

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

(Cognome)

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

(Nome)

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

(Numero di matricola)

**PRIMA PARTE**

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

• Sia  $z = 2 + 2i$ . Scrivere nella forma cartesiana  $z^4$  :

• Sia  $z = -3 + 3i$ . Scrivere  $z$  nella forma trigonometrica  $\rho \cdot e^{i\theta}$  :

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

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

(i) Allora  $\mathbb{R}^3 = W + Z$   vero  falso

(ii) Determinare una base di  $W \cap Z$ :

•  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \dim(\text{Ker}(l_A)) = \text{input} \quad \text{rg}(A) = \text{input}$

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

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

$A_1 = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$       $A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$       $A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 5 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$       $A_4 = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$

•  $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow$  la molteplicità geometrica dell'autovalore 2 è =

•  $A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow$  Il coefficiente di posto (1,2) di  $A \cdot B$  è :

## SECONDA PARTE

**I risultati devono essere giustificati attraverso calcoli e spiegazioni**

**Esercizio 1. [punteggio: 0-5]** Si determinino le soluzioni complesse del seguente sistema:

$$\begin{cases} z^2 = -\bar{z}^2 \\ e^z = -e^\pi \end{cases}$$

• **Esercizio 2. [punteggio: 0-6]**

Al variare del parametro reale  $t$  sia  $\mathcal{L}_{A_t} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare associata alla matrice

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

i) Determinare, al variare di  $t \in \mathbb{R}$ ,  $\dim(\text{Ker}(\mathcal{L}_{A_t}))$  e  $\dim(\text{Im}(\mathcal{L}_{A_t}))$ .

ii) Determinare i valori di  $t \in \mathbb{R}$  per cui esiste almeno una soluzione del sistema  $A_t \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

(iii) Post  $t = 2$ , determinare tutte le soluzioni del sistema  $A_t \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

**Esercizio 3. [punteggio: 0-3]** Determinare un'applicazione lineare  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che

$$\text{Im}(f) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle; \quad \text{ker}(f) \subset \text{Im}(f)$$

Si determini una matrice  $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  tale che  $f = \mathcal{L}_A$ .

**Esercizio 4. [punteggio: 0-6]**

Si consideri la matrice  $A$

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

(i) Si determinino gli autovalori di  $A$  specificandone la molteplicità algebrica e geometrica.

(ii) Si determinino gli autovettori di  $A$ .

(iii) Dire se  $A$  è triangolarizzabile e/o diagonalizzabile