

**Facsimile di prova d'esame**  
*Esempio di svolgimento*

1. Nello spazio, riferito a coordinate cartesiane ortogonali e monometriche  $x,y,z$ , è assegnata la retta  $r$  di equazioni cartesiane

$$\begin{cases} x+3y-z=0, \\ x+z=1 \end{cases}$$

a) Verificare che il punto  $Q = (3,0,3)$  non appartiene ad  $r$  e trovare un'equazione che rappresenti il piano per  $r$  e per  $Q$ .

b) Stabilire se la retta  $r'$  di equazioni parametriche (nel parametro reale  $t$ )

$$x = 3t, \quad y = -2t, \quad z = -3t$$

sia o non sia complanare con la retta  $r$ ; se è complanare, scrivere un'equazione del piano che le contiene, altrimenti rappresentare in forma parametrica ed in forma cartesiana la retta che passa per l'origine delle coordinate ed è perpendicolare ad entrambe.

*a) Sostituendo le coordinate del punto  $Q$  nelle due equazioni, si trova che esse soddisfano la prima equazione ma non la seconda; perciò  $Q$  non appartiene alla retta  $r$ , ma appartiene al piano determinato dalla prima equazione. Il piano che contiene sia  $r$  che  $Q$  è quindi*

$$x + 3y - z = 0.$$

*b) Per cercare l'eventuale punto comune alle due rette, consideriamo il sistema di due equazioni nell'incognita  $t$*

$$\begin{cases} 3t + 3(-2t) + 3t = 0 \\ 3t + (-3t) = 1 \end{cases}$$

*La prima equazione è identicamente soddisfatta, la seconda è impossibile. Si conclude che le due rette sono parallele, e sono contenute nel piano  $x + 3y - z = 0$ .*

*A conferma del risultato, si può verificare che i parametri direttori di  $r'$  coincidono con le componenti del vettore  $(1,3,-1) \wedge (1,0,1)$ , che è parallelo ad  $r$ .*

2. A. Determinare per quali valori dei parametri  $h,k$  sia compatibile il sistema lineare, nelle incognite  $x,y,z$

$$\begin{cases} x+3y+z=h \\ x+2y-z=1 \\ x-ky+z=3 \end{cases}$$

B. Per quei valori di  $h,k$  per cui il sistema dell'esercizio A ha infinite soluzioni, determinare tutte le soluzioni.

C. Chiamiamo  $F$  la famiglia di piani definita da  $x - ky + z = 3$ , e  $r(h)$  la retta di equazioni  $\begin{cases} x+3y+z=h \\ x+2y-z=1 \end{cases}$ .

Utilizzare i risultati ottenuti in A e B e conoscenze di geometria analitica per rispondere alle domande:

- E' vero o falso che le rette  $r(h)$ , al variare di  $h$ , formano un fascio? Perché?
- Esiste qualche piano di  $F$  che intersechi (in un unico punto) ogni retta  $r(h)$  ?
- Esiste nella famiglia  $F$  qualche piano che sia parallelo (in senso stretto) a qualche retta  $r(h)$  ?
- Esiste nella famiglia  $F$  qualche piano che contenga qualche  $r(h)$  ?

A) Riduciamo a scalini la matrice completa del sistema:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 1 & h \\ 1 & 2 & -1 & 1 \\ 1 & -k & 1 & 3 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 1 & h \\ 0 & 1 & 2 & h-1 \\ 0 & 3+k & 0 & h-3 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 1 & h \\ 0 & 1 & 2 & h-1 \\ 0 & 0 & -2(3+k) & h-3-(3+k)(h-1) \end{array} \right).$$

Se è  $k \neq -3$ , la matrice incompleta ha rango uguale a 3, quindi vi è una sola soluzione, qualunque sia  $h$ .

Se è  $k = -3$ , la matrice incompleta ha rango uguale a 2; in questo caso il sistema è compatibile soltanto se è 2 anche il rango della matrice completa, quindi solo nel caso che sia  $h = 3$ . In sintesi:

per  $k \neq -3$ ,  $h$  qualsiasi, il sistema ha una sola soluzione

per  $k = -3$  e  $h \neq 3$  il sistema è incompatibile

per  $k = -3$  e  $h = 3$ , il sistema ha infinite soluzioni, dipendenti da un parametro.

B) Per  $k = -3$  e  $h = 3$ , il sistema è equivalente a

$$\begin{cases} x + 3y = 3 - z \\ y = 2 - 2z \end{cases}$$

Ha le soluzioni  $(-3+5t, 2-2t, t)$ , al variare di  $t$  nel campo reale.

C) a)  $\mathcal{E}$  vero. Le rette  $r(h)$  sono le intersezioni di un piano fisso (il piano  $x + 2y - z = 1$ ) con i piani che variano in un fascio improprio, esattamente quello costituito dai piani ortogonali alla direzione  $(1, 3, 1)$ . Le rette  $r(h)$  sono dunque tutte complanari e parallele tra loro, perciò costituiscono un fascio improprio di rette.

b) Fissato  $k$ , purché  $\neq -3$ , il piano corrispondente interseca in un solo punto ogni retta  $r(h)$ .

c) Per  $k = -3$  si ha il piano di equazione  $x + 3y + z = 3$ , che appartiene al fascio dei piani paralleli che tagliano le rette  $r(h)$ , quindi è parallelo ad ogni retta  $r(h)$ , ed in senso stretto se è  $h \neq 3$ .

d) Il piano di equazione  $x + 3y + z = 3$  contiene la retta  $r(3)$ .

