

I Appello scritto di Geometria ed Algebra, Corso di Laurea in Ing. Elettronica, 21.02.2008 (Versione 1)

1. Siano $P = (2, 3, -4)$, $A = (1/2, 1, 1)$, e $B = (2, 2, 1)$.

Determinare due punti Q e R tali che: (i) $Q - P$ è parallelo e concorde ad A e $R - P$ è parallelo e concorde a B , (ii) $Q - P$ e $R - P$ hanno uguale lunghezza, e (iii) l'area del triangolo PQR è uguale a $9/2$.

Soluzione. La soluzione è: $Q = P + 2\sqrt{3}A$ e $R = P + \sqrt{3}B$.

Per pervenire alla soluzione si procede in questo modo:

- Per (i), $Q - P = tA$ e $R - P = sB$, con $t, s > 0$.

- $\|Q - P\| = t\|A\| = \frac{3t}{2}$. $\|R - P\| = s\|B\| = 3s$. Poichè, per (ii), deve essere che $\|Q - P\| = \|R - P\|$, risulta $\frac{3t}{2} = 3s$, dunque $t = 2s$.

- Per trovare s , si usa (iii). Sappiamo che $area(PQR) = \frac{\|(Q-P) \times (R-P)\|}{2} = \frac{\|2sA \times sB\|}{2} = s^2 \frac{\|2A \times B\|}{2} = s^2 \frac{\|(-2, 3, -2)\|}{2} = \frac{3s^2}{2}$. Dunque deve essere $\frac{3s^2}{2} = \frac{9}{2}$ cioè $s = \sqrt{3}$. Sostituendo in $Q - P = 2sA$ e $R - P = sB$ si ottiene il risultato.

(La soluzione dello stesso esercizio nella Versione 2 è: $Q = P + tA$, $R = P + 2tB$ con $t = \frac{3}{\sqrt{65}}$.)

2. Sia $T : \mathcal{V}_3 \rightarrow \mathcal{V}_2$ la trasformazione lineare tale che $T((1, 0, -1)) = (1, -1)$, $T((0, 1, 1)) = (0, 1)$ e $T((0, 1, 0)) = (2, 0)$. Si consideri inoltre la retta $L : P + tA$, dove $P = (1, 0, 0)$ e $A = (1, -2, 1)$.

(a) Determinare $T(L)$. (b) Mostrare una retta R , passante per P e tale che $T(R)$ è un punto.

(c) Mostrare un piano M , passante per P e tale che $T(M)$ è una retta.

Soluzione. Si ha che $m_{\mathcal{E}_2}^{\mathcal{E}_3}(T) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$. Per arrivarci, si ragiona nei soliti modi. Eccone uno: siano

(x', y', z') le coordinate del vettore (x, y, z) rispetto alla base $\mathcal{B} = \{(1, 0, -1), (0, 1, 1), (0, 1, 0)\}$. Allora si ha

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = B \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, \text{ dove } B = m_{\mathcal{B}}^{\mathcal{E}_3}(id) = (m_{\mathcal{E}_3}^{\mathcal{B}}(id))^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \end{pmatrix}.$$

Dunque $T((x, y, z)) = x(1, -1) + (x+z)(0, 1) + (-x+y-z)(2, 0) = (-x+2y-2z, z)$.

(a) Per quanto calcolato sopra, si ha che $T((1, 0, 0)) = (1, 0)$ e $T((1, -2, 1)) = (-7, 1)$. Dunque $T(L) = (-1, 0) + t(-7, 1)$.

(b) Risolvendo il sistema $T(x, y, z) = (0, 0)$, cioè $(-x+2y-2z, z) = (0, 0)$, si ha $z = 0$, $x = 2y$. Dunque $N(T) = L((2, 1, 0))$. Quindi, se $R = P + t(-2, 1, 0)$, si ha che $T(R) = T(P) + O = T(P)$.

(c) È sufficiente prendere $A = (2, 1, 0)$ e B un qualsiasi vettore non parallelo ad A . Se $M = P + tA + sB$ allora $T(M) = T(P) + O_s T(B) = T(P) + sT(B)$.

3. Si considerino, al variare di $t \in \mathbf{R}$, i vettori $u_t = (1, t+1, 1)$, $v_t = (1, t+2, 2)$ e $w_t = (2, 1, t+1)$. Sia inoltre $S_t : \mathcal{V}_3 \rightarrow \mathcal{V}_3$ la trasformazione lineare tale che $S_t(e_1) = u_t$, $S_t(e_2) = v_t$ e $S_t(e_3) = w_t$ (dove $\{e_1, e_2, e_3\}$ è la base canonica).

(a) Stabilire per quali $t \in \mathbf{R}$ la trasformazione S_t è suriettiva; (b) Per tutti i t tali che S_t non è suriettiva, fornire una base e un sistema di equazioni cartesiane per $S_t(\mathcal{V}_3)$ (c) Si consideri la trasformazione S_t per $t = -1$. Determinare (se esiste) un vettore $v \in \mathcal{V}_3$ tale che $S_{-1}(v) = ((1, 0, 0))$.

