

Nel primo euclideo, in cui sia fissato un riferimento cartesiano, dato il triangolo rettangolo $A:(0,0)$, $B:(4,0)$, $C:(0,3)$, dopo aver determinato le coordinate cartesiane del punto P (piede dell'altezza relativa all'ipotenusa BC), se ne determinino

le coordinate baricentriche relativamente ad A, B, C , possibilmente in più modi. Scrivete poi l'equazione del cerchio $\mathcal{C}$ circoscritto ad A, B, C , e data la trasformazione affine $T: \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$

si determinino: le coordinate baricentriche di P' rispetto ad $A'B'C'$ [T : più trasformati] e l'area racchiusa da $\mathcal{C}'$ (di che tipo di curva si tratta?).

Cosa si può dire di $K' = T \cdot K$ (K centro di $\mathcal{C}$)?

- ② Nel primo euclideo, in cui sia fissato un riferimento cartesiano, e ampliato proiettivamente, determinare la conica $\mathcal{C}$ tangente a π_0 in $A: [0, 1, -1]$, tangente a $\pi: y = x$ in $B: [1, 1, 1]$ e passante per $C: [1, 0, 1]$. Determinare in seguito fuoco e direttrice e abbozzarne il grafico.

- ③ Nello spazio euclideo, in cui sia fissato un riferimento cartesiano, si verifichi che le rette $r: \begin{cases} x+y+1=0 \\ z=0 \end{cases}$ e $s: \begin{cases} x-y+1=0 \\ z=1 \end{cases}$ sono sghembe e se ne determini la distanza e la perpendicolare comune

Tempo a disposizione 1h 45m

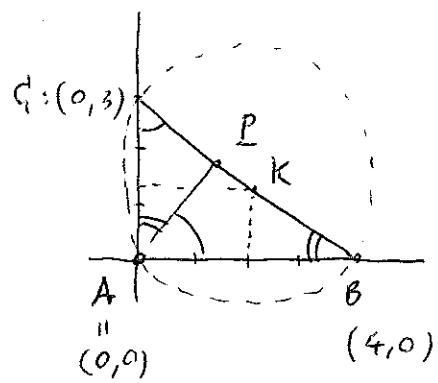
- ①' Data la famiglia di matrici $A_{a,b} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \end{pmatrix}$, $a, b \in \mathbb{R}$ determino a, b in modo che $v = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ sia un autovettore di $A_{a,b}$

si dica se la matrice risultante è diagonalizzabile e, in caso affermativo, se ne determini una base di autovettori.

- ②' Al variare di $a, b \in \mathbb{R}$, si determinino nucleo e immagine di $A_{a,b}$ dell'is. 1'

Tempo totale: 2h 30m Le risposte vanno adeguatamente giustificate.

8/9/2009



Coordinate baricentriche di P

metodo rapido:

ABC è rettangolo in A

(lato $\overline{AB} = 4$, $\overline{AC} = 3$, $\overline{BC} = 5$)

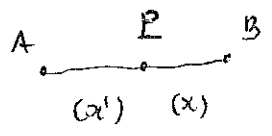
Si ha subito
(Euclide)

($u=0$)

$$\begin{aligned} \overline{PC} \cdot \overline{BC} &= \overline{AC}^2 \\ \overline{PC} \cdot 5 &= 9 \\ \overline{PC} &= \frac{9}{5} \\ \overline{PB} \cdot 5 &= 16 \\ \overline{PB} &= \frac{16}{5} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \overline{PC} &= \frac{9}{5} \\ \overline{PB} &= \frac{16}{5} \end{aligned}$$

$$P = \alpha A + \alpha' B$$



$$\begin{aligned} \Rightarrow P &= vB + wC \\ &= \frac{9}{25} B + \frac{16}{25} C \end{aligned}$$

$$\frac{v}{w} = \frac{9}{16}$$

Altro metodo

(coord. bar. come
rapporti di aree...)

