

\_\_\_\_\_ (Cognome)

MARCO (Nome)

\_\_\_\_\_ (Numero di matricola)

PRIMA PARTE

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

- Sia  $z = -2 + i2\sqrt{3}$ . Scrivere  $z$  nella rappresentazione trigonometrica  $z = \rho \cdot e^{i\theta}$  :  $z =$

$4 \cdot e^{i\frac{2}{3}\pi}$

- $z = -2 + i2\sqrt{3} \Rightarrow z^3 =$

64

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

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

- $\mathbb{R}^3 = W \oplus Z$

vero  falso

- Determinare una base di  $W \cap Z$

$\left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

- $A = \begin{pmatrix} 4 & 5 & 1 & 1 & 2 & 9 & 2 \\ 4 & 5 & 1 & 0 & 2 & 9 & 2 \\ 4 & 5 & 1 & 0 & 0 & 9 & 2 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \dim(\text{Ker}(\mathcal{L}_A)) =$    $\text{rg}(A) =$

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

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow A$  è diagonalizzabile

- Data  $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$  determinare il coefficiente di posto (1,3) della matrice  $A^{-1}$  :

$\frac{1}{4}$

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

- Sia  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  lineare. Sapendo che  $f \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $f \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 7 \end{pmatrix}$ , allora  $f \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$

18 - 12 - 2024

①

Tracce SOLUZIONI

$$\textcircled{1} \begin{cases} z^6 = 16 \bar{z}^2 \\ |e^z| = e^2 \end{cases}$$

1<sup>a</sup> eq.  $z = \rho \cdot e^{i\vartheta}$

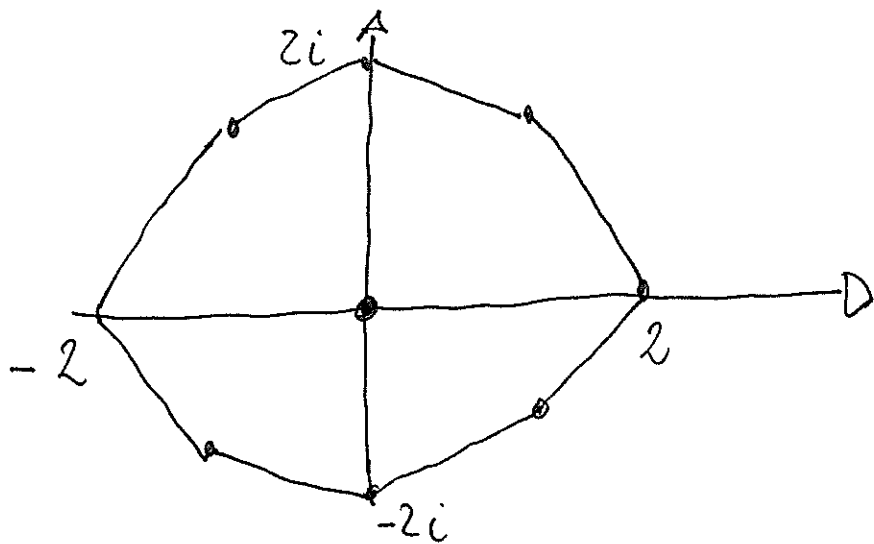
$$z^6 = 16 \bar{z}^2 \quad \Leftrightarrow \quad \rho^6 \cdot e^{i6\vartheta} = 16 \cdot \rho^2 \cdot e^{-i2\vartheta}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \rho^6 = 16 \rho^2 \\ 6\vartheta = -2\vartheta + 2k\pi, \quad k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

SOL. distinte

$$\rho = 0 \quad \Leftrightarrow \quad z = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \rho = \sqrt[4]{16} = 2 \\ \vartheta = \frac{2k\pi}{8} \quad k=0,1,\dots,7 \end{array} \right.$$

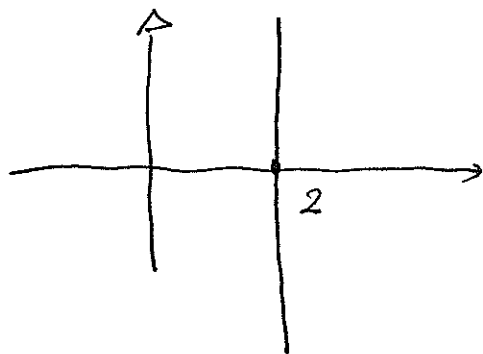
$$\begin{array}{ll} z_0 = 2 & z_1 = \sqrt{2} + i\sqrt{2} \\ z_2 = 2i & z_3 = -\sqrt{2} + i\sqrt{2} \\ z_4 = -2 & z_5 = -\sqrt{2} - i\sqrt{2} \\ z_6 = -2i & z_7 = \sqrt{2} - i\sqrt{2} \\ & z_8 = 0 \end{array}$$



2<sup>a</sup> eq.  $|e^z| = |e^{x+iy}| = |e^x| \cdot |e^{iy}| = e^x$   
 $\in \mathbb{R}^+$   $\underbrace{= 1}$

QUINDI

$$|e^z| = e^2 \quad \Leftrightarrow \quad \begin{cases} e^x = e^2 \\ y \text{ qualsiasi} \end{cases} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{cases} x = 2 \\ y \text{ qualsiasi} \end{cases}$$



SOLUZIONE SISTEMA :  $z_0 = 2$

③

②  $A_t = \begin{pmatrix} 0 & t & 3 \\ t & 3 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$

i)  $\det(A_t) = -t^2 + 6t - 9 = -(t-3)^2$

$\det(A_t) = 0 \Leftrightarrow t = 3$

Per  $t \neq 3$   $\det(A_t) \neq 0 \Rightarrow \text{rk}(A_t) = 3$

$\dim(\text{Ker}) = 0 = 3 - 3$

Per  $t = 3$   $A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 3 \\ 3 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$   $\det = 0$

