

Nome: ..... Cognome: .....

Matricola: ..... Firma: .....

*GIUSTIFICARE le risposte mediante procedimenti e calcoli chiari.*

**Punteggio totale: 32**

*Consegnare soltanto la bella copia; utilizzare al massimo due fogli protocollo.*

*Lasciare uno spazio all'inizio, con nome e cognome.*

*INSERIRE il presente foglio; non occorre poi piegare il foglio di bella copia.*

1. [2.5] Dato un riferimento cartesiano  $Oxyz$ , determinare  $p \in \mathbf{R}$  in modo che i punti  $A = (1, 1, 1)$ ,  $B = (1, 0, 0)$ ,  $C = (0, 2, 3)$ ,  $D = (p, 1, 0)$  siano complanari.

[2] Scrivere equazioni parametriche della retta passante per  $B$  e  $C$ .

[2.5] Tra i punti di tale retta, determinare quelli distanti  $\sqrt{11}$  dal punto  $(0, 7, 11)$ .

**Sol.** Per  $p = 2$  i punti danno luogo a tre vettori linearmente dipendenti. Come equazioni possiamo scegliere  $x = 1 - t$ ,  $y = 2t$ ,  $z = 3t$ . Imponendo la distanza richiesta otteniamo  $t = \frac{20}{7}$  e  $t = 4$ .

2. [3] Data la funzione  $f: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  definita da  $f(x, y, z) = (x + 2y + 3z, x + 2y + 3z, 5z)$ , calcolare una base di autovettori di  $f$ .

[2.5] Determinare un vettore che non abbia controimmagine secondo  $f$ .

[2.5] Scrivere la matrice (rispetto alle basi canoniche) della composizione  $g \circ f$  dove  $g$  è definita da  $\mathbf{R}^3$  a  $\mathbf{R}^3$  e porta i tre vettori canonici nei vettori  $(1, 0, 0)$ ,  $(1, 1, 0)$ ,  $(1, 1, 1)$  rispettivamente.

**Sol.** Autovalori: 5, 3, 0 con rispettivi autovettori  $(3, 3, 2)$ ,  $(1, 1, 0)$ ,  $(2, -1, 0)$ . Un vettore che non sia generato dalle colonne della matrice (scritta rispetto alle basi canoniche) è  $(1, 0, 0)$  perché esso aumenta il rango della matrice. Infine abbiamo

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 11 \\ 1 & 2 & 8 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}.$$

3. [3.5] Discutere la risolubilità del seguente sistema (assenza di soluzioni oppure presenza di un'unica soluzione o  $\infty^h$  soluzioni) al variare del numero reale  $k$ :

$$\begin{cases} kx + z = 2 \\ 2x + ky + z = 1 \\ 5x + 3y + 2z = 1 \end{cases}.$$

[2.5] Inoltre per  $k = 2$  dimostrare che l'asse  $y$  e la retta definita dalle prime due equazioni sono rette sghembe.

**Sol.** Per  $k = 1$  abbiamo  $\infty^1$  soluzioni; per  $k = 3$  non esiste soluzione; per tutti gli altri valori abbiamo un'unica soluzione.

Per  $k = 2$  la matrice incompleta ha rango 3, mentre la completa ha rango 4.

4. [2] In  $\mathbf{R}^5$ , calcolare la proiezione ortogonale di  $(2, 1, 2, 1, 2)$  rispetto al sottospazio  $S = \langle (1, 1, 1, 1, 1), (1, 1, 2, 2, 2) \rangle$ .

[1.5] Calcolare la dimensione del sottospazio ortogonale a  $S$  (in simboli,  $S^\perp$ ).

[2.5] Stabilire se la somma di  $S$  con  $T = \langle (0, 0, 1, 0, 0), (0, 0, 0, 3, 3) \rangle$  è una somma diretta  $\oplus$ .

**Sol.** Ortogonalizzando il secondo vettore rispetto al primo otteniamo

$$(1, 1, 2, 2, 2) - \frac{8}{5}(1, 1, 1, 1, 1) = \frac{1}{5}(-3, -3, 2, 2, 2).$$

Sommando ora i due contributi delle proiezioni ortogonali singole (dopo aver moltiplicato per 5 il secondo vettore) otteniamo

$$\frac{8}{5}(1, 1, 1, 1, 1) + \frac{1}{30}(-3 - 3, 2, 2, 2, 2) = \left( \frac{3}{2}, \frac{3}{2}, \frac{5}{3}, \frac{5}{3}, \frac{5}{3} \right).$$

La dimensione di  $S^\perp$  è quanto manca alla dimensione di  $S$  per arrivare a 5, dunque 3.

La somma non è diretta perché i quattro generatori di  $S$  e  $T$  sono linearmente dipendenti.

5. [3] Eseguendo una rotazione del riferimento, portare in forma canonica la parabola di equazione  $x^2 - 8xy + 16y^2 - \sqrt{17}x = 0$ .

[2] Determinare le coordinate originali del vertice di questa conica.

**Sol.** Autovettori:  $(1, -4)$  per  $\lambda = 17$ ,  $(4, 1)$  per  $\lambda = 0$ . Una possibile rotazione è data dalle formule  $x = \frac{1}{\sqrt{17}}(X + 4Y)$ ,  $y = \frac{1}{\sqrt{17}}(-4X + Y)$ . Essa conduce alla forma canonica

$$Y = -\frac{17}{4}X^2 + \frac{X}{4} .$$

Sostituendo le nuove coordinate del vertice  $(X_V, Y_V)$  nella legge del cambiamento di coordinate, otteniamo le coordinate iniziali  $(x_V, y_V)$ .