & k \\ 0 & -2k+2 & -k \end{pmatrix}$$

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$  e la matrice

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) La matrice  $B$  è ortogonalmente diagonalizzabile? In caso affermativo determinare una base ortonormale di autovettori di  $B$ . (2 punti)
- (b) Per ogni  $k \in \mathbb{R}$ , determinare gli autovalori di  $A_k$  e la loro molteplicità algebrica. (2 punti)
- (c) Determinare per quali valori di  $k \in \mathbb{R}$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile. (2 punti)
- (d) Determinare, se esiste, un valore di  $k_0 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_0}$  sia simile a  $B$ ; determinare una matrice invertibile  $K$  tale che si abbia  $B = K^{-1}A_{k_0}K$ . (2 punti)

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si considerino i sottospazi

$$U = \langle (1, 1, 0), (2, 1, -2) \rangle \quad \text{e} \quad W = \langle (0, 1, -1), (1, 2, -1) \rangle;$$

siano  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  e  $p_W : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  le proiezioni ortogonali su  $U$  e su  $W$  rispettivamente.

- (a) Determinare una base ortonormale di  $U \cap W$  e completare ad una base ortonormale di  $U + W$ . (2 punti)
- (b) Determinare  $p_W(u)$ , con  $u = (2, 1, -2)$ . (1 punti)
- (c) Determinare un vettore  $w \in W$  tale che  $p_U(w) = u$ . (2 punti)
- (d) Determinare tutti i vettori  $v \in \mathbb{R}^3$  tali che si abbia  $\|p_U(v)\| = 0$  e  $\|p_W(v)\| = \sqrt{6}$ . (2 punti)

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino le rette

$$r : \begin{cases} x - y - z = 4 \\ 2x + y - z = 7 \end{cases} \quad \text{e} \quad s = (-1, 2, 4) + \langle (1, 1, 2) \rangle .$$

- (a) Determinare una forma parametrica di  $r$  ed una forma cartesiana di  $s$ . (2 punti)
- (b) Determinare la posizione reciproca di  $r$  e  $s$  e la distanza tra  $r$  e  $s$ . (2 punti)
- (c) Determinare una retta  $t$  incidente sia  $r$  che  $s$  e di vettore direttore  $v = (1, 0, -2)$ . (2 punti)

### Regole d'esame

- Compilare ogni foglio in ogni sua parte (nome, cognome, n. matricola, docente, ecc..).
- Consegnare **il foglio bianco**, con le soluzioni scritte in modo leggibile e ordinato, e **questo foglio**.
- NON consegnare fogli di brutta copia.
- Verrà valutato solo quanto scritto **a penna (blu o nera) sul foglio bianco**.
- La durata del compito è di **3 ore**.
- È possibile ritirarsi: scrivere, ben visibile, la lettera "R" sul foglio bianco e consegnare tutti i fogli ricevuti dentro il foglio bianco.
- È vietato l'uso di libri, appunti, telefoni e calcolatrici di ogni tipo.
- Non è consentito uscire dall'aula durante la prova per nessun motivo: si potrà uscire solo dopo aver consegnato definitivamente il proprio elaborato.
- Non è consentito comunicare con altri candidati durante la prova per nessun motivo: la prova di chiunque venga sorpreso a comunicare con altri candidati sarà annullata seduta stante dalla commissione.

Cognome \_\_\_\_\_ Nome \_\_\_\_\_ Matricola \_\_\_\_\_

## FONDAMENTI DI ALGEBRA LINEARE E GEOMETRIA

INGEGNERIA MECCANICA – CANALE B

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

19 giugno 2014

### TEORIA

1. Dare la definizione di polinomio caratteristico di un endomorfismo e dimostrare che le radici del polinomio caratteristico sono gli autovalori dell'endomorfismo.
2. Enunciare la formula di Grassmann e dimostrare che due sottospazi di dimensione 3 di  $\mathbb{R}^5$  non possono mai essere in somma diretta.
3. Dare la definizione di prodotto tra matrici e dire a cosa corrisponde tale prodotto in termini di applicazioni lineari.

