

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

## FONDAMENTI DI ALGEBRA LINEARE E GEOMETRIA

INGEGNERIA MECCANICA – CANALE DISPARI

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

21 Settembre 2015

### TEORIA

1. Siano  $r_1, r_2, r_3$  tre rette dello spazio euclideo tali che  $r_1$  sia ortogonale sia a  $r_2$  e  $r_2$  sia ortogonale a  $r_3$ . Elencare tutte le possibili posizioni reciproche tra le rette  $r_1, r_2, r_3$ .
2. Sia  $\Phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  un endomorfismo di  $\mathbb{R}^2$  avente polinomio caratteristico  $P_\Phi(t) = t^2 - 1$ . Determinare il rango ed il polinomio caratteristico dell'endomorfismo  $\Phi + Id$ , dove  $Id$  denota l'endomorfismo identità di  $\mathbb{R}^2$ .

### ESERCIZI

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

$$z^2 = \frac{i}{i^5} + \frac{-\sqrt{3} + i}{\sqrt{3} + i}$$

**Esercizio 2.** Si considerino i seguenti sottospazi dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^4$ :

$$U = \langle (1, 1, 0, 0), (0, 1, 0, 1) \rangle, \quad V = \langle (2, 1, 0, -1), (1, 0, 1, 0) \rangle.$$

- (a) Determinare un sistema lineare il cui insieme delle soluzioni sia il sottospazio  $U$ .
- (b) Determinare una base di  $U \cap V$  e completarla ad una base di  $U + V$ .
- (c) Determinare un sottospazio  $W$  di  $\mathbb{R}^4$  tale che si abbia:

$$\mathbb{R}^4 = W \oplus (U \cap V) \quad \text{e} \quad W \cap U = \{(0, 0, 0, 0)\}.$$

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

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

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$ .

- (a) Determinare i valori del parametro  $k$  per i quali il vettore  $(-1, 3, -1)$  è autovettore della matrice  $A_k$ . Esiste un  $k_0$  tale che  $(-1, 3, -1)$  sia autovettore di  $A_{k_0}$  relativo all'autovalore 3?
- (b) Al variare di  $k \in \mathbb{R}$ , determinare autovalori ed autospazi di  $A_k$ . Per quali valori di  $k$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile?
- (c) Determinare un  $k_1 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_1}$  sia simile alla matrice  $B = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ . Tale  $k_1$  è unico?
- (d) Determinare una matrice invertibile  $H$  tale che si abbia  $B = H^{-1}A_{k_1}H$ .

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si consideri il sottospazio

$$U = \langle (1, -1, 0), (0, 1, -1) \rangle .$$

- Determinare una base ortonormale di  $U$  e completarla ad una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$ .
- Determinare un vettore  $v$  di norma 3 tale che  $p_U(v) = (1, -2, 1)$ , dove  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  denota la proiezione ortogonale sul sottospazio  $U$ .
- Determinare tutti i sottospazi  $W$  di  $\mathbb{R}^3$  tali che si abbia:

$$\dim(W) = 2 \quad \text{e} \quad p_U(W) = \langle (1, -2, 1) \rangle .$$

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino la retta

$$r_a : \begin{cases} -x + y + z = 1 - 2a \\ -2ax + y + 2z = 2a(1 - 2a) \end{cases}$$

dipendente dal parametro  $a \in \mathbb{R}$ , e la retta

$$s = (1, 0, 0) + \langle (1, 2, -1) \rangle .$$

- Determinare una forma parametrica della retta  $r_a$  ed una forma cartesiana della retta  $s$ .
- Al variare di  $a \in \mathbb{R}$ , determinare la posizione reciproca delle rette  $r_a$  e  $s$ .
- Determinare la distanza tra la retta  $r_0$  e la retta  $s$ .
- Determinare una retta  $t$  che, per ogni  $a \in \mathbb{R}$ , sia complanare alla retta  $r_a$ .

