

NOME _____ COGNOME _____

Compito di Geometria - Corsi: Gestionale e Logistica e della Produzione - 27 ottobre 1999

Testo composto di due fogli (quattro pagine). Rispondere alle seguenti domande su questi fogli usando gli appositi spazi e giustificando brevemente ma esaurientemente tutte le risposte.

\boxed{A} È dato, per ogni $a \in \mathbb{R}$, il sistema lineare nelle incognite $x, y, z, t \in \mathbb{R}$.

$$\begin{pmatrix} 1 & a+1 & -1 & -1 \\ 2 & a^2-1 & 0 & a-1 \\ a & a^2+a & -3 & -a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

1. Dire, per ogni $a \in \mathbb{R}$ se ha soluzioni e quante.
2. Per $a = 1, -1, 3$ determinarle tutte (se ce ne sono).

Applichiamo l'algoritmo gaussiano alla matrice completa:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & a+1 & -1 & -1 & 1 \\ 2 & a^2-1 & 0 & a-1 & 0 \\ a & a^2+a & -3 & -a & 3 \end{array} \right) \begin{array}{l} R_2 \rightarrow R_2 - 2R_1 \\ R_3 \rightarrow R_3 - aR_1 \end{array} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & a+1 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & a^2-2a-3 & 2 & a+1 & -2 \\ 0 & 0 & -3+a & 0 & 3-a \end{array} \right)$$

Se $a^2 - 2a - 3 \neq 0$ e $-3 + a \neq 0$, allora la matrice è ridotta con tre pivot e quindi il sistema ha ∞^{4-3} soluzioni. Cioè:

Se $a \neq -1, 3$, il sistema ha ∞^1 soluzioni.

Se $a = -1$ la matrice è $\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -4 & 0 & 4 \end{array} \right)$

L'ultima riga può essere trascurata in quanto proporzionale alla seconda. Il sistema è allora ridotto con due pivot e ha ∞^2 soluzioni.

Se $a = 3$ la matrice è $\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 4 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 4 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$

Il sistema è ridotto con due pivot e ha ∞^2 soluzioni.

In conclusione: Se $a = -1, 3$, il sistema ha ∞^2 soluzioni.

Se $a = 1$, la matrice ridotta è $\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & -4 & 2 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & -2 & 0 & 2 \end{array} \right)$.

L'incognita non pivotale è t . Si ha subito:

$$\begin{cases} x + 2y - z - t = 1 \\ -2y + z + t = -1 \\ z = -1 \end{cases}, \text{ da cui } \begin{cases} x = 0 \\ y = t/2 \\ z = -1 \end{cases}. \text{ Le soluzioni sono } (0, t/2, -1, t)$$

Se $a = -1$, la matrice ridotta è $\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & -2 \end{array} \right)$

Le incognite non pivotali sono y, t da cui subito: $\{x = t; z = -1\}$ e le soluzioni sono: $(t, y, -1, t)$.

Se $a = 3$, la matrice ridotta è $\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 4 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 4 & -2 \end{array} \right)$

Le incognite non pivotali sono y, t da cui subito: $\{x = -4y - t; z = -1 - 2t\}$ e le soluzioni sono: $(-4y - t, y, -1 - 2t, t)$.

B Data la matrice A a lato

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 & 4 \\ -1 & 3 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

1. Dire, usando la definizione intrinseca di caratteristica (quella coi minori), che caratteristica ha A .

Calcoliamo $\det(A)$ partendo da R_4 :

$$\det \begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 & 4 \\ -1 & 3 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = -\det \begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 \\ -1 & 3 & 1 \\ 1 & 3 & 5 \end{pmatrix} = -2 \det \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 3 & 5 \end{pmatrix} - 4 \det \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} =$$

$$= (-2)(12) - 4(-6) = 0$$

Quindi l'unico minore di ordine 4 di A è nullo.

