

ESAME DI GEOMETRIA Per FISICI (Lettere A-Co)

(Corso del Prof. R. MAZZOCCO)

Testi e soluzioni della Prova scritta del 29-1-2014

1. Spazio euclideo ordinario. Riferimento cartesiano $RC(O;i,j,k)$. Siano assegnati i punti $A(-1,0,1)$ e $B(0,1,1)$, la retta $r: x-y+2z-1=0, x+2y-z+2=0$ ed il piano $p: x-z+1=0$.

- Determinare l'equazione cartesiana del piano q passante per il punto A e perpendicolare alla retta r .
- Detta r_1 la retta passante per i punti A e B , verificare che essa è contenuta nel piano q .
- Determinare equazioni parametriche della retta r_2 passante per il punto B , contenuta nel piano q e perpendicolare alla retta r_1 .
- Determinare equazioni cartesiane della retta r_3 passante per il punto A , incidente la retta r_2 e parallela al piano p .
- Determinare le coordinate del punto d'incidenza $C=r_2 \cap r_3$.
- Determinare equazioni cartesiane e parametriche della retta r_4 passante per l'origine O e parallela ai piani p e q .
- Detto D il punto il punto generico della retta r_4 , calcolare il volume V del tetraedro $ABCD$ al variare del punto D sulla retta r_4 .
- Giustificare geometricamente il risultato ottenuto nel quesito (g).

Soluzione

- Si ha facilmente che parametri direttori della retta r sono, per esempio, $(1,-1,-1)$. Allora il piano q passante per il punto $A(-1,0,1)$ e perpendicolare alla retta r ha equazione cartesiana $x+1-y-(z-1)=0$, ossia $x-y-z+2=0$.
- Il punto A appartiene al piano q per costruzione ed il punto B appartiene al piano q perché le sue coordinate cartesiane soddisfano l'equazione cartesiana di tale piano. Allora la retta r_1 è contenuta nel piano q in quanto *una qualunque retta avente in comune con un piano due punti distinti è contenuta nel piano*.
- Parametri direttori della retta r_1 sono, per esempio, le coordinate $(1,1,0)$ del vettore geometrico rappresentato dal segmento orientato AB . Allora imponendo alla retta generica passante per il punto B , avente equazioni in forma di rapporti uguali $x/l_2=(y-1)/m_2=(z-1)/n_2$, di essere contenuta nel piano q e di essere perpendicolare alla retta r_1 , si hanno le due condizioni $l_2-m_2-n_2=0, l_2+m_2=0$, che danno, per esempio, $(l_2,m_2,n_2)=(1,-1,2)$. Pertanto equazioni parametriche di r_2 sono, per esempio, $x=t_2, y=1-t_2, z=1+2t_2, t_2 \in \mathbf{R}$.
- Una retta generica passante per il punto $A(-1,0,1)$ ed incidente la retta r_2 ha equazioni in forma di rapporti uguali $(x+1)/(t_2+1)=y/(1-t_2)=(z-1)/(2t_2)$. Imponendo a tale retta di essere parallela al piano $p: x-z+1=0$, si ha la condizione t_2+1-2t_2 , ossia $-t_2+1=0$, che dà $t_2=1$ e quindi equazioni cartesiane della retta r_3 sono $x-z+2=0, y=0$.
- Il punto d'incidenza $C=r_2 \cap r_3$ è ovviamente il punto della retta r_2 che si ottiene per $t_2=1$ e quindi ha coordinate cartesiane $(1,0,3)$.
- La retta r_4 può essere ottenuta come intersezione dei piani p' e q' passanti per l'origine O e paralleli rispettivamente ai piani p e q . Essendo $p': x-z=0$ e $q': x-y-z=0$, si ha che equazioni cartesiane di r_4 sono, per esempio, $x-z=0, x-y-z=0$, ovvero $x-z=0, y=0$. Allora equazioni parametriche di r_4 sono, per esempio, $x=t_4, y=0, z=t_4, t_4 \in \mathbf{R}$.
- Un punto generico D della retta r_4 ha coordinate $(t_4,0,t_4), t_4 \in \mathbf{R}$. Essendo $(1,1,0), (2,0,2), (t_4+1,0,t_4-1), t_4 \in \mathbf{R}$, le coordinate dei vettori geometrici rappresentati rispettivamente dai segmenti orientati AB, AC, AD , il volume V del tetraedro $ABCD$, essendo uguale ad un sesto del modulo del prodotto misto di tali vettori, risulta essere uguale ad un sesto