$\mu = \begin{pmatrix} 0 & 3 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}$  ha  $\det \neq 0 \Rightarrow \text{rk}(A_t) = 2$

$\dim(\text{Ker}) = 3 - 2 = 1$

ii) Per  $t \neq 3$   $\text{rk}(A_t) = 3$

$(A_t | b)$  matrice  $3 \times 4 \Rightarrow \text{rk} \leq 3$

per tanto  $3 \leq \text{rk}(A_t) \leq \text{rk}(A_t | b) \leq 3$

$\Rightarrow \text{rk}(A_t) = \text{rk}(A_t | b) = 3$

Per il teo. di Rouché - Capelli

(4)

$$\text{Per } t \neq 3 \quad \text{rk}(A) = 3 = \text{rk}(A|b)$$

$\Rightarrow \exists$  soluzione

Inoltre la soluzione è unica poiché  
 $3 =$  numero incognite

$$\text{Per } t=3 \quad \text{rk}(A) = 2$$

$$(A|b) = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 3 & 0 \\ 3 & 3 & 0 & 6 \\ 1 & 2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{colonna } b = 2 \cdot (\text{colonna } 1) \Rightarrow \text{rk}(A|b) = \text{rk}(A)$$

Per tanto per  $t=3 \quad \exists$  SOLUZIONE

&

$$\dim \{ \text{SOLUZIONI} \} = \dim(\text{ker}) = 1$$

$$\text{iii) } W = \{ -x_1 + x_2 + x_3 = 0 \} \subset \mathbb{R}^3$$

$$\dim(W) = 3 - 1 = 2$$

$$\text{QUINDI } W \oplus \text{ker}(P_{At}) = \mathbb{R}^3$$

$$\text{se } \dim(\text{ker}(P_{At})) = 1$$

(5)

Dobbiamo verificare la condizione

$$\text{Ker}(\rho_{A_t}) \cap W = \{0_V\}$$

Per  $t=3$

$$t=3: \quad \text{Ker}(\rho_{A_3}) = \begin{cases} 3x_2 + 3x_3 = 0 \\ 3x_1 + 3x_2 = 0 \\ x_1 + 2x_2 + x_3 = 0 \end{cases}$$

$$= \left\{ t \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\text{Ker}(\rho_{A_3}) \cap W \Leftrightarrow \begin{cases} -x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_1 = t \\ x_2 = -t \\ x_3 = t \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow -t - t + t = 0 \quad \Leftrightarrow t = 0$$

Conclusione: Per  $t=3$   $\text{Ker}(\rho_{A_3}) \cap W = \{0_V\}$

QUINDI  $\text{Ker}(\rho_{A_3}) \oplus W = \mathbb{R}^3$

③  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  lineare tale che

⑥

$$\text{Im}(f) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle, \quad \text{Ker}(f) \subset \text{Im}(f)$$

$$\dim(\text{Im}(f)) = 2 \quad \Rightarrow \quad \dim(\text{Ker}(f)) = 3 - 2 = 1$$

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

Proviamo con la matrice  $A$  s.t.c.

$$\text{colonna } 1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{colonna } 2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & a \\ -3 & 1 & b \\ 1 & 1 & c \end{pmatrix}$$

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

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 1 + 1 + a = 0 & a = -2 \\ -3 + 1 + b = 0 & b = 2 \\ 1 + 1 + c = 0 & c = -2 \end{cases}$$

conclusione:

una possibile  $f$  è associata alle matrici

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

$$\textcircled{4} \quad A = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 9 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$i) P_A(\lambda) = \det(A - \lambda \text{Id}) = \det \begin{pmatrix} -3-\lambda & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda & -3 & 9 \\ 0 & 0 & 3-\lambda & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -\lambda \end{pmatrix}$$

$$= (-3-\lambda) \cdot \det \begin{pmatrix} -\lambda & -3 & 9 \\ 0 & 3-\lambda & 0 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{pmatrix} = (-3-\lambda) \cdot (3-\lambda) \cdot \det \begin{pmatrix} -\lambda & 9 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix}$$

$$= (-3-\lambda)(3-\lambda) \cdot (\lambda^2 - 9) = (3-\lambda)^2 \cdot (-3-\lambda)^2$$

autovelori :

3	m. q. = 2
-3	m. q. = 2

$$m.g.(3) = \dim(\text{Ker}(A - 3\text{Id}))$$

$$A - 3\text{Id} = \begin{pmatrix} -6 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & -3 & 9 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -3 \end{pmatrix}$$

$$rk = 2 \Rightarrow \dim(\text{Ker}) = 4 - 2$$

$$\Rightarrow m.g.(3) = 2$$



$$m.p.(-3) = \dim(\text{Ker}(A + 3\text{Id}))$$

⑧

$$A + 3\text{Id} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & -3 & 9 \\ 0 & 0 & 6 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} \quad rK=2 \Rightarrow \dim(\text{Ker})=4-2$$

$$\Rightarrow m.p.(-3) = 2$$

iii)  $P_A(\lambda)$  ha tutte le radici  $\in \mathbb{R} \Rightarrow A$  è triang. le  
Autovalori: 3, -3

$$\begin{matrix} m.q.(3) = 2 = m.p.(3) \\ m.q.(-3) = 2 = m.p.(-3) \end{matrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \Rightarrow A \text{ è } \begin{matrix} \text{diag.} \\ \text{le} \end{matrix}$$

$$ii) \quad V_3 = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$V_{-3} = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$