È facile trovare subito un minore di ordine 3 non nullo di A , per esempio il determinante della sottomatrice inquadrate

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 & 4 \\ -1 & 3 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{Di conseguenza } \varrho(A) = 3.$$

2. Dire quali delle colonne di A sono combinazione lineare delle altre.

Evidentemente la terza colonna non è combinazione lineare delle altre perché non si può ottenere un'1 alla quarta riga.

Esaminiamo allora le altre tre e vediamo se C_4 è combinazione lineare dei C_1 e C_2 :

$$aC_1 + bC_2 = C_4 \text{ cioè } a \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ da cui:}$$

$$\begin{cases} 2a + b = 4 \\ -a + 3b = 1 \\ a + 3b = 5 \end{cases}, \text{ da cui } \{a = 2; b = 1\}, \text{ cioè:}$$

$2C_1 + C_2 = C_4$ che si può anche scrivere come:

$C_2 = C_4 - 2C_1$ e anche $C_1 = -(1/2)C_2 + (1/2)C_4$, cioè ognuna delle colonne C_1, C_2, C_4 è combinazione lineare delle altre.

3. Determinare esplicitamente tutte le soluzioni in $M_{44}(\mathbb{R})$ dell'equazione $(X + I) \cdot B = A$, dove B è la matrice a lato.

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Notiamo subito che B è invertibile, quindi dall'equazione si può ricavare X con i passaggi che seguono:

$$(X + I) \cdot B = A \quad (X + I) \cdot B \cdot B^{-1} = A \cdot B^{-1} \quad X + I = A \cdot B^{-1} \quad X = A \cdot B^{-1} - I$$

Quindi calcoliamo:

$$X = A \cdot B^{-1} - I = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 & 4 \\ -1 & 3 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 4 \\ -1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 1/4 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 4 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 1/4 & -1 \end{pmatrix}$$

NOME _____ COGNOME _____

Compito di Geometria - Sede di Savona - 27 ottobre 1999

C Sono dati i tre numeri complessi a, b, c .

$$a = -\sqrt{3} + i \quad b = \frac{a^7}{64} \quad c = \text{Soluzione di } z^5 = a \text{ tale che } \operatorname{Re}(c) < 0 \text{ e } \operatorname{Im}(c) < 0$$

1. Scrivere ciascuno dei tre numeri in forma algebrica e in forma esponenziale e disegnarli nel piano di Argand-Gauss.

Il numero a è già in forma algebrica. Il suo modulo è $\sqrt{(\sqrt{3})^2 + 1^2} = 2$. Un argomento θ si ricava dal sistema $\begin{cases} \cos(\theta) = -\sqrt{3}/2 \\ \sin(\theta) = 1/2 \end{cases}$ Per esempio $\theta = 5\pi/6$. Quindi $a = 2e^{5\pi i/6}$ è la forma esponenziale.

Si ha : $b = \frac{a^7}{64} = \frac{2^7 e^{35\pi i/6}}{64} = 2e^{35\pi i/6}$. Dato che dividendo 35 per 6 si ha 5 col resto di 5, allora $\frac{35\pi}{6} = \frac{6 \cdot 5 + 5}{6}\pi = 5\pi + \frac{5\pi}{6}$ e quest'ultimo numero è trigonometricamente equivalente a $\pi + \frac{5\pi}{6}$ o

anche a $-\frac{\pi}{6}$, quindi una forma esponenziale per b è $b = 2e^{-\pi i/6}$.

La forma algebrica è $b = 2 \cos(-\pi/6) + 2 \sin(-\pi/6) \cdot i = \sqrt{3} - i$.

Le soluzioni di $z^5 = a$ sono $\sqrt[5]{2}e^{5\pi i/(6 \cdot 5) + 2k\pi i/5}$. I loro argomenti sono $\frac{\pi}{6} + \frac{2k\pi}{5}$ ($k \in \mathbb{Z}$). Esaminiamo questi argomenti per vedere quale delle soluzioni sta nel terzo quadrante:

$k = 0$ Arg: $\frac{\pi}{6}$ Nel primo quadrante.