---

### 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 DISPARI

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

21 Settembre 2015

### TEORIA

1. Sia  $\Phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  un endomorfismo di  $\mathbb{R}^2$  avente polinomio caratteristico  $P_\Phi(t) = t^2 + t$ . Determinare il rango ed il polinomio caratteristico dell'endomorfismo  $\Phi + Id$ , dove  $Id$  denota l'endomorfismo identità di  $\mathbb{R}^2$ .
2. Siano  $r_1, r_2, r_3$  tre rette dello spazio euclideo tali che  $r_3$  sia ortogonale sia a  $r_1$  che a  $r_2$ . Elencare tutte le possibili posizioni reciproche tra le rette  $r_1, r_2, r_3$ .

### ESERCIZI

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

$$z^2 = \frac{-\sqrt{3} - i}{\sqrt{3} - i} + \frac{i}{i^5}$$

**Esercizio 2.** Si considerino i seguenti sottospazi dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^4$ :

$$U = \langle (1, 0, 1, 0), (0, 0, 1, -1) \rangle, V = \langle (2, 0, 1, 1), (1, 1, 0, 0) \rangle.$$

- (a) Determinare un sistema lineare il cui insieme delle soluzioni sia il sottospazio  $U$ .
- (b) Determinare una base di  $U \cap V$  e completarla ad una base di  $U + V$ .
- (c) Determinare un sottospazio  $W$  di  $\mathbb{R}^4$  tale che si abbia:

$$\mathbb{R}^4 = W \oplus (U \cap V) \quad \text{e} \quad W \cap U = \{(0, 0, 0, 0)\}.$$

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

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

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$ .

- (a) Determinare i valori del parametro  $k$  per i quali il vettore  $(-1, -1, 3)$  è autovettore della matrice  $A_k$ . Esiste un  $k_0$  tale che  $(-1, -1, 3)$  sia autovettore di  $A_{k_0}$  relativo all'autovalore 3?
- (b) Al variare di  $k \in \mathbb{R}$ , determinare autovalori ed autospazi di  $A_k$ . Per quali valori di  $k$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile?
- (c) Determinare un  $k_1 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_1}$  sia simile alla matrice  $B = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}$ . Tale  $k_1$  è unico?
- (d) Determinare una matrice invertibile  $H$  tale che si abbia  $B = H^{-1}A_{k_1}H$ .

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si consideri il sottospazio

$$U = \langle (-1, 0, -1), (0, -1, 1) \rangle .$$

- (a) Determinare una base ortonormale di  $U$  e completarla ad una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$ .
- (b) Determinare un vettore  $v$  di norma 3 tale che  $p_U(v) = (-1, 1, -2)$ , dove  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  denota la proiezione ortogonale sul sottospazio  $U$ .
- (c) Determinare tutti i sottospazi  $W$  di  $\mathbb{R}^3$  tali che si abbia:

$$\dim(W) = 2 \quad \text{e} \quad p_U(W) = \langle (-1, 1, -2) \rangle .$$

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino la retta

$$r_a : \begin{cases} x + y + z = 1 + 2a \\ -2ax + 2y + z = -2a(1 + 2a) \end{cases}$$

dipendente dal parametro  $a \in \mathbb{R}$ , e la retta

$$s = (-1, 0, 0) + \langle (-1, -1, 2) \rangle .$$

- (a) Determinare una forma parametrica della retta  $r_a$  ed una forma cartesiana della retta  $s$ .
- (b) Al variare di  $a \in \mathbb{R}$ , determinare la posizione reciproca delle rette  $r_a$  e  $s$ .
- (c) Determinare la distanza tra la retta  $r_0$  e la retta  $s$ .
- (d) Determinare una retta  $t$  che, per ogni  $a \in \mathbb{R}$ , sia complanare alla retta  $r_a$ .