$$u = \frac{A(PBC)}{A(ABC)} = 0$$

$$\left(\frac{4 \cdot 3}{2} = 6 \right)$$

$$v = \frac{A(PCA)}{A(ABC)} = \left(\frac{3}{5} \right)^2 \quad \left(= \begin{array}{l} \text{quadrato} \\ \text{rapp. di sim. dei} \\ \text{due triangoli} \end{array} \right) = \frac{9}{25}$$

$$w = \frac{A(ABP)}{A(ABC)} = \left(\frac{4}{5} \right)^2 = \frac{16}{25}$$

Coord. Cartesianhe di P

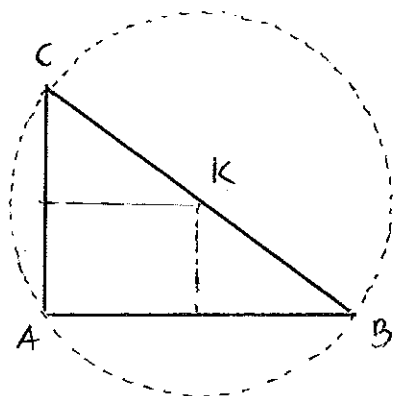
$$P = \frac{9}{25} B + \frac{16}{25} C$$

$$\frac{9}{25} \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{16}{25} \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 36/25 \\ 48/25 \end{pmatrix}$$

cerchio circoscritto : è il cerchio di centro K : $(2, \frac{3}{2})$

e raggio $R = \frac{5}{2}$ (ovvio)

$$(x-2)^2 + (y-\frac{3}{2})^2 = \frac{25}{4}$$



$$x^2 - 4x + 4 + y^2 - 3y + \frac{9}{4} = \frac{25}{4}$$

$$x^2 + y^2 - 4x - 3y + 4 - \frac{16}{4} = 0$$

$$x^2 + y^2 - 4x - 3y = 0$$

(chiamo a priori: presa per A=0
e il centro è in K: $(2, \frac{3}{2}) \dots$)

$$\text{Area : } A = \pi R^2 = \pi \cdot \frac{25}{4}$$

$$\text{Trasf. affine : } T: \left(\begin{array}{ccc|cc} 1 & 0 & 0 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & -2 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & \end{array} \right) \quad \underbrace{\hspace{1cm}}_{K_A}$$

(non è un mov. rigido).

Le coord. baricentriche di P' rispetto ad A', B', C' , non cambiano, C' (immagine di C) è un'ellisse, la cui area vale

$$A' = \det A \cdot A = 4 \cdot A = 25\pi.$$

Il centro dell'ellisse è $K' = T \cdot K$
(centro: concetto affine)

$$K': \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ \frac{3}{2} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - 2 \cdot \frac{3}{2} \\ 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ \frac{3}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1+2-3 \\ 1+4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}$$

8/9/2009

②

coord. cartesiane di P

retta BC: $\frac{x}{4} + \frac{y}{3} = 1$

(eq. segmentaria)

$$3x + 4y - 12 = 0$$

AE: $-4x + 3y = 0$

P:
$$\begin{cases} -4x + 3y = 0 \\ 3x + 4y - 12 = 0 \end{cases} \quad y = \frac{4}{3}x$$

$$3x + 4 \cdot \frac{4}{3}x - 12 = 0$$

$$9x + 16x - 36 = 0$$

$$25x - 36 = 0$$

$$x = \frac{36}{25}$$

$$y = \frac{4}{3} \cdot \frac{36}{25} = \frac{48}{25}$$

P: $\left(\frac{36}{25}, \frac{48}{25}\right)$

trovate queste, le coordinate baricentriche di P

Si ottengono anche così:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ \frac{36}{25} \\ \frac{48}{25} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & B & C \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow x + y + z &= 1, \text{ quindi } \frac{36}{25} = 4y \Rightarrow y = \frac{9}{25} \\ \frac{48}{25} &= 3z \Rightarrow z = \frac{16}{25} \\ \Rightarrow x &= 0 \end{aligned}$$

8/9/2009

②

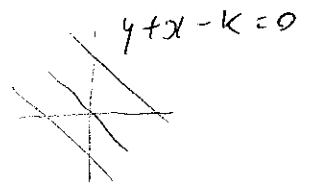
Conica tangente a r_0 in $A = [0, 1, -1]$

tangente a r : $y = x$ in $B: [1, 1, 1]$

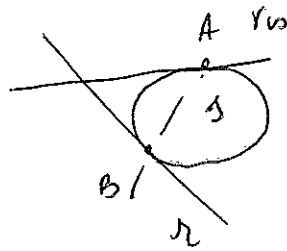
è passante per $C: [1, 0, 1]$

$$l=1$$

$$m=-1$$



È una parabola



$$\delta = AB \downarrow$$

$$\begin{vmatrix} x_0 & x_1 & x_2 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$x_0 x_1 + \lambda \delta^2 = 0$$

$$x_0 \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} - x_1 \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} + x_2 \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$2x_0 - x_1 - x_2 = 0$$

r_0 r

$$x_0 (x_1 - x_2) + \lambda (2x_0 - x_1 - x_2)^2 = 0$$

$$x_0 x_1 - x_0 x_2 + \lambda (4x_0^2 + x_1^2 + x_2^2 - 4x_0 x_1 - 4x_0 x_2 + 2x_1 x_2) = 0$$

