

Prova scritta di Geometria 1 (2016/17)

Docente: Giovanni Cerulli Irelli

15 Febbraio 2018

Esercizio 1. Si consideri il seguente sistema lineare nelle incognite reali x_1, \dots, x_6 , dipendente dal parametro $k \in \mathbf{R}$:

$$\begin{cases} x_1 + (k-1)x_2 - (k-1)x_4 - (k-1)x_6 = k-3 \\ 3x_1 + 3(k-1)x_2 + x_3 - (k-1)x_4 - (k+1)x_6 = k^2 + k - 7 \\ x_1 + (k-1)x_2 + x_3 + (k-1)x_4 + (k-2)(k-1)x_5 + (4k-6)x_6 = k^2 - 3 \end{cases}$$

1. (1 punto) Scrivere la matrice completa del sistema.
2. (3 punti) Trovare i valori di k per i quali il sistema è compatibile.
3. (3 punti) Per i valori di k per i quali il sistema è compatibile, trovare tutte le soluzioni.

Esercizio 2. Si considerino i seguenti vettori di \mathbb{R}^3 :

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

ed i seguenti vettori di \mathbb{R}^4 :

$$w_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad w_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad w_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad w_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

1. (1 punto) Dimostrare che $\mathcal{B}_1 := \{v_1, v_2, v_3\}$ è una base di \mathbb{R}^3 e che $\mathcal{B}_2 := \{w_1, w_2, w_3, w_4\}$ è una base di \mathbb{R}^4 .
2. (1 punto) Si consideri l'applicazione lineare $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ data da

$$T(v_1) = w_1 - w_2, \quad T(v_2) = w_1 + w_2 - w_3, \quad T(v_3) = w_3 - 2w_1.$$

Scrivere la matrice A che rappresenta T nelle basi \mathcal{B}_1 e \mathcal{B}_2 .

3. (2 punti) Scrivere la matrice C che rappresenta T nelle basi standard.
4. (1 punto) Determinare una base del nucleo di T .
5. (1 punto) Determinare una base dell'immagine di T .

Esercizio 3. Sia data, al variare di $k \in \mathbb{R}$, la matrice

$$A_k = \begin{pmatrix} 2k+5 & -k & 0 \\ k+2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & k+5 \end{pmatrix}$$

1. (4 punto) Determinare i valori di k per i quali la matrice A_k è diagonalizzabile su \mathbb{R} [Suggerimento: usare il fatto che A_k è a blocchi].
2. (1 punti) Determinare i valori di k per i quali la matrice A_k è ortogonalmente diagonalizzabile.
3. (2 punti) Per i valori di k per i quali A_k è ortogonalmente diagonalizzabile, trovare una base ortonormale di autovettori per A_k .

Esercizio 4. Si considerino le seguenti due rette di \mathbb{R}^3 :

$$r : \begin{cases} y - z = 0 \\ x + y + z = 1 \end{cases} \quad e \quad s : \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

1. (1 punto) Trovare una forma parametrica per r ed una forma cartesiana per s .
2. (1 punto) Determinare equazioni parametriche e cartesiane del piano passante per il punto $P = (-1, 0 - 1)^t$ e la retta r .
3. (2 punti) Determinare la posizione reciproca di r ed s .
4. (3 punti) Calcolare la distanza di r ed s .

Esercizio 5. Sia U il sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^3 generato dai due vettori $v_1 = (1, -1, 1)$ e $v_2 = (1, 1, -1)$.

1. (1 punto) Trovare equazioni parametriche e cartesiane per U .
2. (2 punti) Trovare una base ortonormale di U ed estenderla ad una base ortonormale di \mathbb{R}^3 .
3. (2 punti) Trovare la proiezione ortogonale di $P = (2, 2, 1)$ su U .
4. (1 punto) Calcolare la distanza di $P = (2, 2, 1)$ da U .
5. (1 punto) Determinare equazioni parametriche e cartesiane per la retta passante per $P = (2, 2, 1)$ ed ortogonale ad U .