$k = 1$ Arg: $\frac{17\pi}{30}$ compreso tra $\pi/2$ e π Nel secondo quadrante

$k = 2$ Arg: $\frac{29\pi}{30}$ compreso tra $\pi/2$ e π Nel secondo quadrante

$k = 3$ Arg: $\frac{41\pi}{30}$ compreso tra π e $3\pi/2$ Nel terzo quadrante

Quindi:

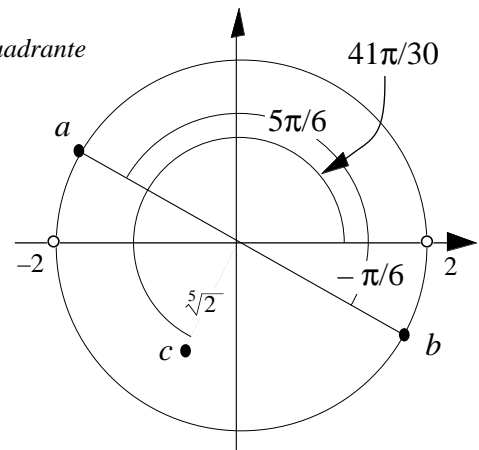
$$c = \sqrt[5]{2}e^{41\pi i/30}$$

Questa è la forma esponenziale.

La forma algebrica è:

$$c = \sqrt[5]{2} \cos(41\pi/30) + \sqrt[5]{2} \sin(41\pi/30) \cdot i$$

Dato che $41\pi/30$ non è un angolo con seno e coseno notevoli, ci fermiamo qui.



2. Scrivere un polinomio a coefficienti reali $P(x)$ avente a come radice di molteplicità 2.

Se un numero complesso non reale è radice di un numero complesso anche il suo coniugato lo è con la stessa molteplicità, quindi il polinomio può essere:

$$P(x) = (x - (-\sqrt{3} + i))^2 (x - (-\sqrt{3} - i))^2 = (x + \sqrt{3} - i)^2 (x + \sqrt{3} + i)^2 = ((x + \sqrt{3})^2 + 1)^2 = (x^2 + 2\sqrt{3}x + 4)^2$$

\mathcal{D}

1. Nell'IR-spazio vettoriale $M_{22}(\mathbb{R})$ è data la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$

Dimostrare che le tre matrici A, A^{-1}, I sono linearmente dipendenti e dire quali di esse sono combinazione lineari delle altre.

Calcoliamo A^{-1} :

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

Scriviamo una combinazione lineare nulla di A, A^{-1}, I :

$$aA + bA^{-1} + cI =$$

$$= \begin{pmatrix} a & a \\ a & 2a \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2b & -b \\ -b & b \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} c & 0 \\ 0 & c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+2b+c & a-b \\ a-b & 2a+b+c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

da cui $\begin{cases} a+2b+c = 0 \\ a-b = 0 \\ 2a+b+c = 0 \end{cases}$. Il sistema lineare ha ∞^1 soluzioni $(a, a, -3a)$, quindi per esempio

$$A + A^{-1} - 3I = 0$$

Questa è una relazione di lineare dipendenza. Dato che ciascuna delle tre matrici si può ricavare da questa relazione, allora ognuna di esse è combinazione lineare delle altre.

2. Nell'IR-spazio vettoriale $M_{33}(\mathbb{R})$ è data la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

Dimostrare che le tre matrici A, A^{-1}, I sono linearmente dipendenti e dire quali di esse sono combinazione lineari delle altre.

Calcoliamo A^{-1} :

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

$$R_2 \leftrightarrow R_3 \qquad R_1 \rightarrow R_1 - 2R_3$$

$$\qquad R_1 \rightarrow R_1 + 2R_2$$

Pertanto A^{-1} coincide con A , quindi la relazione di lineare dipendenza tra le tre matrici è

$$A - A^{-1} + 0 \cdot I = 0$$

Quindi A e A^{-1} sono ciascuna combinazione lineare dell'altra, mentre I non può essere loro combinazione lineare.