

COGNOME ..... NOME .....

Accompagnare le risposte con spiegazioni *chiare, sintetiche e complete*. Ogni esercizio vale 5 punti. Consegnare SOLO LA BELLA COPIA.

1. Determinare le soluzioni del sistema

$$\begin{cases} ix + y = 1 \\ x + y = 2. \end{cases}$$

(Portare i numeri complessi nella forma  $a + ib$ , con  $a, b \in \mathbf{R}$ ).

Sol.: Dalla prima equazione ricaviamo  $x = -\frac{1}{i-1} = \frac{1}{2} + \frac{i}{2}$ , che sostituito nella seconda equazione dà  $y = 2 - x = \frac{3}{2} - \frac{i}{2}$ . Conclusione: il sistema ha un'unica soluzione data dal vettore

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{2} + \frac{i}{2} \\ \frac{3}{2} - \frac{i}{2} \end{pmatrix}.$$

2. Siano dati i sottospazi di  $\mathbf{R}^4$

$$U = \text{span}\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \quad V : \begin{cases} x_1 + x_3 + x_4 = 0 \\ x_2 + x_3 + 2x_4 = 0. \end{cases}$$

Calcolare  $\dim U + V$  e  $\dim U \cap V$ .

Sol.: Il generico elemento  $u = \begin{pmatrix} a + b \\ b \\ -a + b \\ a \end{pmatrix}$ ,  $a, b \in \mathbf{R}$ , di  $U$  appartiene a  $V$  se e solo se soddisfa le equazioni di  $V$ , ossia

$$\begin{cases} (a + b) + (-a + b) + a = a + 2b = 0 \\ b + (-a + b) + 2a = a + 2b = 0 \end{cases} \Leftrightarrow u = \begin{pmatrix} -b \\ b \\ 3b \\ -2b \end{pmatrix}, b \in \mathbf{R}.$$

Dunque  $U \cap V = \text{span}\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$  ed ha dimensione 1. Per la formula di Grassmann,

$$\dim U + V = \dim U + \dim V - \dim U \cap V = 2 + 2 - 1 = 3.$$

3. Sia  $r$  la retta di equazione  $x + y = 0$  in  $\mathbf{R}^2$ . Determinare l'equazione dell'immagine di  $r$  tramite la rotazione di  $60^\circ$  intorno al punto  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

*Sol.*: Le formule della rotazione di  $60^\circ$  intorno al punto  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  sono date da

$$\begin{aligned} F\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}\right) &= T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right) \circ R_{\pi/3} \circ T^{-1}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1/2 & -\sqrt{3}/2 \\ \sqrt{3}/2 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 - 1 \\ x_2 - 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{1}{2}x_1 - \frac{\sqrt{3}}{2}x_2 + \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{\sqrt{3}}{2}x_1 + \frac{1}{2}x_2 + \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Siano  $P = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  e  $Q = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  due punti su  $r$ . La retta cercata è la retta per

$$F(P) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} \quad \text{ed} \quad F(Q) = \begin{pmatrix} 1 + \sqrt{3} \\ 0 \end{pmatrix}$$

ed ha equazione

$$\left(\frac{1}{2} - \frac{1}{2}\sqrt{3}\right)x_1 + \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\sqrt{3}\right)x_2 = -1.$$

4. Siano  $\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$  e  $\begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$  vettori linearmente indipendenti in  $\mathbf{R}^3$ . Sia  $f: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}$  data da

$$f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}\right) = \det \begin{pmatrix} a_1 & b_1 & x_1 \\ a_2 & b_2 & x_2 \\ a_3 & b_3 & x_3 \end{pmatrix}.$$

- (a) Verificare che  $f$  è lineare;
- (b) Determinare una base del nucleo;
- (c) Verificare che  $f$  è suriettiva.

*Sol.*: (a) La linearità di  $f$  segue dalla multilinearità del determinante.

(b) Poiché  $f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}\right) \neq 0$  se e solo se i vettori

$$\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

sono linearmente indipendenti, un vettore appartiene al nucleo di  $f$  se e solo se appartiene a  $\text{span}\left\{\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}\right\}$ . In particolare  $\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$ , che sono linearmente indipendenti, sono una base del nucleo di  $f$ .

(c) Poiché  $\dim \ker(f) = 2$ , la dimensione dell'immagine di  $f$  è 1 ed è uguale alla dimensione del codominio. In particolare  $f$  è suriettiva.

5. Sia  $S$  la sfera di equazione  $x^2 + y^2 + z^2 - 2x + 2z = 3$  in  $\mathbf{R}^3$ . Sia  $\pi$  il piano di equazione  $x + y + z = 3$ . Determinare il raggio della circonferenza  $S \cap \pi$ .

*Sol.*: La sfera  $S$  ha centro  $C = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$  e raggio  $R = \sqrt{5}$ . La retta

$$s : \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbf{R},$$

passante per  $C$  e perpendicolare a  $\pi$ , interseca  $\pi$  nel punto

$$c = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Osserviamo che la distanza  $d(c, C) = \sqrt{3} < \sqrt{5}$ , per cui il punto  $c$  è all'interno della sfera e coincide col centro della circonferenza  $S \cap \pi \neq \emptyset$ . Il raggio  $r$  di tale circonferenza si trova col teorema di Pitagora

$$r = \sqrt{R^2 - d(c, C)^2} = \sqrt{5 - 3} = \sqrt{2}.$$

6. Sia  $n > 1$  e sia  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$  la base canonica di  $\mathbf{R}^n$ . Sia  $f : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^n$  la mappa lineare data da

$$f(\mathbf{e}_i) = \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n \mathbf{e}_j, \quad \text{per } 1 \leq i \leq n.$$

Calcolare il determinante di  $f$ .

*Sol.*: La matrice rappresentativa di  $f$  è la matrice  $n \times n$  data da

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & 0 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & 1 & 0 & \dots & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & 1 & 1 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

Per  $\lambda = -1$  il rango della matrice  $A - \lambda I_n$  è uguale a 1. Questo implica che la molteplicità geometrica dell'autovalore  $\lambda = -1$  è uguale a  $n - 1$ . La molteplicità algebrica è quindi almeno  $n - 1$ . Poiché la traccia di  $A$  è zero, l'autovalore mancante è  $0 - (n - 1)(-1) = n - 1$  e la molteplicità algebrica di  $\lambda = -1$  è esattamente  $n - 1$ . Il determinante è uguale al prodotto degli autovalori elevati a loro molteplicità algebrica ed è quindi uguale a  $(-1)^{n-1}(n - 1)$ .