

# Esercizi di preparazione alla PFB

A.A. 2012-2013 - Docenti: A. Bruno e G. Gentile  
Tutori: Sara Lamboglia e Maria Chiara Timpone

## PARTE 1: ANALISI MATEMATICA

1. Sia

$$T = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x, y, z > 0, x + y + z < 1\}.$$

Calcolare

$$\int_T (x + z) dx dy dz$$

[Pfb, 20 gennaio 2011]

2. Determinare il comportamento delle seguenti serie precisando quali convergono assolutamente

$$(a) \sum_{n \geq 1} \frac{\sqrt{n+1} - \sqrt{n}}{n}; \quad (b) \sum_{n \geq 1} (-1)^n \frac{\ln n}{n}; \quad (c) \sum_{n \geq 1} \frac{n}{\binom{n}{k}}.$$

[Pfb, 20 gennaio 2011]

3. Sia

$$F = \{(x, z) \in \mathbb{R}^2 : 0 < z < 1, 0 < x < \sqrt{z}\}.$$

Si disegni schematicamente il solido ottenuto ruotando attorno all'asse  $z$  l'insieme  $F$  e se ne calcoli il volume.

[Pfb, 20 gennaio 2011]

4. Si consideri  $\mathbb{R}^3$  con le coordinate  $\mathbf{x} = (x, y, z)$ . Sia  $A$  una matrice simmetrica reale  $3 \times 3$ , sia  $u$  la funzione definita da  $u(\mathbf{x}) = \frac{1}{2} \langle A\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle$ . Dimostrare che

- (i)  $\nabla u(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$  per ogni  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3$ ;
- (ii)  $\Delta u(\mathbf{x}) = \text{tr}(A)$ .

5. Si consideri il seguente sottoinsieme di  $\mathbb{R}^2$ :

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \frac{x^2}{d^2} + \frac{y^2}{e^2} \leq c^2\}.$$

- (i) Dimostrare che la misura di  $A$  è  $\pi edc^2$ ;
- (ii) Dimostrare che il determinante jacobiano della trasformazione

$$\varphi : (x, y, z) \rightarrow (u, v, p) \text{ con } u = \frac{x-y}{\sqrt{2}}, v = \frac{x+y}{\sqrt{2}} \text{ e } p = z$$

è 1.

(iii) Calcolare

$$\int_E e^{\frac{x+y}{\sqrt{2}}} dx dy dz$$

dove

$$E = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \frac{x^2 + y^2}{a^2} + \frac{z^2}{b^2} \leq 1\}.$$

Potrebbe essere utile applicare il cambiamento di variabili del punto (ii) e affettare rispetto alla  $v$ .

[Pfb, 30 settembre 2010]

6. Stabilire se esiste finito il seguente integrale

$$\int_0^1 \frac{1}{\sqrt{x}(1+\sqrt{x})^3} dx$$

e, in caso affermativo, calcolarlo.

[Pfb, 30 settembre 2010]

7. Si consideri il sistema di equazioni differenziali lineari in  $\mathbb{R}^3$

$$\dot{x} = Ax, \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 4 & 4 \\ -1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

Se ne trovi la soluzione al variare del dato iniziale.

8. Calcolare

$$\int_1^2 \frac{e^t(e^t - 1)}{e^{2t} - 1} dt$$

[Pfb, 7 giugno 2010]

9. Calcolare i seguenti limiti

$$(a) \lim_{x \rightarrow -3} \frac{x^3 + 9x^2 + 27x + 27}{x^2 + 6x + 9};$$

$$(b) \lim_{x \rightarrow -\infty} \frac{x^{-8}}{\ln(1 + e^{4x})}.$$

[Pfb, 7 giugno 2010]

10. Si calcoli

$$\int_T xy \sin(xy) dx dy$$

dove  $T = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x < y < 2x, \frac{2\pi}{x} < y < \frac{3\pi}{x}, x > 0\}$ . Potrebbe essere utile il cambiamento di variabile

$$\begin{cases} u = xy \\ v = \frac{y}{x}. \end{cases}$$

[Pfb, 7 giugno 2010]

11. Determinare al variare del parametro reale  $x$  la convergenza delle seguenti serie

$$(a) \sum_{n=1}^{\infty} \arctan(n^{\ln x}) \text{ con } x > 0;$$

$$(b) \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n \arctan(1 + n^2)} \left(\frac{x}{x-1}\right)^n \text{ con } x \neq 1.$$

12. Sia  $u_1 : [0, +\infty) \rightarrow \mathbb{R}$  una funzione positiva che soddisfa l'equazione differenziale

$$u''(x) + p(x)u(x) = 0 \quad x \geq 0. \quad (1)$$

Si supponga inoltre che l'integrale

$$\int_1^{+\infty} \frac{dt}{u_1^2(t)} < \infty \quad (2)$$

(i) Dimostrare che anche la funzione

$$u_2(x) = u_1(x) \int_x^{+\infty} \frac{dt}{u_1^2(t)}$$

soddisfa (1).

