

FACOLTÀ DI INGEGNERIA

Corso di laurea in Ingegneria Edile Architettura

Prova scritta di **Geometria** assegnata il 30/01/2008

I

Si consideri l'endomorfismo $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definito dalle equazioni

$$f(x, y, z) = (x + y + z, hx + (2 - h)y + (1 - 2h)z, hx + hy + (2h + 1)z)$$

1. Studiare tale applicazione, al variare di h , determinando in ogni caso una base di $\text{Ker}(f)$ e $\text{Im}(f)$.
2. Calcolare $f(1, -1, 1)$ e $f(1, 1, 0)$. Utilizzare i risultati ottenuti per lo studio della semplicità dell'endomorfismo f .
3. Trovare, al variare di h , il sottospazio $V \subseteq \mathbb{R}^3$ tale che $f(V) = \mathcal{L}(2, 0, h + 2)$.
4. Calcolare $f(W)$ dove $W = \mathcal{L}[(1, -1, 1); (1, 1, 0)]$

Risoluzione

1. Si scriva la matrice associata ad f rispetto alle basi canoniche. Si ha subito

$$A = M^{E,E}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ h & 2 - h & 1 - 2h \\ -h & h & 2h + 1 \end{pmatrix}. \text{ Sottraendo alla seconda riga la prima moltiplicata per } h \text{ e addizionando alla terza riga la prima moltiplicata per } h, \text{ si ha:}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 - 2h & 1 - 3h \\ 0 & 2h & 3h + 1 \end{pmatrix}.$$

Il determinante di tale matrice è $|A| = 2(h + 1)$. Pertanto per $h \neq -1$ si ha un isomorfismo; mentre per $h = -1$, la matrice diventa $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 4 & 4 \\ 0 & -2 & -2 \end{pmatrix}$; essa ha rango 2 e la

dimensione dell'immagine è 2. Una base dell'immagine è data dalle prime due colonne della matrice di partenza ponendo $h = -1$. La base di $\text{Im}(f)$ è $(1, -1, 1); (1, 3, -1)$.

Per il nucleo basta risolvere il sistema lineare omogeneo $\begin{cases} x + y + z = 0 \\ y + z = 0 \end{cases}$. Quindi si ha: $(0, y, -y)$, e come base del $\text{Ker}(f)$ si può prendere $(0, 1, -1)$.

2. Usando la matrice A si calcolano facilmente: $f(1, -1, 1) = (1, -1, 1); f(1, 1, 0) = (2, 2, 0)$.

Basta moltiplicare A per i vettori colonna $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$. Da quanto ottenuto si deduce

che tale vettori sono autovettori associati agli autovalori $\lambda = 1$ e $\lambda = 2$. Quindi per ottenere una matrice associata ad f che sia particolarmente semplice è bene riferirsi ad una base che includa tali autovettori. Diciamo B la base costituita da

$B = \{v_1 = (1, -1, 1), v_2 = (1, 1, 0), e_3 = (0, 0, 1)\}$. E' conveniente usare la matrice $M^{B,B}(f)$, quindi la matrice avente come colonne, ordinatamente, le componenti rispetto alla base B delle immagini $f(v_1), f(v_2), f(e_3)$, cioè $[f(v_1)]_B, [f(v_2)]_B, [f(e_3)]_B$.

E' facile trovare la matrice $M^{B,B}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & h \\ 0 & 2 & 1-h \\ 0 & 0 & h+1 \end{pmatrix}$. Le prime due colonne si trovano

subito tenendo conto del fatto che v_1 e v_2 sono autovettori e la terza colonna si trova calcolando le componenti di $f(e_3) = (1, 1-2h, 2h+1)$, rispetto alla base B . Basta esprimere $(1, 1-2h, 2h+1) = xv_1 + yv_2 + ze_3$. Risolvendo il sistema si ottiene la matrice di cui sopra. Scriviamo adesso la matrice caratteristica:

$$\begin{pmatrix} 1-T & 0 & h \\ 0 & 2-T & 1-h \\ 0 & 0 & (h+1)-T \end{pmatrix}$$

Gli autovalori sono $T_1 = 1$; $T_2 = 2$; $T_3 = h+1$.

Allora $T_1 = T_3$, per $h = 0$;

$T_2 = T_3$ per $h = 1$

Pertanto per $h \neq 0, 1$, essendo gli autovalori reali e distinti, l'endomorfismo è semplice.

Esaminiamo i casi con le radici doppie:

Per $h = 0$ $T_1 = T_3 = 1$ con $m = 2$. Sostituendo $T = 1$ e $h = 0$ nella matrice caratteristica

si ha $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. Essa ha rango 1 e quindi la dimensione dell'autospazio V_1 è

$3 - r(A - 1I) = 3 - 1 = 2$ che è uguale alla molteplicità algebrica dell'autovalore $T = 1$.

Per $h = 1$ l'autovalore $T = 2$ ha molteplicità 2. Sostituendo tali valori nella matrice

caratteristica si ha $\begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. Si argomenta come nel caso precedente, e anche in tal caso l'endomorfismo è semplice.

In conclusione l'endomorfismo è sempre semplice.