### ESERCIZI

**Esercizio 1.** Trovare tutti i numeri complessi che soddisfano l'equazione:

$$z^3 = (1 - \sqrt{3}i)^2 + \frac{6 + 2\sqrt{3}i}{1 - \sqrt{3}i}$$

(2 punti)

**Esercizio 2.** Si consideri l'endomorfismo  $\phi_h : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  dipendente dal parametro  $h \in \mathbb{R}$  definito da

$$\phi_h(x, y, z) = (x + hy + 2z, y + hz, x + y + 2z).$$

- (a) Determinare la matrice  $A_h$  associata a  $\phi_h$  rispetto alla base canonica  $\mathcal{E}_3$  di  $\mathbb{R}^3$ . (1 punto)
- (b) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare una base di  $\ker(\phi_h)$  ed una base di  $\text{Im}(\phi_h)$ . (2 punti)
- (c) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare la controimmagine  $\phi_h^{-1}\{(0, 1, 1)\}$  tramite  $\phi_h$  del vettore  $(0, 1, 1)$ . (2 punti)

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

$$A_k = \begin{pmatrix} 2k-1 & 0 & k \\ 2k-2 & 1 & k+1 \\ -2k+2 & 0 & -k \end{pmatrix}$$

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$  e la matrice

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) La matrice  $B$  è ortogonalmente diagonalizzabile? In caso affermativo determinare una base ortonormale di autovettori di  $B$ . (2 punti)
- (b) Per ogni  $k \in \mathbb{R}$ , determinare gli autovalori di  $A_k$  e la loro molteplicità algebrica. (2 punti)
- (c) Determinare per quali valori di  $k \in \mathbb{R}$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile. (2 punti)
- (d) Determinare, se esiste, un valore di  $k_0 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_0}$  sia simile a  $B$ ; determinare una matrice invertibile  $K$  tale che si abbia  $B = K^{-1}A_{k_0}K$ . (2 punti)

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si considerino i sottospazi

$$U = \langle (1, 0, 1), (2, -2, 1) \rangle \quad \text{e} \quad W = \langle (0, -1, 1), (1, -1, 2) \rangle;$$

siano  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  e  $p_W : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  le proiezioni ortogonali su  $U$  e su  $W$  rispettivamente.

- (a) Determinare una base ortonormale di  $U \cap W$  e completare ad una base ortonormale di  $U + W$ . (2 punti)
- (b) Determinare  $p_W(u)$ , con  $u = (2, -2, 1)$ . (1 punto)
- (c) Determinare un vettore  $w \in W$  tale che  $p_U(w) = u$ . (2 punti)
- (d) Determinare tutti i vettori  $v \in \mathbb{R}^3$  tali che si abbia  $\|p_U(v)\| = 0$  e  $\|p_W(v)\| = \sqrt{6}$ . (2 punti)

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino le rette

$$r : \begin{cases} 2x - y + z = 7 \\ x + y + z = 4 \end{cases} \quad \text{e} \quad s = (-1, -2, -4) + \langle (1, -1, -2) \rangle .$$

- (a) Determinare una forma parametrica di  $r$  ed una forma cartesiana di  $s$ . (2 punti)
- (b) Determinare la posizione reciproca di  $r$  e  $s$  e la distanza tra  $r$  e  $s$ . (2 punti)
- (c) Determinare una retta  $t$  incidente sia  $r$  che  $s$  e di vettore direttore  $v = (1, 0, 2)$ . (2 punti)

### Regole d'esame

- Compilare ogni foglio in ogni sua parte (nome, cognome, n. matricola, docente, ecc..).
- Consegnare **il foglio bianco**, con le soluzioni scritte in modo leggibile e ordinato, e **questo foglio**.
- NON consegnare fogli di brutta copia.
- Verrà valutato solo quanto scritto **a penna (blu o nera) sul foglio bianco**.
- La durata del compito è di **3 ore**.
- È possibile ritirarsi: scrivere, ben visibile, la lettera "R" sul foglio bianco e consegnare tutti i fogli ricevuti dentro il foglio bianco.
- È vietato l'uso di libri, appunti, telefoni e calcolatrici di ogni tipo.
- Non è consentito uscire dall'aula durante la prova per nessun motivo: si potrà uscire solo dopo aver consegnato definitivamente il proprio elaborato.
- Non è consentito comunicare con altri candidati durante la prova per nessun motivo: la prova di chiunque venga sorpreso a comunicare con altri candidati sarà annullata seduta stante dalla commissione.

## FONDAMENTI DI ALGEBRA LINEARE E GEOMETRIA

INGEGNERIA MECCANICA – CANALE B

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

19 giugno 2014

## TEORIA

1. Enunciare il teorema fondamentale dell'algebra e dimostrare che un polinomio di grado 5 a coefficienti reali ammette una radice reale.
2. dare la definizione di nucleo e immagine di un'applicazione e dimostrare che se  $\phi \circ \psi = 0$  allora si ha  $\text{Im}(\psi) \subset \ker(\phi)$ .
3. Dare la definizione di matrice ortogonalmente diagonalizzabile e dimostrare che una matrice ortogonalmente diagonalizzabile è simmetrica.

