

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

(Cognome)

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

(Nome)

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

(Numero di matricola)

**PRIMA PARTE**

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

• Sia  $z = \sqrt{3} + 3i$ . Scrivere  $z$  nella rappresentazione trigonometrica  $z = \rho \cdot e^{i\vartheta}$  :  $z =$

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

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

$\dim(W + Z) =$

Determinare una base di  $W \cap Z$ :

•  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \dim(\text{Ker}(l_A)) =$    $\text{rg}(A) =$

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

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

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

$A_1 = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$

$A_2 = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$

$A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 5 & 0 \end{pmatrix}$

$A_4 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

•  $A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \Rightarrow A^{-1} =$

## SECONDA PARTE

I risultati devono essere giustificati attraverso calcoli e spiegazioni

**Esercizio 1. [punteggio: 0-6]** Si determinino le soluzioni complesse del seguente sistema:

$$\begin{cases} z^3 = -|z|^2 \cdot \bar{z} \\ |e^z| = e \end{cases}$$

**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

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

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  $A_t \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

(iii) Dato il sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^3$ ,

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

determinare per quali valori di  $t$  si ha  $\mathbb{R}^3 = \text{Ker}(f_t) \oplus W$ .

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

$$\text{Im}(f) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle ; \quad \text{ker}(f) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

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

**Esercizio 4. [punteggio: 0-7]** Si consideri la matrice A

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

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

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

(iii) Determinare gli autovalori di  $A^2$ .