

Algebra lineare – Geometria 1

11 aprile 2007

1) Nello spazio vettoriale $\mathbf{R}_3[x]$ si considerino

i sottoinsiemi $W = \{p(x) \in \mathbf{R}_3[x] \mid p(0) = 0\}$ e $U = \{p(x) \in \mathbf{R}_3[x] \mid p(x) = p(-x)\}$

l'endomorfismo $f: \mathbf{R}_3[x] \rightarrow \mathbf{R}_3[x]$ tale che $\forall p(x) \in \mathbf{R}_3[x] \quad f(p(x)) = -p(-x)$.

- i) Dopo avere verificato che W è un sottospazio vettoriale di $\mathbf{R}_3[x]$, se ne determini una base e la dimensione.
- ii) Dopo avere verificato che U è un sottospazio vettoriale di $\mathbf{R}_3[x]$, se ne determini una base e la dimensione.
- iii) Si costruiscano i sottospazi vettoriali $W+U$ e $W \cap U$.
- iv) Si costruisca un complemento diretto per W .
- v) Si scriva la rappresentazione matriciale dell'endomorfismo f rispetto alla base canonica di $\mathbf{R}_3[x]$ e si verifichi che f è un automorfismo.
- vi) Si costruiscano i sottospazi vettoriali $f(W)$ e $f(U)$ e si verifichi se tali sottospazio sono in somma diretta.
- vii) Indicato con V il sottoinsieme dei polinomi $p(x)$ di $\mathbf{R}_3[x]$ tali che $f(p(x)) = p(x)$, si verifichi che V è un sottospazio di $\mathbf{R}_3[x]$ e se ne determini la dimensione.

2) Nello spazio vettoriale \mathbf{R}^3 si consideri la funzione $f: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$ tale che

$$\forall (x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \quad f(x, y, z) = (2x, (a+b)x + ay, bx + ay + z)$$

dove $a, b \in \mathbf{R}$ sono parametri.

i) Si verifichi che la funzione f è un endomorfismo per ogni valore dei parametri reali.

Al variare di a, b in \mathbf{R}

ii) si determinino le dimensioni dei sottospazi $\text{Im}f$ e $\text{Ker}f$;

iii) si stabilisca se l'endomorfismo f è diagonalizzabile.

Posto $a = 2$ e $b = -2$, dopo avere constatato che l'endomorfismo f è diagonalizzabile, lo si diagonalizzi.

Geometria – Geometria 2

11 aprile 2007

1) Nel piano affine euclideo reale, in cui è fissato un sistema di coordinate cartesiane ortogonali, sono assegnati

$$\text{le rette } r: x + y - 1 = 0 \text{ e } a: x + 2y - 3 = 0$$

il punto $P(0; 1)$.

i) Si scriva l'equazione del fascio Φ di iperboli tangenti a r nel punto P e aventi per asintoto la retta a .

ii) Si individui l'iperbole equilatera non degenera K del fascio Φ e si scriva l'equazione dell'ulteriore asintoto di K .

iii) Si scriva l'equazione dell'iperbole non degenera Ω del fascio Φ che ha un asintoto parallelo all'asse x ; si scriva l'equazione di tale asintoto.

iv) Si determini l'iperbole non degenera Γ del fascio Φ che ha centro in $C(7; -2)$. Si individui il punto T di intersezione delle tangenti alla conica Γ nei punti in cui essa è intersecata dalla retta $t: x + 1 = 0$.

v) Siano Q e R gli ulteriori punti di intersezione, oltre a P , della generica iperbole del fascio Φ con le rette, rispettivamente, $x = 0$ e $y = 1$. Si scriva l'equazione cartesiana del luogo Λ descritto dal centro della circonferenza passante per P , Q , R , al variare dell'iperbole nel fascio Φ . Si riconosca Λ .

2) Nello spazio affine euclideo reale \mathbf{R}^3 , in cui è fissato un sistema di coordinate ortogonali, si considerino le rette

$$r: x = y = 0$$

$$s: y = z = 0$$

$$t: x - y = z - y = 1.$$

i) Si stabilisca la posizione reciproca tra le rette r , s , t considerate a due a due.

ii) Dopo avere constatato che le rette r e s sono incidenti in un punto, si scriva l'equazione del piano individuato da tale punto di incidenza e dalla retta t .

iii) Dopo avere constatato che le rette s e t sono tra loro sghembe, si individui la retta n perpendicolare ed incidente ad entrambe le rette e si determini la minima distanza tra esse.

iv) Si stabilisca la posizione reciproca tra n e r .

v) Si calcoli la distanza dell'origine del riferimento dalla retta n .

vi) Si scriva l'equazione del luogo descritto dalle rette incidenti alle rette r , s e t .