

III VERIFICA DI GEOMETRIA A
CORSO DI LAUREA IN MATEMATICA
10 GENNAIO 2019

ESERCIZIO 1. Si consideri la quadrica \mathcal{Q} di equazione

$$x_1^2 + 3x_2^2 + 4x_2x_3 - 6x_1 + 8x_2 + 8 = 0$$

- (a) Determinare il tipo di quadrica. Se si tratta di quadrica a centro trovare le coordinate del centro.
- (b) Scrivere la forma canonica metrica di \mathcal{Q} .
- (c) Sia $q(x_1, x_2, x_3)$ la forma quadratica associata alla quadrica \mathcal{Q} . Determinare la segnatura e la forma di Sylvester di $q(x_1, x_2, x_3)$.

ESERCIZIO 2. Si consideri la seguente matrice

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

- (a) Scrivere una forma canonica di Jordan di M .
- (b) Trovare una base di \mathbb{R}^4 rispetto alla quale la matrice M è nella forma canonica di Jordan trovata.

II VERIFICA DI GEOMETRIA A
CORSO DI LAUREA IN MATEMATICA - CORSO DI LAUREA IN FISICA
10 DICEMBRE 2018

ESERCIZIO 1. Si consideri lo spazio vettoriale \mathbb{R}^3 con base canonica $\{e_1, e_2, e_3\}$. Sia $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare definita dalle seguenti condizioni:

- f ha un autovalore $\lambda = 3$ con relativo autovettore $v = e_1 - e_2$,
 - $f(u) = e_1 - 3e_2 + e_3$ e $f^2(u) = -3e_1 + e_2 + e_3$ con $u = e_1 - e_2 + e_3$.
- (a) Scrivere la matrice associata a f nella base canonica.
(b) Stabilire se f è diagonalizzabile. In caso di risposta positiva trovare una matrice invertibile C tale che base $C^{-1}AC$ sia una matrice diagonale.

ESERCIZIO 2. Si consideri lo spazio $M_2(\mathbb{R})$ munito del seguente prodotto scalare

$$\langle A, B \rangle := \text{Tr}({}^t B \cdot A).$$

- (a) Dire se la seguente base di $M_2(\mathbb{R})$,

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

è ortogonale. In caso contrario ortogonalizzarla.

- (b) Sia U il sottospazio di $M_2(\mathbb{R})$ generato da $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$.

Trovare U^\perp , il complemento ortogonale di U .

- (c) Scrivere $M = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$ come somma di un vettore di U e di un vettore di U^\perp .

ESERCIZIO 3. Nello spazio euclideo \mathbb{R}^2 si considerino le rette $r_1 : x + y - 1 = 0$ e $r_2 : x - y + 3 = 0$.

- (a) Scrivere l'equazione della conica \mathcal{C} tangente alla retta r_1 nel punto $P = (1, 0)$ e alla retta r_2 nel punto $Q = (-3, 0)$ e passante per il punto $A = (1, -2)$. Determinare il tipo di conica.
(b) Determinare la forma canonica metrica di \mathcal{C} .
(c) Determinare l'isometria che trasforma \mathcal{C} nella forma canonica determinata.

I VERIFICA DI GEOMETRIA A
CORSO DI LAUREA IN MATEMATICA - CORSO DI LAUREA IN FISICA
5 NOVEMBRE 2018

ESERCIZIO 1. Si consideri il seguente sistema di equazioni lineari

$$\begin{cases} x + hy + hz = 2h \\ hx + y + hz = 2 \\ hx + hy + z = 2h \end{cases}$$

al variare di $h \in \mathbb{R}$.

Determinare, se esistono, valori del parametro $h \in \mathbb{R}$, per i quali il sistema è compatibile e in caso di sistema compatibile trovare la(e) soluzione(i) del sistema.

ESERCIZIO 2. Sia $V = \mathbb{R}[x]_{\leq 3}$ lo spazio dei polinomi a coefficienti reali di grado al più 3 e sia

$$U = \{p(x) \in V \mid p(0) = p(-1) = 0\}.$$

- (a) Dimostrare che U è un sottospazio vettoriale di V e determinarne una base.
- (b) Sia W il sottospazio generato da $\{x^2 - 1, x^3 - x\}$. Calcolare la dimensione e una base di $U \cap W$ e la dimensione e una base di $U + W$

ESERCIZIO 3. Nello spazio euclideo \mathbb{R}^3 si consideri il punto $A = (1, -1, 1)$.

- (a) Determinare equazioni parametriche e cartesiane della retta r passante per A , parallela al piano $\alpha : 2x + y - z + 1 = 0$ incidente la retta $s : x - z - 1 = y - 2z - 3 = 0$.
- (b) Determinare l'angolo convesso tra la retta r e il piano $\beta : x + y - z - 3 = 0$.
- (c) Determinare la distanza del punto $P = (1, 2, 0)$ dalla retta s e il punto $Q \in s$ più vicino a P .