---

### 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 DISPARI

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

21 Settembre 2015

## TEORIA

1. Siano  $r_1, r_2, r_3$  tre rette dello spazio euclideo tali che  $r_2$  sia ortogonale sia a  $r_1$  che a  $r_3$ . Elencare tutte le possibili posizioni reciproche tra le rette  $r_1, r_2, r_3$ .
2. Sia  $\Phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  un endomorfismo di  $\mathbb{R}^2$  avente polinomio caratteristico  $P_\Phi(t) = t^2 - 2t$ . Determinare il rango ed il polinomio caratteristico dell'endomorfismo  $\Phi + Id$ , dove  $Id$  denota l'endomorfismo identità di  $\mathbb{R}^2$ .

## ESERCIZI

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

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

**Esercizio 2.** Si considerino i seguenti sottospazi dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^4$ :

$$U = \langle (-1, 1, 0, 0), (0, 1, 1, 0) \rangle, \quad V = \langle (-2, 1, -1, 0), (-1, 0, 0, 1) \rangle.$$

- (a) Determinare un sistema lineare il cui insieme delle soluzioni sia il sottospazio  $U$ .
- (b) Determinare una base di  $U \cap V$  e completarla ad una base di  $U + V$ .
- (c) Determinare un sottospazio  $W$  di  $\mathbb{R}^4$  tale che si abbia:

$$\mathbb{R}^4 = W \oplus (U \cap V) \quad \text{e} \quad W \cap U = \{(0, 0, 0, 0)\}.$$

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

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

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$ .

- (a) Determinare i valori del parametro  $k$  per i quali il vettore  $(-1, 3, -1)$  è autovettore della matrice  $A_k$ . Esiste un  $k_0$  tale che  $(-1, 3, -1)$  sia autovettore di  $A_{k_0}$  relativo all'autovalore 3?
- (b) Al variare di  $k \in \mathbb{R}$ , determinare autovalori ed autospazi di  $A_k$ . Per quali valori di  $k$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile?
- (c) Determinare un  $k_1 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_1}$  sia simile alla matrice  $B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \\ -2 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ . Tale  $k_1$  è unico?
- (d) Determinare una matrice invertibile  $H$  tale che si abbia  $B = H^{-1}A_{k_1}H$ .

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si consideri il sottospazio

$$U = \langle (0, 1, 1), (-1, -1, 0) \rangle .$$

- (a) Determinare una base ortonormale di  $U$  e completarla ad una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$ .
- (b) Determinare un vettore  $v$  di norma 3 tale che  $p_U(v) = (1, 2, 1)$ , dove  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  denota la proiezione ortogonale sul sottospazio  $U$ .
- (c) Determinare tutti i sottospazi  $W$  di  $\mathbb{R}^3$  tali che si abbia:

$$\dim(W) = 2 \quad \text{e} \quad p_U(W) = \langle (1, 2, 1) \rangle .$$

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino la retta

$$r_a : \begin{cases} x - y - z = 1 - 2a \\ 2x - y - 2az = 2a(1 - 2a) \end{cases}$$

dipendente dal parametro  $a \in \mathbb{R}$ , e la retta

$$s = (0, 0, 1) + \langle (-1, -2, 1) \rangle .$$

- (a) Determinare una forma parametrica della retta  $r_a$  ed una forma cartesiana della retta  $s$ .
- (b) Al variare di  $a \in \mathbb{R}$ , determinare la posizione reciproca delle rette  $r_a$  e  $s$ .
- (c) Determinare la distanza tra la retta  $r_0$  e la retta  $s$ .
- (d) Determinare una retta  $t$  che, per ogni  $a \in \mathbb{R}$ , sia complanare alla retta  $r_a$ .