3. a) Per quali valori del parametro  $h$  la matrice  $\mathbf{L} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & 0 \\ 1 & h & 2h-1 & 0 \\ 1 & 3 & 5 & 1 \\ 2 & 0 & -2 & 0 \end{pmatrix}$  è invertibile?

b) Per i valori di  $h$  per cui  $\mathbf{L}$  non è invertibile, stabilire quali tra i suoi vettori colonna sono linearmente indipendenti ed esprimere come combinazione lineare di questi uno dei rimanenti vettori.

a) Calcoliamo il determinante con lo sviluppo di Laplace secondo l'ultima colonna,

$$\det \mathbf{L} = -\det \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & h & 2h-1 \\ 2 & 0 & -2 \end{pmatrix}.$$

Proseguiamo con lo sviluppo secondo la prima riga

$$\det \mathbf{L} = -\det \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & h & 2h-1 \\ 2 & 0 & -2 \end{pmatrix} = -[-\det \begin{pmatrix} 1 & 2h-1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} + 2\det \begin{pmatrix} 1 & h \\ 2 & 0 \end{pmatrix}] = -[-(-2-4h+2) + 2(-2h)] =$$

$$= -[4h - 4h] = 0.$$

La matrice  $\mathbf{L}$  non è invertibile, indipendentemente dal valore di  $h$ .

b)  $\mathcal{E}$  stato dimostrato, nelle lezioni di questo corso, che se una matrice è singolare, allora i vettori che sono le sue colonne sono linearmente dipendenti; perciò dal risultato a) ricaviamo che l'equazione

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} 1 \\ h \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} y + \begin{pmatrix} 2 \\ 2h-1 \\ 5 \\ -2 \end{pmatrix} z + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} t = \mathbf{0},$$

nelle incognite  $x, y, z, t$ , ha infinite soluzioni non banali, qualunque sia  $h$ .

Studiamo questo sistema, utilizzando il metodo di Gauss; iniziamo con scambiare la prima con la terza riga, e la seconda con la quarta divisa per 2

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & 0 \\ 1 & h & 2h-1 & 0 \\ 1 & 3 & 5 & 1 \\ 2 & 0 & -2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 1 & h & 2h-1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 0 & 3 & 6 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 3-h & 6-2h & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 0 & 3 & 6 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & h \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 0 & 3 & 6 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Osserviamo che omettendo la terza colonna (quella in cui non ci sono pivot) si ottiene un sistema omogeneo, nelle incognite  $x, y, t$ , con una sola soluzione, quella banale; ne deduciamo che sono linearmente indipendenti la prima, la seconda e la quarta colonna<sup>1</sup>.

Per esprimere la terza colonna come combinazione lineare delle altre, risolviamo il sistema in cui la matrice dei coefficienti è costituita dalla prima, seconda e quarta colonna della riduzione a scalini, e il vettore dei termini noti è la terza colonna:

$$\begin{cases} x+3y+t=5 \\ 3y+t=6 \\ t=0 \end{cases}$$

La soluzione è  $(-1, 2, 0)$ .

Verifichiamo che il risultato è esatto:

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} (-1) + \begin{pmatrix} 1 \\ h \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} 2 + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} 0 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1+2h \\ 5 \\ -2 \end{pmatrix}.$$

4. Una delle equazioni che seguono rappresenta un'iperbole non degenera: quale? Indicare succintamente il ragionamento fatto per riconoscerla.

$$a) x^2 - 4y^2 = 0; \quad b) 2x^2 + 4y^2 = 9; \quad c) x - y^2 = 0; \quad d) (x-1)^2 - 4y^2 = 36.$$

Trovare il centro e gli asintoti dell'iperbole.

E' l'equazione d). Infatti, l'equazione a) si può scrivere come  $(x+2y)(x-2y)=0$ , perciò rappresenta una conica spezzata in due rette; l'equazione b) equivale a  $\frac{x^2}{9/2} + \frac{y^2}{9/4} = 1$ , quindi rappresenta un'ellisse in forma canonica; la c) rappresenta la

parabola con fuoco  $(1/4, 0)$  e vertice nell'origine.

Con la sostituzione  $x^* = x-1$ ,  $y^* = y$  si ottiene dalla d) l'equazione, in forma canonica, di un'iperbole:

$$\left(\frac{x^*}{6}\right)^2 - \left(\frac{y^*}{3}\right)^2 = 1.$$

In questo sistema di coordinate, l'iperbole ha asintoti di equazioni  $y^* = \pm \frac{x^*}{2}$ , e centro di coordinate  $x^* = 0$ ,  $y^* = 0$ ; nelle coordinate iniziali, il centro è il punto  $(1, 0)$ , e gli asintoti sono le rette  $(x-1) = \pm 2y$ .