## ESERCIZI

**Esercizio 1.** Trovare tutti i numeri complessi che soddisfano l'equazione:

$$z^3 = \frac{2\sqrt{3} + 6i}{-\sqrt{3} + i} + (1 + \sqrt{3}i)^2$$

(2 punti)

**Esercizio 2.** Si consideri l'endomorfismo  $\phi_h : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  dipendente dal parametro  $h \in \mathbb{R}$  definito da

$$\phi_h(x, y, z) = (y + hz, x + hy + 2z, x + y + 2z).$$

- (a) Determinare la matrice  $A_h$  associata a  $\phi_h$  rispetto alla base canonica  $\mathcal{E}_3$  di  $\mathbb{R}^3$ . (1 punto)
- (b) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare una base di  $\ker(\phi_h)$  ed una base di  $\text{Im}(\phi_h)$ . (2 punti)
- (c) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare la controimmagine  $\phi_h^{-1}\{(1, 0, 1)\}$  tramite  $\phi_h$  del vettore  $(1, 0, 1)$ . (2 punti)

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

$$A_k = \begin{pmatrix} k & 2k+2 & 0 \\ -k & -2k-1 & 0 \\ -k+1 & -2k-2 & 1 \end{pmatrix}$$

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$  e la matrice

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- (a) La matrice  $B$  è ortogonalmente diagonalizzabile? In caso affermativo determinare una base ortonormale di autovettori di  $B$ . (2 punti)
- (b) Per ogni  $k \in \mathbb{R}$ , determinare gli autovalori di  $A_k$  e la loro molteplicità algebrica. (2 punti)
- (c) Determinare per quali valori di  $k \in \mathbb{R}$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile. (2 punti)
- (d) Determinare, se esiste, un valore di  $k_0 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_0}$  sia simile a  $B$ ; determinare una matrice invertibile  $K$  tale che si abbia  $B = K^{-1}A_{k_0}K$ . (2 punti)

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si considerino i sottospazi

$$U = \langle (1, 2, -2), (1, 1, 0) \rangle \quad \text{e} \quad W = \langle (2, 1, -1), (1, 0, -1) \rangle;$$

siano  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  e  $p_W : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  le proiezioni ortogonali su  $U$  e su  $W$  rispettivamente.

- (a) Determinare una base ortonormale di  $U \cap W$  e completare ad una base ortonormale di  $U + W$ . (2 punti)
- (b) Determinare  $p_W(u)$ , con  $u = (1, 2, -2)$ . (1 punto)
- (c) Determinare un vettore  $w \in W$  tale che  $p_U(w) = u$ . (2 punti)
- (d) Determinare tutti i vettori  $v \in \mathbb{R}^3$  tali che si abbia  $\|p_U(v)\| = 0$  e  $\|p_W(v)\| = \sqrt{6}$ . (2 punti)

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino le rette

$$r : \begin{cases} -x + y - z = 4 \\ x + 2y - z = 7 \end{cases} \quad \text{e} \quad s = (2, -1, 4) + \langle (1, 1, 2) \rangle .$$

- (a) Determinare una forma parametrica di  $r$  ed una forma cartesiana di  $s$ . (2 punti)
- (b) Determinare la posizione reciproca di  $r$  e  $s$  e la distanza tra  $r$  e  $s$ . (2 punti)
- (c) Determinare una retta  $t$  incidente sia  $r$  che  $s$  e di vettore direttore  $v = (0, 1, -2)$ . (2 punti)

### Regole d'esame

- Compilare ogni foglio in ogni sua parte (nome, cognome, n. matricola, docente, ecc..).
- Consegnare **il foglio bianco**, con le soluzioni scritte in modo leggibile e ordinato, e **questo foglio**.
- NON consegnare fogli di brutta copia.
- Verrà valutato solo quanto scritto **a penna (blu o nera) sul foglio bianco**.
- La durata del compito è di **3 ore**.
- È possibile ritirarsi: scrivere, ben visibile, la lettera "R" sul foglio bianco e consegnare tutti i fogli ricevuti dentro il foglio bianco.
- È vietato l'uso di libri, appunti, telefoni e calcolatrici di ogni tipo.
- Non è consentito uscire dall'aula durante la prova per nessun motivo: si potrà uscire solo dopo aver consegnato definitivamente il proprio elaborato.
- Non è consentito comunicare con altri candidati durante la prova per nessun motivo: la prova di chiunque venga sorpreso a comunicare con altri candidati sarà annullata seduta stante dalla commissione.

Cognome \_\_\_\_\_ Nome \_\_\_\_\_ Matricola \_\_\_\_\_

## FONDAMENTI DI ALGEBRA LINEARE E GEOMETRIA

INGEGNERIA MECCANICA – CANALE B

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

19 giugno 2014

### TEORIA

1. Enunciare il teorema di Rouché-Capelli e caratterizzare le rette incidenti tramite il teorema di Rouché-Capelli.
2. Dare la definizione di spazio vettoriale finitamente generato e dimostrare che  $\mathbb{R}^{\leq 5}[X]$  è finitamente generato.
3. Dare la definizione di matrice simmetrica e dimostrare che una matrice simmetrica con due righe ammette una base ortonormale di autovettori.

