

Esercizio 1:

$$\begin{aligned} z^3 &= \frac{-3+i}{2+i} - (1+i) = \frac{(-3+i)(2-i)}{5} - (1+i) \\ &= \frac{-5+5i}{5} - (1+i) = -2 = 2(\cos\pi + i\sin\pi) \end{aligned}$$

Per de Moivre l'equazione ha 3 radici della forma:

$$z_k = \sqrt[3]{2} \left(\cos\left(\frac{\pi}{3} + \frac{2k\pi}{3}\right) + i\sin\left(\frac{\pi}{3} + \frac{2k\pi}{3}\right) \right)$$

per $k=0,1,2$

Dunque le soluzioni dell'equazione sono

$$z_0 = \sqrt[3]{2} \left(\frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2} \right)$$

$$z_1 = -\sqrt[3]{2}$$

$$z_2 = \sqrt[3]{2} \left(\frac{1}{2} - i\frac{\sqrt{3}}{2} \right)$$

Esercizio 2:

(a) Si ha $(-1, 2, 0) = -(1, 1, 0) + (0, 1, -1) + (0, 0, 1)$

dunque

$$\begin{aligned}\phi_h(-1, 2, 0) &= -\phi_h(1, 1, 0) + \phi_h(0, 1, -1) + \phi_h(0, 0, 1) = \\ &= -(1, 1, h, 0) + (2, h, 2, h+2) + (-1, -1, h-2, -2) \\ &= (0, h, 0, h) = h(0, 1, 0, 1)\end{aligned}$$

(b) Poiché $\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} = 1$, l'insieme

$V = \{(1, 1, 0), (0, 1, -1), (0, 0, 1)\}$ è una base di \mathbb{R}^3 .

La matrice associata a ϕ , rispetto alle basi V di \mathbb{R}^3 ed alla base canonica \mathcal{E} di \mathbb{R}^4 è

$$A = A_{V, \mathcal{E}, \phi} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & -2 \end{pmatrix}$$

riducendo tale matrice in forma scala si ottiene

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Dunque $\text{rk } A = 2$, da cui segue
 $\dim(\text{Im } \phi) = 2$ e $\dim(\text{ker } \phi) = 1$.

Una base di $\text{Im } \phi_1$ è data ad esempio dalle prime due colonne di A :

$$\text{Im } \phi_1 = \langle (1, 1, 0), (2, 1, 2, 3) \rangle$$

Per trovare il nucleo di ϕ_1 , risolviamo il sistema

$$A \underline{x} = \underline{0} \quad \text{con } A = A_{V, Z, \phi_1}$$

riducendo la matrice A in forma a scala si ottiene il sistema equivalente

$$\begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ 3y - 2z = 0 \end{cases}$$

le cui soluzioni costituiscono il sottospazio $\langle (-1, 2, 3) \rangle$.

Dunque il vettore $-(1, 1, 0) + 2(0, 1, 1) + 3(0, 0, 1)$

genera $\ker \phi_1$:

$$\ker \phi_1 = \langle (-1, 3, 1) \rangle$$

(c) Sia

$$A_h = A_{\sigma, \varepsilon, \phi_h} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -1 & h & -1 \\ h & 2 & h-2 \\ 0 & h+2 & -2 \end{pmatrix}$$

Allora ϕ_h non è iniettivo se e solo se $\text{rk } A_h < 3$.

Calcoliamo il rango di A_h riducendo la matrice in forma a scala

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -1 & h & -1 \\ h & 2 & h-2 \\ 0 & h+2 & -2 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \text{II} + \text{I} \\ \\ \text{III} - h\text{I} \\ \end{array} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & h+2 & -2 \\ 0 & 2-2h & -2+2h \\ 0 & h+2 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{l} \text{IV} - \text{II} \\ \text{III} + 2\text{II} \end{array} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & h+2 & -2 \\ 0 & 6 & -6+2h \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & -3+h \\ 0 & h+2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Da cui segue che $\text{rk } A_h < 3$ se e solo se

$$\det \begin{pmatrix} 3 & -3+h \\ h+2 & -2 \end{pmatrix} = 0$$

$$\text{cioè } -6 - (h^2 - h - 6) = 0$$

o sia $h^2 - h = 0$. Si conclude che ϕ_h non è iniettivo per $h = 0, 1$.

Esercizio 3 :

(a)

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & k+1 \\ 3 & 4 & -k-1 \\ 1 & 1 & k^2 \end{pmatrix} =$$

$$= 4k^2 + k + 1 + (k+1)(-1) = 4k^2$$

Dunque A_k è invertibile se e solo se $k \neq 0$.

(b) Si ha

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

Dunque $(1, -1, 1)$ è autovettore di A_k se e solo se esiste $\alpha \in \mathbb{R}$ tale che

$$\begin{cases} k+2 = \alpha \\ -k-2 = -\alpha \\ k^2 = \alpha \end{cases}$$

Ormai se e solo se $k^2 = k+2$

Segue che $(1, -1, 1)$ è autovettore di A_k per

$k = -1$, relativamente all'autorelatore 1

$k = 2$, relativamente all'autorelatore 4.

