

NOME _____ COGNOME _____ CORSO _____

Esame di Analisi 1 + Geometria 1 - Corso E - 21 gennaio 2000

Testo composto di tre fogli (cinque pagine). Rispondere alle seguenti domande su questi fogli usando gli appositi spazi e giustificando, ove richiesto, tutte le risposte.

punti 4 **A**

Dire per ogni $a \in \mathbb{R}$ quante soluzioni ha il sistema lineare a lato e perché

$$\begin{pmatrix} a & 0 & 0 & a \\ a-1 & a-2 & 0 & 1 \\ a-2 & a & a-1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ x \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -a \\ a+1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Calcoliamo il determinante della sottomatrice costituita dalle prime tre colonne della matrice incompleta:

$$\det \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ a-1 & a-2 & 0 \\ a-2 & a & a-1 \end{pmatrix} = a(a-2)(a-1).$$

Quindi, se $a \neq 0, 1, 2$, la matrice incompleta ha caratteristica 3 e così pure quella completa, pertanto il sistema ha ∞^1 soluzioni.

Sia ora $a = 0$. La matrice completa è:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & 0 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & -1 & -2 & 1 \end{array} \right)$$

La prima riga si elimina subito e le due matrici hanno evidentemente caratteristica 2, quindi il sistema ha ∞^2 soluzioni.

Sia ora $a = 1$. Riduciamo la matrice completa:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & 1 & 2 \\ -1 & 1 & 0 & -2 & 1 \end{array} \right) R_3 \rightarrow R_3 + R_1 \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \end{array} \right) R_3 \rightarrow R_3 + R_2 \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \end{array} \right)$$

Evidentemente il sistema non ha soluzioni.

Sia ora $a = 2$. Riduciamo la matrice completa:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 0 & 0 & 2 & -2 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & 1 & -2 & 1 \end{array} \right) R_2 \rightarrow R_2 - 1/2 R_1 \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 0 & 0 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 4 \\ 0 & 2 & 1 & -2 & 1 \end{array} \right)$$

Anche in questo caso evidentemente il sistema non ha soluzioni.

Conclusione:

Se $a = 1$ o $a = 2$, nessuna soluzione.

Se $a = 0$, allora ∞^2 soluzioni.

Se $a \neq 0, 1, 2$, allora ∞^1 soluzioni.

punti 4 **B**

Scrivere nella forma $a + bi$ ($a, b \in \mathbb{R}$) le radici complesse del polinomio $(x - i)^3 - i$ e disegnarle nel piano di Argand-Gauss.

Poniamo $Z = x - i$. L'equazione da risolvere è $Z^3 - i = 0$ o anche $Z^3 = i$ e $Z^3 = e^{\pi i/2}$ le cui soluzioni sono $Z_k = e^{\pi i/6 + 2k\pi i/3}$ $k = 0, 1, 2$, cioè in forma $a + bi$:

$$Z_0 = \cos(\pi/6) + i \sin(\pi/6) = \sqrt{3}/2 + i/2$$

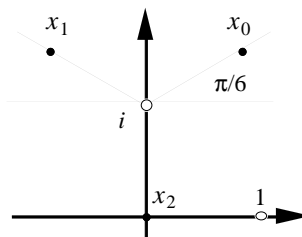
$$Z_1 = \cos(5\pi/6) + i \sin(5\pi/6) = -\sqrt{3}/2 + i/2 \quad \text{quindi le soluzioni dell'equazione originale sono:}$$

$$Z_2 = \cos(3\pi/2) + i \sin(3\pi/2) = -i$$

$$x_0 = Z_0 + i = \sqrt{3}/2 + 3i/2$$

$$x_1 = Z_1 + i = -\sqrt{3}/2 + 3i/2$$

$$x_2 = Z_2 + i = 0$$



\mathcal{C} Sia $W = \left\{ A \in M_{22}(\mathbb{R}) : A \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \text{ sia simmetrica} \right\}$

punti 1 1. Dire perché W è sottospazio di $M_{22}(\mathbb{R})$.

$$\text{Poniamo } B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

W è sottospazio perché, se $A_1, A_2 \in W$, allora $A_1 B$ e $A_2 B$ sono simmetriche. Se quindi $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ anche $\lambda_1 A_1 B$ e $\lambda_2 A_2 B$ sono simmetriche.

