

**Università di Pisa**  
**Geometria e Algebra Lineare**  
**Ingegneria Meccanica**

Cognome e Nome:  
Corso di studi:  
Anno di iscrizione:  
Numero di matricola:  
E-mail

**Scritto n.1 del 2015**

**Esercizio 1.** Al variare dei parametri reali  $h$  e  $k$  si considerino il sistema  $S$  e l'applicazione  $L_{A_k} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  dove e'

$$S : \begin{cases} x + y - z = h \\ hx + y - hz = 1 \end{cases} \quad \text{ed} \quad A_k = \begin{pmatrix} k & 1 & -2 \\ -k & 0 & 0 \\ 0 & k & -2k \end{pmatrix}.$$

- a) Al variare di  $h$  studiare e determinare le soluzioni  $(x, y, z)^T$  del sistema  $S$ .  
b) Tra le soluzioni precedenti individuare quelle con  $y = 0$  e rappresentanti, rispetto alla base canonica di  $\mathbb{R}^3$ , vettori appartenenti al nucleo di  $L_{A_k}$ .

**Esercizio 2.** Si risolva il sistema nelle variabili complesse  $z$  e  $w$  :

$$\begin{cases} \exp z = -1 \\ (\exp w - i)(\exp z + 2) = -1 \end{cases}$$

**Esercizio 3.** Dire se la curva  $\gamma$  di equazioni

$$\gamma : \begin{cases} x = 1 - t \\ y = t \\ z = 1 + t^2 \end{cases}$$

e' piana oppure no ed individuare l'equazione cartesiana della superficie  $\Phi$  generata dalla rotazione di  $\gamma$  intorno alla retta  $a : \begin{cases} x = 1 \\ y = 0 \end{cases}$ . Classificare  $\Phi$ .

**Esercizio 4.** Si considerino, al variare del parametro  $h \in \mathbb{R}$ , le matrici reali

$$A_h = \begin{pmatrix} 1 & h+1 & 0 \\ 0 & h-1 & 0 \\ -h & h & -1 \end{pmatrix}.$$

- a) Studiare la triangolabilita' e la diagonalizzabilita' di  $A_h$  al variare del parametro  $h$ .  
b) Studiare la triangolabilita' e la diagonalizzabilita' di  $A_h^2$  al variare del parametro  $h$ .

**Esercizio 5.** Si determini l'equazione cartesiana dell'iperbole equilatera  $\gamma$  avente centro  $C(-1, -1)$  e tangente alla circonferenza  $x^2 + y^2 + 3x + 3y = 0$  nel vertice  $(0, 0)$ .

- b) Si determinino nel piano proiettivo i punti aventi la stessa polare rispetto a  $\gamma$  e  $\gamma'$ .