3. Consideriamo la matrice usata usata nel precedente punto 2. Allora dobbiamo trovare le componenti del vettore di cui si chiede la controimmagine rispetto alla base B . Un semplice calcolo dice che tali componenti sono $(1, 1, h+1)$. Bisogna discutere, al variare di h , il sistema la cui matrice completa è

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & h & 1 \\ 0 & 2 & 1-h & 1 \\ 0 & 0 & h+1 & h+1 \end{array} \right)$$

Si deduce subito che per $h \neq -1$ il sistema ha una sola soluzione $(1-h, h/2, 1)$. In tal caso $V = \mathcal{L}(1-h, h/2, 1)$.

Se $h = -1$ il sistema ha rango 2 e la conclusione segue facilmente.

4. Si ha subito che $f(W) = W$, in quanto le immagini dei due autovettori sono per definizione proporzionali agli autovettori stessi.

II

Sia fissato nello spazio un sistema di riferimento cartesiano ortogonale $O\vec{x}\vec{y}\vec{z}.u$
 Sia Φ il fascio di coniche del piano $z = 0$ di equazione:

$$\lambda x^2 + (\lambda - 2)y^2 - 2xy - 4\lambda = 0$$

1. Studiare il fascio indicando, in particolare, i punti base e le coniche spezzate.
2. Detta γ l'iperbole equilatera del fascio, trovare una sua forma canonica e il cambiamento di coordinate che l'ha determinata.
3. Trovare l'equazione del cono C e del cilindro C' aventi γ come direttrice e vertici rispettivamente i punti $V = (0, 0, 1)$ e $V' = (0, 0, 1, 0)$.
4. Classificare le sezioni piane del cono C ottenute con i piani coordinati.

Risoluzione

1. Scriviamo la matrice B della conica $\begin{pmatrix} \lambda & -1 & 0 \\ -1 & \lambda - 2 & 0 \\ 0 & 0 & -4\lambda \end{pmatrix}$.

Il determinante di B si annulla per i valori: $\lambda = 0$; $\lambda = 1 - \sqrt{2}$; $\lambda = 1 + \sqrt{2}$. Per tali valori si ottengono le coniche spezzate.

$|A| = \lambda^2 - 2\lambda - 1$. Si hanno quindi Ellissi per $\lambda < 1 - \sqrt{2}$; $\lambda > 1 + \sqrt{2}$.

Iperboli per $1 - \sqrt{2} < \lambda < 1 + \sqrt{2}$. Non ci sono parabole perchè i valori che $|A|$ annullano anche $|B|$.

L'iperbole equilatera si ottiene per $tr(A) = 0$. E ciò si ha per $\lambda = 1$.

I punti base del fascio si trovano intersecando due qualunque coniche del fascio. Scriviamo il fascio nella forma: $\lambda(x^2 + y^2 - 4) + (-2y^2 - 2xy) = 0$. Allora i punti base si trovano dal sistema

$$\begin{cases} x^2 + y^2 - 4 = 0 \\ -2y^2 - 2xy = 0 \end{cases}$$

Quindi sono i punti comuni alla circonferenza di centro l'origine e raggio $r = 2$ e le due rette: asse delle \vec{x} e seconda bisettrice $x + y = 0$. Quindi essi sono $A = (-2, 0)$; $B = (2, 0)$; $C = (-\sqrt{2}, \sqrt{2})$; $D = (\sqrt{2}, \sqrt{2})$.

Quindi le coniche spezzate si trovano congiungendo opportunamente i 4 punti base che sono distinti.

2. Le equazioni dell'iperbole equilatera sono $\begin{cases} z = 0 \\ x^2 - y^2 - 2xy - 4 = 0 \end{cases}$. Con le usuali tecniche si trova una forma canonica e le equazioni del cambiamento di coordinate che l'ha determinata.

3. Per trovare le equazioni del cono C e del cilindro C' , prendiamo un punto generico sulla direttrice γ . Tale punto ha coordinate $G = (\alpha, \beta, 0)$ con la condizione $\alpha^2 - \beta^2 - 2\alpha\beta - 4 = 0$. Le equazioni della retta VG sono: $\frac{x}{\alpha} = \frac{y}{\beta} = \frac{z-1}{1}$. Ma $\alpha = \frac{x}{1-z}$, $\beta = \frac{y}{1-z}$. Per trovare

l'equazione del cono bisogna eliminare α e β dal sistema $\begin{cases} \alpha^2 - \beta^2 - 2\alpha\beta - 4 = 0 \\ \alpha = \frac{x}{1-z} \\ \beta = \frac{y}{1-z} \end{cases}$.

Si ottiene l'equazione: $x^2 - y^2 - 2xy - 4(1-z)^2 = 0$.

Nel caso del cilindro le equazioni della retta VG sono $\begin{cases} x = \alpha \\ y = \beta \end{cases}$ e quindi l'equazione del cilindro è $x^2 - y^2 - 2xy - 4 = 0$.

4. Per stabilire la natura della sezione del cono col piano coordinato $x = 0$, bisogna scrivere l'equazione del cono in coordinato omogenee, e trovare i punti impropri della conica sezione

$$\begin{cases} x^2 - y^2 - 2xy - 4(t - z)^2 = 0 \\ x = 0 \\ t = 0 \end{cases} \quad \text{e semplificando si ha} \quad \begin{cases} -y^2 - 4z^2 = 0 \\ x = 0 \\ t = 0 \end{cases} . \quad \text{Si hanno}$$

due punti impropri immaginari coniugati e la sezione è quindi una ellisse.

Analogamente si procede con le sezioni con gli altri piani coordinati: $y = 0$ e $z = 0$.