Passa per $C: [1, 0, 1]$

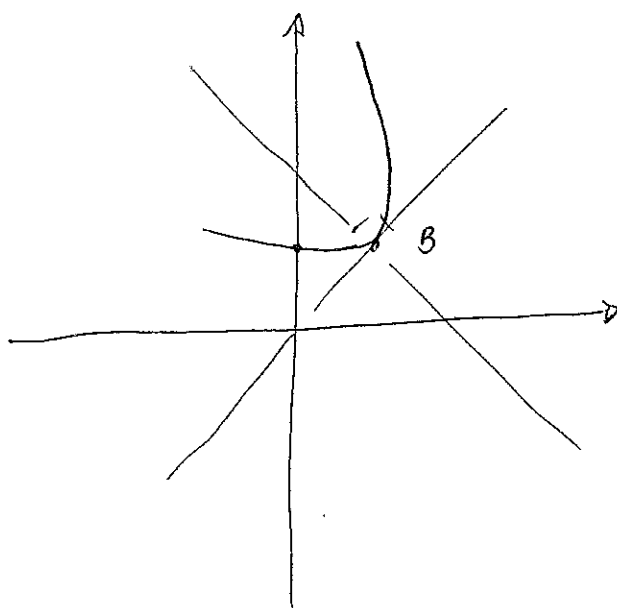
$$-1 + \lambda [4 + 1 - 4] = 0$$

$$-1 + \lambda = 0 \Rightarrow \lambda = 1$$

$$\begin{aligned}
 \ell: \quad & \underbrace{x_0 x_1} - \underbrace{x_0 x_2} + 4x_0^2 + x_1^2 + x_2^2 \\
 & - 4x_0 x_1 - 4x_0 x_2 + 2x_1 x_2
 \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} 4 & -\frac{3}{2} & -\frac{5}{2} \\ -\frac{3}{2} & 1 & 1 \\ -\frac{5}{2} & 1 & 1 \end{pmatrix} \underset{P}{\sim} \begin{pmatrix} 8 & -3 & -5 \\ -3 & 2 & 2 \\ -5 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

$$a_{00} = 9 \text{ ok.}$$



ora, $B = V$ (vertex) e $a: y - 1 = -(x - 1)$

$$\begin{aligned}
 y - 1 &= -x + 1 \\
 x + y - 2 &= 0
 \end{aligned}$$

è l'asse di P

Det. F e δ

$$D = \begin{vmatrix} 8 & -3 & -5 \\ -3 & 2 & 2 \\ -5 & 2 & 2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 8 & -3 & -5 \\ -3 & 2 & 2 \\ -2 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= (-2) \begin{vmatrix} -3 & -5 \\ 2 & 2 \end{vmatrix} = (-2) \cdot (-6 + 10) = -8$$

$$(D_{00} = 0)$$

$$y = 4$$

$$p = \sqrt{-\frac{D}{y^3}} = \sqrt{\frac{8}{4^3 = 64}} = \sqrt{\frac{1}{8}} = \frac{1}{2\sqrt{2}}$$

$$\Rightarrow F = \overset{V}{\underset{\uparrow}{B}} + \frac{p}{2} \underline{u}$$

$$\underline{u} : \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$$

per altre ragioni
geometriche
 $\nwarrow$ B

$$F = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{4\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - \frac{1}{8} \\ 1 + \frac{1}{8} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{7}{8} \\ \frac{9}{8} \end{pmatrix}$$

$$H = B - \frac{p}{2} \underline{u} = \begin{pmatrix} \frac{9}{8} \\ \frac{7}{8} \end{pmatrix}$$

$$\delta: y - \frac{7}{8} = x - \frac{9}{8}$$

$$\begin{aligned} x - y - \frac{1}{4} &= 0 \\ 4x - 4y - 1 &= 0 \quad \& \delta \\ x - y - \frac{9}{8} + \frac{7}{8} &= 0 \end{aligned}$$

controllo: $f = \text{polare } Q_2 \cdot F$

$$(x_0 \ x_1 \ x_2) \begin{pmatrix} 8 & -3 & -5 \\ -3 & 2 & 2 \\ -5 & 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{2}{8} \\ \frac{9}{8} \end{pmatrix} = 0$$

$$\frac{64 - 21 - 45}{8} = -\frac{1}{4}$$

$$(x_0 \ x_1 \ x_2) \begin{pmatrix} 8 & -\frac{21}{8} & -\frac{45}{8} \\ -3 & +\frac{2}{4} & +\frac{9}{4} \\ -5 & +\frac{2}{4} & +\frac{9}{4} \end{pmatrix} = 0$$