<sup>1</sup> Sono tra loro indipendenti anche la prima, la terza e la quarta colonna; la seconda colonna può essere espressa come combinazione lineare della prima, della terza e della quarta.

5. Sia  $C$  la circonferenza di centro  $(0,0,1)$  e raggio uguale a 2 che giace sul piano di equazione  $z = 1$ .

a) Scrivere un'equazione cartesiana e delle equazioni parametriche del cilindro con generatrici parallele all'asse delle  $z$  che taglia sul piano  $z = 1$  la circonferenza  $C$ .

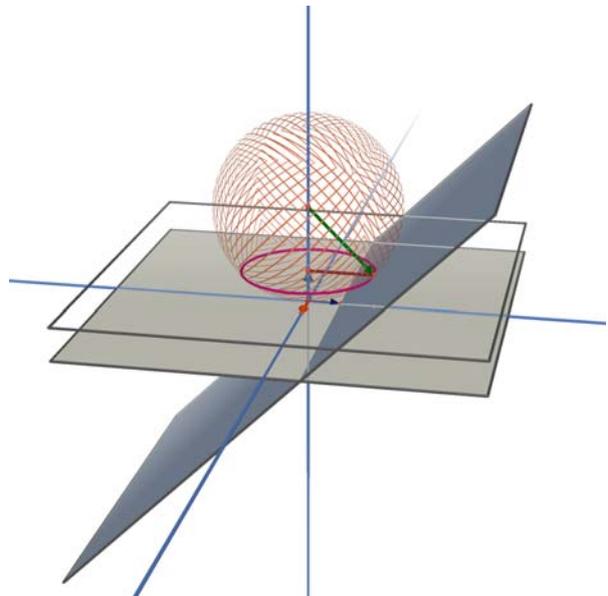
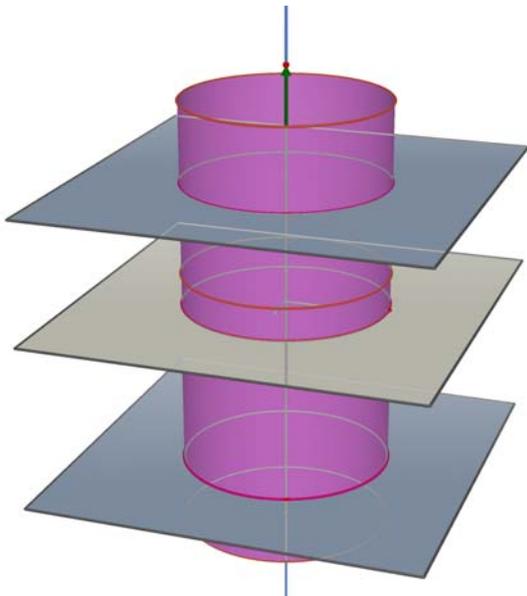
b) Scrivere un'equazione della sfera che ha il centro sul piano  $z = 3$  e che taglia sul piano  $z = 1$  la circonferenza  $C$ . Qual è il piano tangente a questa sfera nel punto  $(0,2,1)$ ?

*a) Poiché il cilindro ha come direttrice una circonferenza, di un piano ortogonale alle generatrici, se si taglia il cilindro con i piani perpendicolari alle sue generatrici, si ottengono circonferenze che sono uguali (per traslazione) alla direttrice, cioè circonferenze con il centro sull'asse delle  $z$  e raggio uguale a 2. Al variare di  $k$ , esse*

*sono rappresentate dalle equazioni* 
$$\begin{cases} z = k \\ x^2 + y^2 = 4 \end{cases}$$

*Perciò il cilindro ha equazioni parametriche, nei parametri reali  $\vartheta, k$ ,* 
$$\begin{cases} x = 2 \cos \vartheta \\ y = 2 \sin \vartheta, \text{ ed} \\ z = k \end{cases}$$

*equazione cartesiana  $x^2 + y^2 = 4$ .*



*b) Il centro della sfera si trova, oltre che sul piano  $z = 3$ , sulla retta che passa per il centro della circonferenza  $C$  ed è perpendicolare al piano della circonferenza; quindi è il punto  $(0,0,3)$ . Il raggio della sfera è la lunghezza dell'ipotenusa di un triangolo rettangolo in cui un cateto misura quanto il raggio di  $C$ , l'altro quanto la distanza del centro di  $C$  dal centro della sfera, quindi entrambi hanno lunghezza uguale a 2. La sfera ha equazione*

$$x^2 + y^2 + (z-3)^2 = 8.$$

*Il piano tangente è perpendicolare alla retta che unisce il punto di contatto, di coordinate  $(0,2,1)$ , con il centro della sfera,  $(0,0,3)$ . Un vettore direttore della retta di questi due punti è  $(0,2,-2)$ . Il piano per il punto  $(0,2,1)$ , con direzione normale data da  $(0,1,-1)$ , ha equazione*

$$(0,1,-1) \cdot (x, y-2, z-1) = y - z - 1 = 0.$$