Soluzione. (a) La risposta è $t \neq 0$. Infatti S_t è suriettiva se e solo se $rg \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ t+1 & t+2 & 1 \\ 1 & 2 & t+1 \end{pmatrix} = 3$ il che

avviene se e solo se $0 \neq \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ t+1 & t+2 & 1 \\ 1 & 2 & t+1 \end{pmatrix} = 3t$.

(b) Per $t = 0$ è facile vedere che $S_0(\mathcal{V}_3) = L(S_0(e_1), S_0(e_2)) = L((1, 1, 1), (1, 2, 2))$ che ha equazione cartesiana $y - z = 0$.

(c) Risolvendo il sistema $x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ risulta che il vettore cercato è $v = (1/3, -1/3, 1/3)$.

4. Sia $W = L((1, 2, 2), (1, 0, 1))$. (a) Determinare la matrice, rispetto alla base canonica, della proiezione ortogonale su W : $Pr_W : \mathcal{V}_3 \rightarrow \mathcal{V}_3$. (b) Determinare autovalori e autospazi di Pr_W , stabilire se Pr_W è diagonalizzabile e, in caso affermativo, determinare un base di autovettori.

Soluzione. (a) Si ha che $N = (1, 2, 2) \times (1, 0, 1) = (2, 1, -2)$ è un vettore normale a W . Dunque, $Pr_W((x, y, z)) = (x, y, z) - \frac{(x, y, z) \cdot (2, 1, -2)}{9} (2, 1, -2)$. Calcolando, risulta $Pr_W((x, y, z)) = (5/9x - 2/3y + 8/9z, -2/3x + 4/3z, 8/9x + 4/9y + 25/9z)$.

La matrice cercata è dunque $\begin{pmatrix} 5/9 & -2/3 & 8/9 \\ -2/3 & 0 & 4/3 \\ 8/9 & 4/9 & 25/9 \end{pmatrix}$.

(b) Se $w \in W$, $Pr_W(w) = w$. Se invece $u \in W^\perp$, $Pr_W(u) = O$. Quindi tutti i vettori di W sono autovettori, relativi all'autovalore 1 e tutti i vettori di $W^\perp = L(N)$ sono autovettori, relativi all'autovalore 0. Ne segue che 1 è un autovalore doppio e 0 è un autovalore semplice. Chiaramente la trasformazione è diagonalizzabile, una base di autovettori è $\{(1, 2, 2), (1, 0, 1), (2, 1, -2)\}$.

5. Sia C la conica di equazione: $f(x, y) = xy + x + y + 5 = 0$. Stabilire di che tipo di conica si tratta, determinare le coordinate del centro di simmetria (o del vertice) e dei fuochi, e le equazioni degli assi di simmetria. Disegnare approssimativamente la conica.

Soluzione. La parte quadratica è $Q(x, y) = xy$. La matrice simmetrica associata è $A = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{pmatrix}$. Il polinomio caratteristico è $\lambda^2 - 1/4$. Gli autovalori sono $1/2$ e $-1/2$. La matrice ortogonale le cui colonne formano una base ortonormale di autovettori è $C = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$. Le coordinate (x', y') rispetto alla base \mathcal{B} sono legate alle coordinate (x, y) dalla formula: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = C \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} x' - y' \\ x' + y' \end{pmatrix}$.

Quindi risulta che $f(x, y) = \frac{1}{2}x'^2 - \frac{1}{2}y'^2 + \frac{1}{\sqrt{2}}(x' - y') + \frac{1}{\sqrt{2}}(x' + y') + 5 = \frac{1}{2}x'^2 - \frac{1}{2}y'^2 + \sqrt{2}x' + 5 = \frac{1}{2}(x'^2 + 2\sqrt{2}x') - \frac{1}{2}y'^2 + 5 = \frac{1}{2}(x' + \sqrt{2})^2 - 2 - \frac{1}{2}y'^2 + 5 = \frac{1}{2}(x' + \sqrt{2})^2 - \frac{1}{2}y'^2 + 4$.

Dunque si trova l'equazione

$$-\frac{1}{8}(x' + \sqrt{2})^2 + \frac{1}{8}y'^2 = 1.$$

che è l'equazione di un'iperbole (equilatera) di centro $(x', y') = (-\sqrt{2}, 0)$. Quindi, nelle nostre coordinate (x, y) , il centro di simmetria è $C \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$. Gli assi di simmetria sono $(-1, -1) + t(1, 1)$ e $(-1, -1) + t(-1, 1)$. Allo stesso modo si trovano i fuochi: $(-1, -1) + 4(-1, 1) = (-5, 3)$ e $(-1, -1) - 4(-1, 1) = (3, -5)$.