del modulo del determinante della matrice quadrata che ha come righe $(1,1,0)$, $(2,0,2)$, $(t_4+1,0,t_4-1)$. Eseguendo i calcoli si ha allora $V = |4|/6 = 2/3$ e quindi tale volume è costante.

- (h) Il volume V risulta costante al variare del punto E sulla retta r_4 perché tale retta è parallela, per costruzione, al piano q che contiene la base ABC del tetraedro.

2. Spazi vettoriali euclidei numerici $V = \mathbf{R}^4$ e $W = \mathbf{R}^3$. Sia $F_h: V \rightarrow W$ l'applicazione lineare tale che $F_h(v) = (x_1 - hx_3 + x_4, x_1 + x_2 - x_4, hx_1 + x_2 - 2x_3)$, essendo $v = (x_1, x_2, x_3, x_4)$ ed h un parametro reale.

- (a) Determinare il valore h_0 del parametro h in corrispondenza del quale l'applicazione lineare F_h non sia surgettiva.
 (b) Indicata semplicemente con F l'applicazione lineare associata al valore h_0 del parametro di cui al quesito precedente, determinare la dimensione ed una base del nucleo $\text{Ker}(F)$ dell'applicazione lineare F .
 (c) Determinare la dimensione ed una base dell'immagine $\text{Im}(F)$ dell'applicazione lineare F .
 (d) Determinare equazioni cartesiane dell'immagine $\text{Im}(F)$.
 (e) Posto per semplicità $U = \text{Ker}(F)$, determinare la dimensione ed una base ortonormale del sottospazio vettoriale U^\perp ortogonale ad U .