(c) Determiniamo il polinomio caratteristico di A_k :

$$\begin{aligned}
 P_{A_k}(t) &= \det(A_k - tI_3) = \det \begin{pmatrix} 1-t & 0 & k+1 \\ 3 & 4-t & -k-1 \\ 1 & 1 & k^2-t \end{pmatrix} \\
 &= (1-t) \left[(4-t)(k^2-t) + k+1 \right] + (k+1)(t-1) \\
 &= (1-t)(4-t)(k^2-t)
 \end{aligned}$$

caso $k \neq \pm 1, \pm 2$:

A_k ha autovalori:

- 1 di mult. alg. 1
- 4 di mult. alg. 1
- k^2 di mult. alg. 1

caso $k = \pm 1$:

A_k ha autovalori:

- 1 di mult. alg. 2
- 4 di mult. alg. 1

Determiniamo la molteplicità geometrica dell'autovalore 1.

$$\text{m.g. 1} = 3 - \text{rk}(A_k - I_3) = 3 - \text{rk} \begin{pmatrix} 0 & 0 & k+1 \\ 3 & 3 & -k-1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

dunque per $k=1$ la mult. geom. di 1 è 1;
 per $k=-1$ la mult. geom. di 1 è 2.

caso $k = \pm 2$:

A_k ha autovalori

1 di mult. alg. 1

4 di mult. alg. 2

determiniamo la molteplicità geometrica dell'autovalore k .

$$\begin{aligned} \text{m.g. } k &= 3 - \text{rk} \left(A_k - kI_3 \right) = 3 - \text{rk} \begin{pmatrix} 3 & 0 & k+1 \\ 3 & 0 & -k-1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= 1 \quad \text{ma per } k=2 \text{ che per } k=-2 \end{aligned}$$

Si può concludere che A_k è diagonalizzabile
se e solo se $k \neq 1, 2, -2$

(d) Il polinomio caratteristico di B è

$$P_B(t) = \det(B - tI_3) = (1-t)^2(4-t)$$

Immolte le molteplicità geometriche dell'autovettore λ è

$$3 - \text{rk}(B - I_3) = 3 - \text{rk} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 2$$

Dunque B è diagonalizzabile.

Una matrice è simile a B se e solo se è diagonalizzabile ed ha stesso polinomio caratteristico.

Si conclude che A_k è simile a B se e solo

$$\text{se } k = -1.$$

Esercizio 4:

9

(a) Risolvendo l'equazione di \mathcal{U} si ottiene

$$\mathcal{U} = \langle (1, -2, 0), (0, 1, 1) \rangle$$

Ortonormalizziamo la base $\{(0, 1, 1), (1, -2, 0)\}$ di \mathcal{U} .

$$u_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} (0, 1, 1)$$

$$u_2 = (1, -2, 0) - \left((1, -2, 0) \cdot u_1 \right) u_1 =$$

$$= (1, -2, 0) - \frac{-2}{2} (0, 1, 1) = (1, -1, 1)$$

$$u_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} (1, -1, 1)$$

Una base ortonormale di \mathcal{U} è

$$\left\{ \frac{1}{\sqrt{2}} (0, 1, 1), \frac{1}{\sqrt{3}} (1, -1, 1) \right\}$$

(b) Si ha che

$\left\{ \frac{1}{\sqrt{6}} (2, 1, -1) \right\}$ è una base di U^\perp .

Demmo

$$\begin{aligned} \bar{\pi} (3, 1, 1) &= (3, 1, 1) - \left((3, 1, 1) \cdot \frac{1}{\sqrt{6}} (2, 1, -1) \right) \frac{1}{\sqrt{6}} (2, 1, -1) \\ &= (3, 1, 1) - (2, 1, -1) = (1, 0, 2) \end{aligned}$$

e poiché $(1, 1, 3) \in U = \text{Im } \pi$, si ha

$$\begin{aligned} \bar{\pi}^{-1} (\{ (1, 1, 3) \}) &= (1, 1, 3) + \ker \bar{\pi} = (1, 1, 3) + U^\perp \\ &= (1, 1, 3) + \langle (2, 1, -1) \rangle. \end{aligned}$$

Esercizio 5:

(a) Si ha $\Delta = P + \langle \mathcal{r} \rangle$, con $\langle \mathcal{r} \rangle = \langle (1, 0, 2), (1, 1, 3) \rangle^\perp$.

Dunque

$$\Delta = (-2, 7, 3) + \langle (2, 1, -1) \rangle$$

cioè

$$\Delta: \begin{cases} x = -2 + 2\alpha \\ y = 7 + \alpha \\ z = 3 - \alpha \end{cases} \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

Eliminando tra questi equazioni il parametro α ,
si ottiene

$$\Delta: \begin{cases} x + 2z = 4 \\ y + z = 10 \end{cases}$$

(b) Risolvendo ~~il sistema~~ il sistema di equazioni che definiscono r si ottiene

$$r = (2, 0, 4) + \langle (1, 1, 3) \rangle$$

Poiché $(1, 1, 3) \in \langle (1, 0, 2), (1, 1, 3) \rangle$

la retta r ed il piano π sono paralleli.

Inoltre si ha

$$\text{dist}(r, \pi) = \text{dist}((2, 0, 4), \pi)$$

Determinando un'equazione di π si ottiene

$$\pi: 2x + y - z - 6 = 0$$

Dunque

$$\text{dist}(r, \pi) = \text{dist}((2, 0, 4), \pi) = \frac{|-6|}{\sqrt{6}} = \sqrt{6}$$

Si deduce inoltre che la retta r non appartiene al piano π .

Le rette r e s non sono parallele, dunque

$$\text{dist}(r, s) = \frac{|((2, 0, 4) - (-2, 7, 3)) \cdot ((1, 1, 3) \times (2, 1, -1))|}{\|(1, 1, 3) \times (2, 1, -1)\|}$$

$= \sqrt{66}$. Si conclude che r è più vicina a π che a s .