

Corso di laurea in Ingegneria Gestionale/ Chimica  
 Esame di ALGEBRA LINEARE - anno accademico 2013/2014  
 Prova scritta del 18/12/2014  
 TEMPO A DISPOSIZIONE: 120 minuti

	MARCO	
(Cognome)	(Nome)	(Numero di matricola)

**PRIMA PARTE**

PUNTEGGIO : risposta mancante = 0 ; risposta esatta = +1 risposta sbagliata = -1  
 calcoli e spiegazioni non sono richiesti

•  $z = 2 - 4i \Rightarrow z^{-1} = \frac{1}{10} + i \frac{1}{5}$       •  $z = 2 - 4i, w = 1 - 3i \Rightarrow \operatorname{Re}(z \cdot w) = -10$

• Dati  $W$  e  $Z$  i seguenti sottospazi di  $\mathbb{R}^3$  :

$W = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : x_1 - 2x_2 + x_3 = 0 \right\}, Z = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$ . Allora  $\mathbb{R}^3 = W + Z$        vero     falso

Determinare una base di  $W \cap Z$ :

{  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \}$

•  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \dim(\operatorname{Ker}(l_A)) = 4$

• Le soluzioni del sistema  $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 1 & 1 & 6 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix}$  costituiscono uno spazio affine di dimensione = 2

•  $\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & 3 & 8 & 0 \end{pmatrix} = 6$       •  $A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow A$  è diagonalizzabile       vero     falso

• Il vettore  $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$  è autovettore dell'applicazione lineare associata alla matrice (barrare la matrice giusta)

~~$A_1 = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 2 \end{pmatrix}$~~        $A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 8 & 0 \end{pmatrix}$        $A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 5 & 0 \end{pmatrix}$        $A_4 = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

•  $A = \begin{pmatrix} 6 & 3 & 0 \\ -2 & 0 & 8 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 6 & 2 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow A \cdot B^t = \begin{pmatrix} 3 & 42 \\ -8 & -12 \end{pmatrix}$

18-12-2014

①

$$\textcircled{1} \begin{cases} (z+2i)^3 = -2(\bar{z}-2i) \\ |e^{iz}| = e^3 \end{cases}$$

$$\textcircled{\text{I:}} \quad z+2i = w \quad \bar{z}-2i = \bar{w}$$

$$\text{I} \Leftrightarrow w^3 = -2\bar{w}$$

$$w = \rho \cdot e^{i\varphi}$$

$$\rho^3 \cdot e^{i3\varphi} = 2 \cdot \rho \cdot e^{-i\varphi + i\pi}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \rho = \sqrt{2} \\ \varphi = \frac{\pi + 2k\pi}{4} \end{cases} \quad k=0,1,2,3 \quad \cup \{w=0\}$$

$$z = w - 2i$$

$$\Rightarrow \text{SOLUTIONI:} \quad \begin{aligned} z_0 &= 1-i \\ z_1 &= -1-i \\ z_2 &= -1-3i \\ z_3 &= 1-3i \\ z_4 &= -2i \end{aligned}$$

$$\text{II: } |e^{iz}| = |e^{i(x+iy)}| =$$

$$\underbrace{|e^{ix}|}_{=1} \cdot |e^{-y}| = e^{-y} = e^{+3}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} y = -3 \\ x \text{ qualsiasi} \end{cases}$$

conclusioni:

$$\text{SOL. SISTEMA : } \begin{aligned} z_2 &= -1-3i \\ z_3 &= 1-3i \end{aligned}$$

(3)

(2)  $A_t = \begin{pmatrix} 4 & 8 & -3 \\ t & 1 & -1 \\ 0 & 4 & t \end{pmatrix}$

i)  $\det(A_t) = -8t^2 - 8t + 16$

$\det = 0 \quad (\Rightarrow) \quad t = \begin{matrix} / & 1 \\ \backslash & -2 \end{matrix}$

$t \neq 1, -2 \quad \begin{cases} \text{rk} = 3 \\ \dim(\text{Ker}) = 0 \end{cases}$

$M = \begin{pmatrix} 8 & -3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  has  $\det \neq 0$

$\Rightarrow \quad t = 1, -2 \quad \begin{cases} \text{rk} = 2 \\ \dim(\text{Ker}) = 1 \end{cases}$

ii)  $t \neq 1, -2 \quad \exists ! \text{ SOL.}$

$t = 1$   $\text{rk}(A) = 2$   
 $\text{rk}(A:b) = 3 \quad \Rightarrow \quad \text{non } \exists \text{ SOL.}$

$t = -2$   $b = -\frac{1}{2}$  I column  $\Rightarrow \text{rk}(A) = \text{rk}(A:b) = 2$   
 $\Rightarrow \exists \infty \text{ SOLUTIONS}$

$$(ii) \quad W = \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\dim(W) = 1$$

$$\Rightarrow \mathbb{R}^3 = \text{Im}(L_{A_t}) \oplus W$$

eventualmente SOLAMENTE se  $\dim(\text{Im}) = 2$

$$\underline{t = 1} \quad \text{VERO}$$

$$t = -2 \quad \text{FALSO} \quad \text{Im}(L_{A_t}) \cap W = W$$

$$(3) \quad f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$\text{Im}(f) = \left\{ x_1 - 2x_2 + x_3 = 0 \right\}$$

$$\text{Ker}(f) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\text{BASE } \text{Im}(f) = \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\Rightarrow \text{Possiamo imporre } \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \text{I colonna } A$$

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \text{II colonna } A$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & a \\ 1 & 0 & b \\ 0 & 1 & c \end{pmatrix}$$

5

$$\text{Ker}(f) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \Leftrightarrow A \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 2 & -1 & a \\ 1 & 0 & b \\ 0 & 1 & c \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$a = -1$$

$$b = -1$$

$$c = -1$$

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

④

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

⑥

$$P_A(\lambda) = \lambda^2 (\lambda - 2)^2$$

AUTOVALORI:  $\emptyset$  m. q. ( $\emptyset$ ) = 2 = m. p. ( $\emptyset$ )  
2 m. q. (2) = 2 = m. p. (2)

AUTOSPAZIO  
relativo a  $\lambda = 0$ :  $\left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

AUTOSPAZIO  
relativo a  $\lambda = 2$ :  $\left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

A è triang. <sup>le</sup>

A è diag. <sup>le</sup> poiché  $\forall \lambda_i$  m. q. = m. p.

N.B. A è simmetrica!