### ESERCIZI

**Esercizio 1.** Trovare tutti i numeri complessi che soddisfano l'equazione:

$$z^3 = \frac{2\sqrt{3} - 6i}{-\sqrt{3} - i} + (1 - \sqrt{3}i)^2$$

(2 punti)

**Esercizio 2.** Si consideri l'endomorfismo  $\phi_h : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  dipendente dal parametro  $h \in \mathbb{R}$  definito da

$$\phi_h(x, y, z) = (-y + hz, x - hy + 2z, x - y + 2z).$$

- (a) Determinare la matrice  $A_h$  associata a  $\phi_h$  rispetto alla base canonica  $\mathcal{E}_3$  di  $\mathbb{R}^3$ . (1 punto)
- (b) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare una base di  $\ker(\phi_h)$  ed una base di  $\text{Im}(\phi_h)$ . (2 punti)
- (c) Per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , determinare la controimmagine  $\phi_h^{-1}\{(1, 0, 1)\}$  tramite  $\phi_h$  del vettore  $(1, 0, 1)$ . (2 punti)

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

$$A_k = \begin{pmatrix} 1 & 2k & k+2 \\ 0 & 2k+1 & k+1 \\ 0 & -2k & -k-1 \end{pmatrix}$$

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$  e la matrice

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) La matrice  $B$  è ortogonalemtnne diagonalizzabile? In caso affermativo determinare una base ortonormale di autovettori di  $B$ . (2 punti)
- (b) Per ogni  $k \in \mathbb{R}$ , determinare gli autovalori di  $A_k$  e la loro molteplicità algebrica. (2 punti)
- (c) Determinare per quali valori di  $k \in \mathbb{R}$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile. (2 punti)
- (d) Determinare, se esiste, un valore di  $k_0 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_0}$  sia simile a  $B$ ; determinare una matrice invertibile  $K$  tale che si abbia  $B = K^{-1}A_{k_0}K$ . (2 punti)

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si considerino i sottospazi

$$U = \langle (-2, 1, 2), (0, 1, 1) \rangle \quad \text{e} \quad W = \langle (-1, 2, 1), (-1, 1, 0) \rangle;$$

siano  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  e  $p_W : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  le proiezioni ortogonali su  $U$  e su  $W$  rispettivamente.

- (a) Determinare una base ortonormale di  $U \cap W$  e completare ad una base ortonormale di  $U + W$ . (2 punti)
- (b) Determinare  $p_W(u)$ , con  $u = (-2, 1, 2)$ . (1 punto)
- (c) Determinare un vettore  $w \in W$  tale che  $p_U(w) = u$ . (2 punti)
- (d) Determinare tutti i vettori  $v \in \mathbb{R}^3$  tali che si abbia  $\|p_U(v)\| = 0$  e  $\|p_W(v)\| = \sqrt{6}$ . (2 punti)

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino le rette

$$r : \begin{cases} -x + y + 2z = 7 \\ -x - y + z = 4 \end{cases} \quad \text{e} \quad s = (4, 2, -1) + \langle (2, 1, 1) \rangle .$$

- (a) Determinare una forma parametrica di  $r$  ed una forma cartesiana di  $s$ . (2 punti)
- (b) Determinare la posizione reciproca di  $r$  e  $s$  e la distanza tra  $r$  e  $s$ . (2 punti)
- (c) Determinare una retta  $t$  incidente sia  $r$  che  $s$  e di vettore direttore  $v = (-2, 0, 1)$ . (2 punti)

### Regole d'esame

- Compilare ogni foglio in ogni sua parte (nome, cognome, n. matricola, docente, ecc..).
- Consegnare **il foglio bianco**, con le soluzioni scritte in modo leggibile e ordinato, e **questo foglio**.
- NON consegnare fogli di brutta copia.
- Verrà valutato solo quanto scritto **a penna (blu o nera) sul foglio bianco**.
- La durata del compito è di **3 ore**.
- È possibile ritirarsi: scrivere, ben visibile, la lettera "R" sul foglio bianco e consegnare tutti i fogli ricevuti dentro il foglio bianco.
- È vietato l'uso di libri, appunti, telefoni e calcolatrici di ogni tipo.
- Non è consentito uscire dall'aula durante la prova per nessun motivo: si potrà uscire solo dopo aver consegnato definitivamente il proprio elaborato.
- Non è consentito comunicare con altri candidati durante la prova per nessun motivo: la prova di chiunque venga sorpreso a comunicare con altri candidati sarà annullata seduta stante dalla commissione.