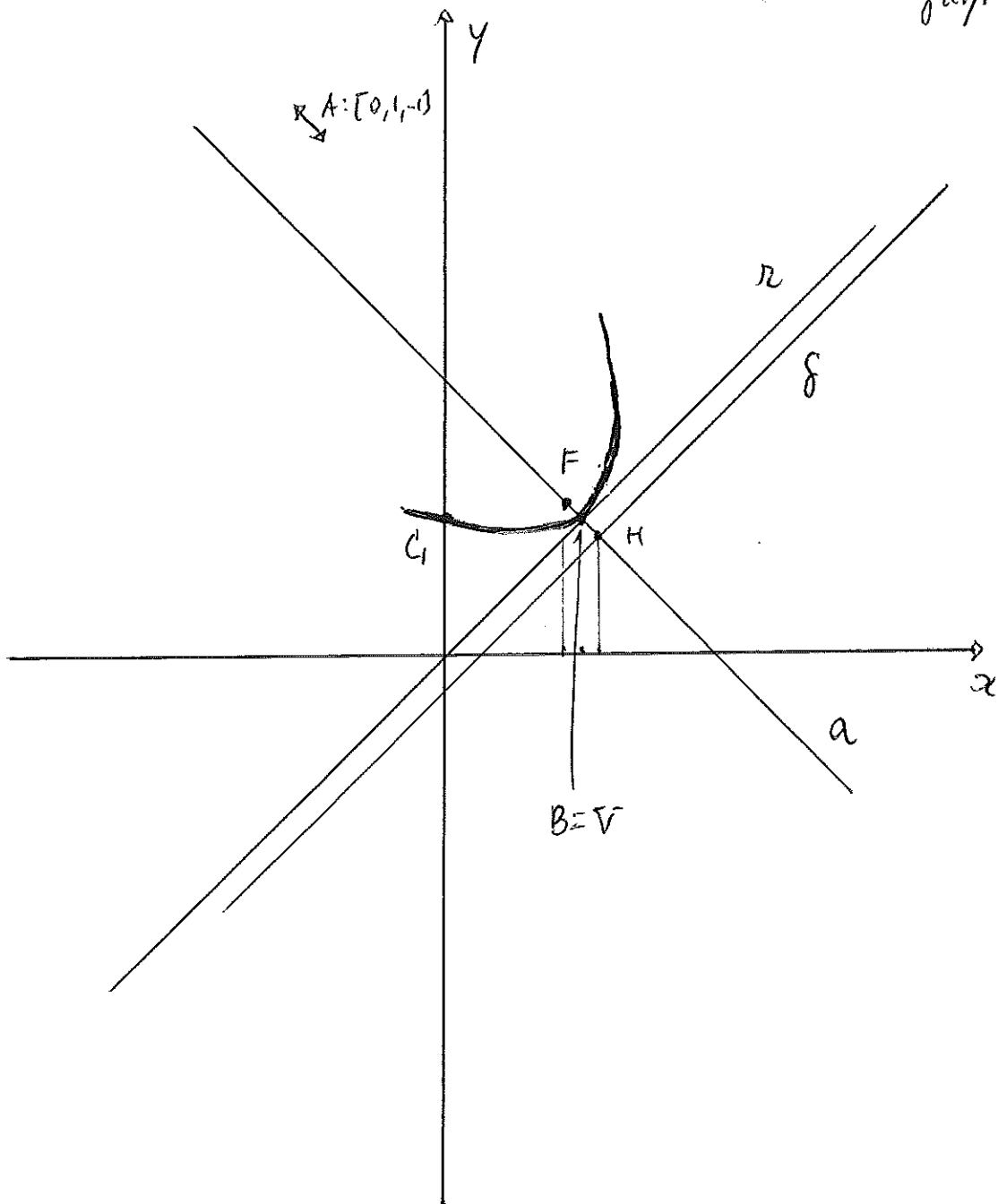
-1

$$-\frac{1}{4}x_0 + x_1 - x_2 = 0$$

$$4x_1 - 4x_2 - x_0 = 0$$

$$4x_1 - 4x_2 - 1 = 0 \quad \checkmark$$

grafico



③

8/9/2009

$$r: \begin{cases} x + y + 1 = 0 \\ z = 0 \end{cases}$$

$$s: \begin{cases} x - y + 1 = 0 \\ z = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x + y + 1 = 0 \\ x - y + 1 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 2x + 2 = 0 & x = -1 \\ -1 + y + 1 = y = 0 \end{cases}$$

