

Nome, Cognome e Matricola

---

Esame di Geometria 1  
Docente: Giovanni Cerulli Irelli

25 Gennaio 2019

**Esercizio 1.** Sia  $r$  la retta di  $\mathbb{R}^2$  ottenuta ruotando di  $\pi/4$  in senso antiorario la retta  $y = 0$  (l'asse delle ascisse).

1. (2 punti) Sia  $Q$  il punto di  $r$  la cui proiezione ortogonale sull'asse delle ascisse è  $P = (3, 0)^t$ . Trovare il punto  $R$  ottenuto ruotando il punto  $P$  attorno a  $Q$  di un angolo di  $\pi/3$  in senso anti-orario.
2. (1/2 punto) Calcolare il perimetro del triangolo di vertici  $P, Q, R$ .
3. (2 punti) Calcolare l'area del triangolo di vertici  $P, Q, R$ .
4. (1/2 punto) Calcolare equazioni parametriche e cartesiane della retta  $s$  passante per  $P$  ed  $R$ .
5. (2 punti) Calcolare l'angolo tra la retta  $r$  e la retta  $s$ . In quale quadrante si trova  $s \cap r$ ? Fare un disegno per illustrare la situazione.

**Esercizio 2.** Sia  $U$  il sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^4$  di equazioni cartesiane

$$U : \begin{cases} x_1 - x_2 - x_3 + x_4 = 0 \\ 2x_1 - 2x_2 + x_3 + x_4 = 0 \end{cases}$$

1. (1 punto) Determinare una base e la dimensione di  $U$ .
2. (3 punti) Calcolare la matrice di proiezione ortogonale su  $U$ .
3. (1 punto) Calcolare la proiezione ortogonale su  $U$  di  $Q = 12(1, -1, 1, -1)^t$ .
4. (2 punti) Calcolare la distanza di  $Q = 12(1, -1, 1, -1)^t$  da  $U$ .

**Esercizio 3.** *Al variare del parametro  $k \in \mathbb{R}$  si consideri la matrice  $3 \times 3$*

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

1. (3 punti) *Trovare tutti i valori di  $k$  per i quali  $A_k$  è diagonalizzabile.*
2. (2 punti) *Per i valori di  $k$  per i quali  $A_k$  è diagonalizzabile, trovare una base diagonalizzante  $\mathcal{B}$ , una matrice  $B$  ed una matrice diagonale  $D$  tali che  $B^{-1}A_k B = D$ .*
3. (2 punti) *Per i valori di  $k$  per i quali  $A_k$  è diagonalizzabile, calcolare  $A^{2n}$  per ogni  $n \geq 1$ .*

**Esercizio 4.** *Si consideri le seguenti matrici*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 3 & 2 & -1 \end{pmatrix}, v_1 = \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

1. (1 punto) *Trovare una base di  $\text{Ker}A$  ed una base di  $\text{Im}A$ .*
2. (1 punto) *Dimostrare che  $\{v_1, v_2\}$  è linearmente indipendente.*
3. (1 punto) *Usando il teorema di decomposizione ortogonale, trovare due vettori  $v_3, v_4 \in \mathbb{R}^4$  tali che  $\mathcal{B} = \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  sia una base di  $\mathbb{R}^4$ .*
4. (2 punti) *Trovare la matrice  $C$  che rappresenta  $S_A : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  nella base  $\mathcal{B}$  in partenza e nella base canonica in arrivo.*
5. (2 punti) *Si consideri il sottospazio  $U = \langle v_1 + v_2, v_2 + v_3 \rangle$ . Determinare una base di  $\text{Ker}A \cap U$  ed una base di  $\text{Ker}A + U$ .*

**Esercizio 5.** *Si consideri il polinomio*

$$p(x_1, x_2) = -3x_1^2 + 2x_1x_2 - 3x_2^2 - 2x_1 + 2x_2 + 2.$$

1. *Trovare le matrici  $A$  e  $b$  tali che  $p(X) = X^tAX + 2B \cdot X + 2$ .*
2. *Ridurre a forma canonica metrica la conica  $\mathcal{C}_p$ , specificando i cambiamenti di coordinate.*
3. *Ridurre a forma canonica affine la conica  $\mathcal{C}_p$ , specificando i cambiamenti di coordinate.*