

Prova scritta di Geometria 30/01/2017
Ing. Meccanica a.a. 2016/17

Cognome Nome

L'esame consiste di sei esercizi, e ha la durata di tre ore. Rispondere negli spazi predisposti, e giustificare le risposte in modo chiaro e conciso (se occorre, usare il retro del foglio). Risposte senza spiegazione non riceveranno credito. Non saranno accettati fogli di brutta copia.

Esercizio 1 a) Classificare la conica $\gamma_k : x^2 + y^2 + 2kxy + 2x - 2y = 0$ al variare del parametro k , e determinarne la forma canonica quando γ_k è una conica generale.

b) Determinare gli eventuali valori di k per i quali la conica γ_k ha intersezione non vuota con tutte le rette del piano.

c) Determinare i valori di k per i quali γ_k è unione di due rette parallele r_1, r_2 ; in tal caso, determinare l'equazione della retta per l'origine parallela a entrambe le rette r_1, r_2 .

Soluzione. a) $A = \begin{pmatrix} 1 & k & 1 \\ k & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$, con $\det A = -2k - 2$. Quindi γ_k è generale per $k \neq -1$.

Gli autovalori di Q sono $1 + k, 1 - k$. Se $k \neq 1$ la forma canonica è

$$(1 + k)X^2 + (1 - k)Y^2 - \frac{2}{1 - k} = 0$$

(a meno di scambi degli assi coordinati). Se $k = 1$ la forma canonica è

$$Y^2 - \sqrt{2}X = 0, \quad \text{oppure} \quad Y^2 + \sqrt{2}X = 0$$

(a meno di scambi degli assi). Dunque:

- per $k < -1$ e $k > 1$: iperbole,
- se $-1 < k < 1$: ellisse reale,
- se $k = 1$: parabola reale.

Infine, se $k = -1$ si ha una parabola degenera.

b) L'unica conica che ha intersezione non vuota con tutte le rette del piano è l'iperbole degenera (coppia di rette incidenti). Dallo studio fatto nella parte a) si vede che γ_k non è mai un'iperbole degenera. Dunque : nessun valore di k .

c) Unico valore : $k = -1$. La direzione delle rette componenti è quella dell'autospazio associato all'autovalore nullo, quindi $x - y = 0$. In effetti,

$$x^2 + y^2 - 2xy + 2x - 2y = (x - y)(x - y + 2).$$

e le rette componenti sono $x - y = 0, x - y + 2 = 0$.

Esercizio 2 Dato il sistema lineare:

$$\begin{cases} x + y + (2k + 1)z = 3 \\ (k - 1)x - 2y + 2z = -6 \\ kx - y + z = k - 2 \end{cases}$$

con k parametro reale, determinare :

- i valori di k per i quali il sistema è compatibile.
- i valori di k per i quali il sistema ammette una ed una sola soluzione.
- i valori di k per i quali il sistema ammette infinite soluzioni. Per tali valori, determinare esplicitamente l'insieme delle soluzioni.

Soluzione. a) *Matrice dei coefficienti e matrice completa sono, rispettivamente:*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2k + 1 \\ k - 1 & -2 & 2 \\ k & -1 & 1 \end{pmatrix} \quad A' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2k + 1 & 3 \\ k - 1 & -2 & 2 & -6 \\ k & -1 & 1 & k - 2 \end{pmatrix}$$

La matrice dei coefficienti ha determinante pari a $2(k + 1)^2$. Dunque, per $k \neq -1$ si ha $\text{rk}A = 3$. Ora $\text{rk}A' \geq A = 3$; d'altra parte $\text{rk}A' \leq 3$ (poiché A' ha tre righe). Dunque:

- per $k \neq -1$ si ha $\text{rk}A = \text{rk}A' = 3$: il sistema è compatibile e ammette un'unica soluzione.