r e s sono sghembe : ciò è evidente,
come prova il fatto che $d(r, s) = 1$

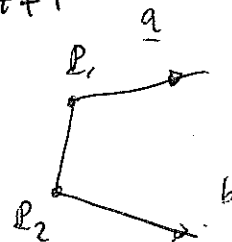
la prop. comune $\vec{\tau} \parallel$ asse z passa per $L: (-1, 0, 0)$
 $\Rightarrow \vec{\tau} = \begin{cases} x = -1 \\ y = 0 \\ z = t \end{cases}$

* la piana π individuata $\vec{a}, \vec{b}$
con $\vec{a}, \vec{b}$ direzioni di r e s

$$\vec{a} = (1, -1, 0) \quad \vec{b} = (1, 1, 0)$$

$$r: \begin{cases} x = t \\ y = -t - 1 \\ z = 0 \end{cases}$$

$$s: \begin{cases} x = t \\ y = t + 1 \\ z = 1 \end{cases}$$



dimmo comunque i dettagli

$$L_1: (-1, 0, 0) \in r$$

$$L_2: (-1, 0, 1) \in s$$

$$\vec{L_1 L_2} = (0, 0, 1)$$

$$\begin{vmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot 2 = 2 > 0$$

$\Rightarrow$ sono sghembe.

1)

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

8/9/09

Autovettore : $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \rho \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} 1 + 2 = \rho \\ a = 2\rho \\ 2b = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \rho = 3 \\ a = 6 \\ b = 0 \end{cases}$$

$$P_c^A(\lambda) = \begin{vmatrix} 1-\lambda & 1 & 0 \\ 6 & -\lambda & 0 \\ 0 & 0 & -\lambda \end{vmatrix} = (-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & 1 \\ 6 & -\lambda \end{vmatrix}$$

$$= (-\lambda) \cdot (-\lambda \cdot (1-\lambda) - 6) =$$

$$= \lambda [\lambda(1-\lambda) + 6] = \lambda (-\lambda^2 + \lambda + 6)$$

Radici: $\lambda = 0$

$$\lambda = \frac{1 \pm \sqrt{1+24}}{2} = \frac{1 \pm 5}{2} \begin{matrix} -2 \\ 3 \end{matrix}$$

OK: somma = +1, prod = -6

autovalori : $\{ 0, -2, -3 \}$ distinti $\Rightarrow$

A è diagonalizzabile

auto spaz. $V_3^A = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ (chimo)

$$V_0^A = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \quad (\text{ovvio!})$$

||
Ker A

$$V_{-2}^A : \begin{pmatrix} \overset{3}{1+2} & 1 & 0 \\ 6 & +2 & 0 \\ 0 & 0 & +2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$3x + y = 0$$

$$y = -3x$$

$$6x + 2y = 0$$

$$2x = 0 \Rightarrow x = 0$$

$$\leadsto \text{es: } \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$V_{-2}^A = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

2'

8/9/09

nucleo e immagine di $A_{a,b} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \end{pmatrix}$

al variare di $a, b \in \mathbb{R}$

① $r(A_{a,b}) = 2$ se $b \neq 0$
oppure se $b = 0$ ma $a \neq 0$ $\Rightarrow r = 1$

② $r(A_{a,b}) = 1$ se $a = b = 0$
 $(\Rightarrow r = 2)$

① base: $\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ a \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ b \end{pmatrix} \right\rangle$ Poiché $r = 1$ (N+R)

e $e_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in \text{Ker } A$, $\bar{\text{Ker}} A = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

(si può vedere anche direttamente)

② $\text{Im } A_{0,0} = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ $r = 2$

si vede subito che $\text{Ker } A = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

(anche us, il sistema direttamente)

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$x + y = 0$$

$$x = -y$$

$$y = -x$$

$$z = z$$