---

### 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 DISPARI

DOCENTE: FRANCESCO ESPOSITO

21 Settembre 2015

### TEORIA

1. Sia  $\Phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  un endomorfismo di  $\mathbb{R}^2$  avente polinomio caratteristico  $P_\Phi(t) = t^2 + 3t$ . Determinare il rango ed il polinomio caratteristico dell'endomorfismo  $\Phi + Id$ , dove  $Id$  denota l'endomorfismo identità di  $\mathbb{R}^2$ .
2. Siano  $r_1, r_2, r_3$  tre rette dello spazio euclideo tali che  $r_1$  sia ortogonale sia a  $r_2$  che a  $r_3$ . Elencare le possibili posizioni reciproche delle rette  $r_1, r_2, r_3$ .

### ESERCIZI

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

$$z^2 = \frac{\sqrt{3} - i}{\sqrt{3} + i} - \frac{i}{i^5}.$$

**Esercizio 2.** Si considerino i seguenti sottospazi dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^4$ :

$$U = \langle (0, -1, 0, 1), (1, -1, 0, 0) \rangle, V = \langle (-1, -1, 0, 2), (0, 0, 1, 1) \rangle.$$

- (a) Determinare un sistema lineare il cui insieme delle soluzioni sia il sottospazio  $U$ .
- (b) Determinare una base di  $U \cap V$  e completarla ad una base di  $U + V$ .
- (c) Determinare un sottospazio  $W$  di  $\mathbb{R}^4$  tale che si abbia:

$$\mathbb{R}^4 = W \oplus (U \cap V) \quad \text{e} \quad W \cap U = \{(0, 0, 0, 0)\}.$$

**Esercizio 3.** Si consideri la matrice

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

dipendente dal parametro  $k \in \mathbb{R}$ .

- (a) Determinare i valori del parametro  $k$  per i quali il vettore  $(3, -1, -1)$  è autovettore della matrice  $A_k$ . Esiste un  $k_0$  tale che  $(3, -1, -1)$  sia autovettore di  $A_{k_0}$  relativo all'autovalore 3?
- (b) Al variare di  $k \in \mathbb{R}$ , determinare autovalori ed autospazi di  $A_k$ . Per quali valori di  $k$  la matrice  $A_k$  è diagonalizzabile?
- (c) Determinare un  $k_1 \in \mathbb{R}$  tale che  $A_{k_1}$  sia simile alla matrice  $B = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}$ . Tale  $k_1$  è unico?
- (d) Determinare una matrice invertibile  $H$  tale che si abbia  $B = H^{-1}A_{k_1}H$ .

(voltare pagina)

**Esercizio 4.** In  $\mathbb{R}^3$  dotato del prodotto scalare usuale si consideri il sottospazio

$$U = \langle (-1, 1, 0), (1, 0, 1) \rangle .$$

- Determinare una base ortonormale di  $U$  e completarla ad una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$ .
- Determinare un vettore  $v$  di norma 3 tale che  $p_U(v) = (-2, 1, -1)$ , dove  $p_U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  denota la proiezione ortogonale sul sottospazio  $U$ .
- Determinare tutti i sottospazi  $W$  di  $\mathbb{R}^3$  tali che si abbia:

$$\dim(W) = 2 \quad \text{e} \quad p_U(W) = \langle (-2, 1, -1) \rangle .$$

**Esercizio 5.** Nello spazio euclideo usuale si considerino la retta

$$r_a : \begin{cases} x - y - z = 1 + 2a \\ x + 2ay - 2z = -2a(1 + 2a) \end{cases}$$

dipendente dal parametro  $a \in \mathbb{R}$ , e la retta

$$s = (0, 1, 0) + \langle (2, 1, 1) \rangle .$$

- Determinare una forma parametrica della retta  $r_a$  ed una forma cartesiana della retta  $s$ .
- Al variare di  $a \in \mathbb{R}$ , determinare la posizione reciproca delle rette  $r_a$  e  $s$ .
- Determinare la distanza tra la retta  $r_0$  e la retta  $s$ .
- Determinare una retta  $t$  che, per ogni  $a \in \mathbb{R}$ , sia complanare alla retta  $r_a$ .

---

### 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.