Si ha: $(\lambda_1 A_1 + \lambda_2 A_2) \cdot B = \lambda_1 A_1 \cdot B + \lambda_2 A_2 \cdot B$. Dato che somma di matrici simmetriche è simmetrica, allora $(\lambda_1 A_1 + \lambda_2 A_2) \cdot B$ è simmetrica e quindi $\lambda_1 A_1 + \lambda_2 A_2 \in W$.

punti 3 2. Scrivere una base per W .

Poniamo $A = \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix}$. Allora $A \cdot B = \begin{pmatrix} x & 2x - y \\ z & 2z - t \end{pmatrix}$, quindi $A \cdot B$ è simmetrica se e solo se $2x - y = z$.

Pertanto W è costituita dalle matrici $\begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix}$ tali che $2x - y = z$, cioè dalle matrici del tipo

$\begin{pmatrix} x & y \\ 2x - y & t \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$. Quindi ogni matrice di W è combinazione lineare delle tre matrici sopra che ne costituiscono un sistema di generatori. Le tre matrici poi sono linearmente indipendenti, dato che se $x \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$,

allora si vede subito che:
$$\begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \\ 2x - y = 0 \\ t = 0 \end{cases}, \text{ cioè } x = y = t = 0. \text{ Quindi costituiscono base per } W.$$

punti 4 \mathcal{D}

Nell' \mathbb{R} -spazio vettoriale V_3 nel quale le coordinate dei vettori sono riferite ad una base ortonormale, siano $\vec{w}_1 = (0, 2, -1)$, $\vec{w}_2 = (1, 0, 1)$ e sia $W = L\{\vec{w}_1, \vec{w}_2\}$

Trovare tutti i $\vec{w} \in W$ che formano un angolo di $\pi/3$ con \vec{w}_2 .

I vettori sono del tipo $a(0, 2, -1) + b(1, 0, 1) = (b, 2a, -a + b)$ e occorre che $\frac{(b, 2a, -a + b) \cdot (1, 0, 1)}{|(b, 2a, -a + b)| |(1, 0, 1)|} = \frac{1}{2}$,

cioè $\frac{2b - a}{\sqrt{5a^2 + 2b^2 - 2ab} \sqrt{2}} = \frac{1}{2}$, da cui $4b - 2a = \sqrt{10a^2 + 4b^2 - 4ab}$. Possiamo elevare a quadrato questa equazione supponendo $4b - 2a > 0$ e si ottiene, dopo aver diviso per 6, l'equazione omogenea di secondo grado $a^2 + 2ab - 2b^2 = 0$ che si può scrivere (ponendo $b \neq 0$) $\left(\frac{a}{b}\right)^2 + 2\left(\frac{a}{b}\right) - 2 = 0$ da cui $(a/b) = -1 \pm \sqrt{3}$.

Sostituendo $a = (-1 \pm \sqrt{3})b$, i vettori sono quindi $(b, 2(-1 \pm \sqrt{3})b, (2 \mp \sqrt{3})b)$, ma occorre che $4b - 2a > 0$.

Nel caso $a = (-1 + \sqrt{3})b$ si ha: $4b - 2(-1 + \sqrt{3})b > 0$, cioè $(6 - 2\sqrt{3})b > 0$, ovvero $b > 0$.

Nel caso $a = (-1 - \sqrt{3})b$ si ha: $4b - 2(-1 - \sqrt{3})b > 0$, cioè $(6 + 2\sqrt{3})b > 0$, ovvero sempre $b > 0$.

Quindi i vettori sono cercati sono:

$$\left(b, 2(-1 \pm \sqrt{3})b, (2 \mp \sqrt{3})b \right) \quad \text{con } b > 0$$