Scrivendo esplicitamente le matrici A e A' , per $k = -1$, si vede che in entrambi i casi le righe sono tutte proporzionali tra loro. Dunque:

- per $k = -1$ si ha $\text{rk}A = \text{rk}A' = 1$; il sistema è compatibile e ammette ∞^2 soluzioni.

b) $k \neq -1$ (discusso nella parte a)).

c) $k = -1$. Il sistema è equivalente al sistema $x + y - z + 3 = 0$, dunque

$$\text{Sol}(S) = \begin{cases} x = -t + s - 3 \\ y = t \\ z = s \end{cases}$$

al variare di $t, s \in \mathbf{R}$.

Esercizio 3 In \mathbf{R}^4 sono dati il sottospazio E di equazioni $\begin{cases} x_1 + 2x_3 = 0 \\ x_2 + x_4 = 0 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 + x_4 = 0 \end{cases}$ e il sottospazio F , generato dai primi tre vettori della base canonica di \mathbf{R}^4 .

- a) Determinare una base di E e una base di $E \cap F$.
- b) Determinare la dimensione di $E + F$ e la dimensione di $(E + F) \cap E^\perp$.
- c) Stabilire se esiste un endomorfismo di \mathbf{R}^4 tale che $\text{Ker}T = E$ e $\text{Im}T = F$. (Ovviamente, giustificare la risposta).

Soluzione. a) Base di E data da $(2, 0, -1, 0)^t, (0, 1, 0, -1)^t$. Equazione di F : $x_4 = 0$. Possiamo eliminare la terza equazione che definisce E . Equazioni di $E \cap F$:

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

da cui otteniamo la base $(2, 0, -1, 0)^t$ per $E \cap F$.

- b) Unendo i generatori di E con quelli di F (oppure usando la formula di Grassmann) si vede che $E + F$ ha dimensione 4 dunque $E + F = \mathbf{R}^4$. Ne segue che $(E + F) \cap E^\perp = \mathbf{R}^4 \cap E^\perp = E^\perp$. Dunque

$$\dim((E + F) \cap E^\perp) = \dim E^\perp = 4 - \dim E = 2.$$

- c) Se esistesse un tale endomorfismo f si avrebbe necessariamente

$$4 = \dim \text{Ker}f + \dim \text{Im}f = \dim E + \dim F$$

Poiché nel nostro caso $\dim E + \dim F = 5$ tale endomorfismo non può esistere.

Esercizio 4 Si consideri l'unico endomorfismo di \mathbf{R}^3 tale che

$$\left\{ \begin{array}{l} f(e_1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ f(e_2) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ f(e_3) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \end{array} \right. \text{dove } (e_1, e_2, e_3)$$

è la base canonica di \mathbf{R}^3 .

- a) Determinare la matrice canonica di f , i suoi autovalori e stabilire se f è diagonalizzabile.
- b) Determinare, se possibile, una base ortonormale di \mathbf{R}^3 formata da autovettori di f .
- c) Dato $v = (1, 1, 1)^t$ stabilire se il sottoinsieme $E = \{u \in \mathbf{R}^3 : \langle f(u), v \rangle = 0\}$ è un sottospazio di \mathbf{R}^3 oppure no; in caso affermativo, determinare una base di E .

Soluzione. a) Matrice canonica $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ con autovalori $2, -1, -1$. Poichè A è

simmetrica è anche diagonalizzabile. Dunque f è diagonalizzabile.

b) L'autospazio associato a 2 ha base $(1, 1, 1)^t$, mentre l'autospazio associato a -1 ha equazione $x + y + z = 0$. Prendendo una base ortonormale di ciascun autospazio, e unendo tali basi, si ottiene la base ortonormale di \mathbf{R}^3 :

$$\frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

formata da autovettori associati rispettivamente agli autovalori $2, -1, -1$.

c) La linearità di f , e la bilinearità del prodotto scalare mostrano che E è un sottospazio di \mathbf{R}^3 . Se $u = (x, y, z)^t$ si avrà $f(u) = (y + z, x + z, x + y)^t$. Poiché E ha equazione $\langle f(u), v \rangle = 0$ otteniamo

$$\left\langle \begin{pmatrix} y + z \\ x + z \\ x + y \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = 0$$

che, semplificata, diventa $x + y + z = 0$. Dunque una base di E è $((1, -1, 0)^t, (1, 0, -1)^t)$.

