

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° intorno al punto $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Sol.: Le formule della rotazione di 60° 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 multilinearietà 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 π 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 π , interseca π 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 $(-1)^{n-1}(n - 1)$.