Soluzione

- (a) La matrice A_h associata all'applicazione lineare F_h , rispetto alle basi canoniche di V e W ha come righe $A_h^{(1)} = (1, 0, -h, 1)$, $A_h^{(2)} = (1, 1, 0, -1)$, $A_h^{(3)} = (h, 1, -2, 0)$. È noto che un'applicazione lineare non è surgettiva se e soltanto se il suo rango è minore della dimensione del codominio, che nel nostro caso è 3. Calcoliamo dunque il rango $\text{rg}(A_h)$ al variare del parametro h . Considerato il minore B , del secondo ordine, costituito dagli elementi d'incontro delle prime due righe con le prime due colonne della matrice A_h , si ha subito che è $\det(B) = 1 \neq 0$ indipendentemente dal valore di h . Allora per ogni valore di h è $2 \leq \text{rg}(A_h) \leq 3$. Orlando il minore B con la terza riga e la terza colonna di A_h , si ha un minore il cui determinante è $h^2 - h - 2$ che si annulla per $h = -1$ e per $h = 2$. Orlando il minore B con la terza riga e la quarta colonna di A_h , si ha un minore il cui determinante vale $2 - h$ e che quindi si annulla per $h = 2$. Allora per il Teorema di Kronecker risulta $\text{rg}(A_h) = 2$ per $h = 2$ e $\text{rg}(A_h) = 3$ per $h \neq 2$. Pertanto il valore richiesto h_0 del parametro è $h = 2$.
- (b) Per $h = h_0 = 2$ risulta $F(v) = (x_1 - 2x_3 + x_4, x_1 + x_2 - x_4, 2x_1 + x_2 - 2x_3)$. Equazioni cartesiane del nucleo $\text{Ker}(F)$ sono $x_1 - 2x_3 + x_4 = 0$, $x_1 + x_2 - x_4 = 0$, $2x_1 + x_2 - 2x_3 = 0$. Il sistema costituito da tali equazioni lineari omogenee ha come matrice associata la matrice A , che si ottiene ponendo $h = h_0 = 2$ nella matrice A_h considerata nello svolgimento del quesito precedente. Allora, essendo $\text{rg}(A) = 2$, si ha anzitutto $\dim(\text{Ker}(F)) = \dim(V) - \text{rg}(A) = 4 - 2 = 2$. Fissata l'attenzione sul minore B di A , si ha che il sistema lineare omogeneo lineare che rappresenta $\text{Ker}(F)$ risulta equivalente al sistema lineare omogeneo $x_1 - 2x_3 + x_4 = 0$, $x_1 + x_2 - x_4 = 0$. Tale sistema, posto $x_3 = t_1$, $x_4 = t_2$, dà immediatamente $x_1 = 2t_1 - t_2$, $x_2 = -2t_1 + 2t_2$ e quindi $\text{Ker}(F) = \{(2t_1 - t_2, -2t_1 + 2t_2, t_1, t_2) \mid t_1, t_2 \in \mathbf{R}\} = \{t_1(2, -2, 1, 0) + t_2(-1, 2, 0, 1) \mid t_1, t_2 \in \mathbf{R}\}$. Allora una base di $\text{Ker}(F)$ è costituita dai vettori $u_1 = (2, -2, 1, 0)$ e $u_2 = (-1, 2, 0, 1)$.
- (c) Essendo $\text{rg}(A) = 2$, si ha anzitutto che è $\dim(\text{Im}(F)) = 2$. Una base di $\text{Im}(F)$ può essere ottenuta estraendo due vettori indipendenti dal sistema di generatori di $\text{Im}(F)$ costituito dai vettori di W che hanno come colonne delle coordinate le colonne della matrice A . Allora, essendo indipendenti le prime due colonne di A , si ha che una base di $\text{Im}(F)$ è costituita dai due vettori $w_1 = (1, 1, 2)$ e $w_2 = (0, 1, 1)$.

- (d) $\text{Im}(F)$ ha codimensione 1, quindi può essere rappresentato da una sola equazione cartesiana. Considerata la matrice quadrata che ha come righe (y_1, y_2, y_3) , $(1, 1, 2)$, $(0, 1, 1)$, essendo y_1, y_2, y_3 tre incognite, e imponendo che il suo determinante sia nullo si ha $\text{Im}(F): y_1 + y_2 - y_3 = 0$.
- (e) Posto $U = \text{Ker}(F)$, si ha anzitutto che risulta $\dim(U^\perp) = \dim(V) - \dim(U) = 4 - 2 = 2$. Per ottenere una base di U^\perp , ricordiamo che, come visto nel corso dello svolgimento del quesito (a), U può essere rappresentato dal sistema lineare omogeneo $x_1 - 2x_3 + x_4 = 0$, $x_1 + x_2 - x_4 = 0$. Allora, stante il significato dei coefficienti delle incognite di una equazione lineare omogenea, si ha che una base di U^\perp è costituita dai due vettori $v_1 = (1, 0, -2, 1)$ e $v_2 = (1, 1, 0, -1)$. Tali vettori sono ortogonali rispetto al prodotto scalare standard perché il loro prodotto scalare standard è nullo. Allora (v_1, v_2) è una base ortogonale di U^\perp . Normalizzando tale base, si ha la base ortonormale (\hat{v}_1, \hat{v}_2) di U^\perp , essendo $\hat{v}_1 = (1/\sqrt{6}, 0, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6})$, $\hat{v}_2 = (1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 0, -1/\sqrt{3})$.