Esercizio 5 Nel piano sono dati i punti $O = (0, 0), A = (4, 0), B = (0, 2)$.

a) Determinare i punti P del piano tali che il triangolo ABP sia isoscele sul lato AB e abbia la stessa area del triangolo AOB .

b) Determinare l'equazione della circonferenza di raggio $\sqrt{5}$, con centro nel primo quadrante e tangente a entrambe le rette $r : 2x - y = 0$ e $s : x - 2y = 0$.

c) Determinare l'equazione canonica dell'ellisse di fuochi A, B e semiasse minore $b = 1$. (Si ricordi che nell'equazione canonica dell'ellisse $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$ i due semiassi sono dati da a e b).

Soluzione. a) L'area del triangolo AOB vale 4 . Sia s la retta per A e B , e sia r l'asse di AB , che ha equazione $r : 2x - y - 3 = 0$. Il punto mobile P_t su r ha coordinate $(t, 2t - 3)$. Prendendo come base AB dovremmo imporre

$$\frac{1}{2}d(A, B) \cdot d(P_t, s) = 4,$$

e svolgendo i calcoli si ottengono i valori $t_1 = \frac{14}{5}, t_2 = \frac{6}{5}$ da cui i punti

$$P_1 = \left(\frac{14}{5}, \frac{13}{5}\right), \quad P_2 = \left(\frac{6}{5}, -\frac{3}{5}\right).$$

b) Dette (a, b) le coordinate del centro C della circonferenza cercata, dovremo imporre:

$$\begin{cases} d(C, r) = \sqrt{5} \\ d(C, s) = \sqrt{5} \end{cases}$$

e inoltre $a > 0, b > 0$. Si ottiene l'unica soluzione $C = (5, 5)$, da cui la circonferenza

$$(x - 5)^2 + (y - 5)^2 = 5.$$

c) È sufficiente determinare il semiasse maggiore a dell'ellisse. Se $c = F_1F_2$ è la distanza focale, sappiamo che

$$a^2 = b^2 + c^2$$

Poiché $b = 1$ e $c = \sqrt{5}$ otteniamo immediatamente $a = \sqrt{6}$ e l'equazione canonica è

$$\frac{X^2}{6} + \frac{Y^2}{1} = 1.$$

Esercizio 6 Nello spazio è data la retta r di equazioni parametriche $\begin{cases} x = -1 \\ y = 1 + 2t \\ z = 1 + 3t \end{cases}$. Determinare:

- l'equazione del piano π contenente l'origine e la retta r ;
- equazioni parametriche della retta s passante per l'origine, complanare con r e contenuta nel piano $\pi' : 3x + y + z = 0$;
- l'equazione della sfera con centro sulla retta r e passante per $A = (1, 0, 0), B = (0, 1, 0)$.

Soluzione. a) Il piano π passa per l'origine e per due punti di r , ad esempio $(-1, 1, 1), (-1, 3, 4)$.
Si ottiene

$$\pi : x + 3y - 2z = 0.$$

b) Equazioni cartesiane di s sono

$$\begin{cases} x + 3y - 2z = 0 \\ 3x + y + z = 0 \end{cases}.$$

Infatti, s è evidentemente contenuta nel piano π' , è complanare con r (infatti r ed s sono entrambe contenute in $x + 3y - 2z = 0$) ed è chiaro che passa per l'origine. Risolvendo il sistema, otteniamo equazioni parametriche

$$s : \begin{cases} x = -5t \\ y = 7t \\ z = 8t \end{cases}.$$

c) Il centro C della sfera, dovendo appartenere a r , ha coordinate $C = (-1, 1 + 2t, 1 + 3t)$. Imponiamo ora $d(C, A) = d(C, B)$: otteniamo $t = -1$ e l'unico punto $C = (-1, -1, -2)$. Il raggio della sfera sarà $R = d(C, A) = 3$. Dunque l'equazione è

$$(x + 1)^2 + (y + 1)^2 + (z + 2)^2 = 9.$$