(ii) Usando il punto (i), dimostrare che, se (1) ha una soluzione positiva su  $[0, +\infty)$  per cui vale (2), allora (1) ha due soluzioni  $y_1$  e  $y_2$  positive su  $[0, +\infty)$  e tali che:

(a)

$$y_1(x)y_2'(x) - y_1'(x)y_2(x) = 1 \quad x > 0;$$

(b)

$$\left[ \begin{matrix} y_1(x) \\ y_2(x) \end{matrix} \right]' < 0 \quad x > 0;$$

(c)

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{y_1(x)}{y_2(x)} = 0.$$

[Pfb, 1 ottobre 2009]

13. Si consideri l'insieme

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^4 + y^4 + x^2 - y^2 = 0\}.$$

- (i) Si dimostri che i punti  $(0, 0)$ ,  $(0, 1)$  e  $(0, -1)$  sono in  $A$ .
- (ii) Enunciare il teorema della funzione implicita in  $\mathbb{R}^2$ .
- (iii) Dimostrare che in un intorno del punto  $(0, 1)$ ,  $A$  è il grafico di una funzione  $y(x)$ ; calcolare  $y'(0)$ . Stessa domanda per il punto  $(0, -1)$ .
- (iv) Determinare se valgono le ipotesi del teorema della funzione implicita nel punto  $(0, 0)$ .
- (v) Usando i moltiplicatori di Lagrange, trovare il massimo e il minimo della funzione  $f(x, y) = y$  su  $A$ .

[Pfb, 12 giugno 2008]

14. Sia dato il sistema dinamico planare

$$\begin{cases} \dot{x} = 4y(x^2 + y^2), \\ \dot{y} = -4y(x^2 + y^2 - 2) \end{cases}$$

- (i) Dimostrare che esiste una costante del moto  $H(x, y)$  per il sistema dato.
  - (ii) Determinare i punti di equilibrio del sistema.
  - (iii) Discuterne la stabilità
  - (iv) Studiare qualitativamente le traiettorie del sistema.
15. Una particella di massa  $m$  si muove in  $\mathbb{R}^3$  sotto l'effetto di una forza centrale di energia potenziale  $V(r)$ :

$$m\ddot{\mathbf{x}} = -\partial_x V(|\mathbf{x}|)$$

con

$$V(r) = \alpha \frac{\log^2 r/r_0}{r^2}$$

e  $\alpha, r_0 > 0$ .

- (i) Si determinino le costanti del moto.
  - (ii) Si disegnino il grafico del potenziale efficace, le curve di livello nel piano  $(r, \dot{r})$  e si studi qualitativamente il moto radiale.
  - (iii) Laddove il moto risulti periodico si calcolino i punti di inversione, i periodi del moto radiale e del moto angolare in termini di due integrali definiti.
16. Si risolva il sistema lineare di equazioni differenziali

$$\begin{cases} \dot{x} = 2x + (1 - \beta)y \\ \dot{y} = 2(1 + \beta)y + \beta z \\ \dot{z} = 3\beta y + 2z \end{cases}$$

al variare del parametro  $\beta \in [-1; 1]$  con condizione iniziale  $(x(0), y(0), z(0)) = (0, 6, -6)$ . Si discuta inoltre la stabilità del punto di equilibrio  $(0, 0, 0)$ .

17. Sia  $f_n(x) = \frac{x}{1 + nx^2}$ .

- (a) Calcolare  $\lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x)$  e  $\lim_{n \rightarrow \infty} f'_n(x)$ .
- (b) Stabilire  $f_n$  e/o  $f'_n$  convergono uniformemente.
- (c) Dire per quali  $x \in \mathbb{R}$  si ha  $\lim_{n \rightarrow \infty} f'_n(x) = \left( \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) \right)'$ .

---

## PARTE 2: GEOMETRIA E ALGEBRA

1. Siano  $A$  e  $B$  due matrici  $3 \times 3$ . Si dimostri che  $\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B)$ .

[Pfb, 28 settembre 2011]

2. Siano  $A, B$  due matrici  $n \times n$ . Si dimostri che  $\operatorname{tr}(AB) = \operatorname{tr}(BA)$ .

[Pfb, 13 giugno 2007]

3. Ridurre in forma canonica e descrivere le proprietà della conica che nel piano euclideo è descritta dall'equazione

$$3X^2 - 2XY + 3Y^2 + 2X + 2Y = 0.$$

[Pfb, 28 settembre 2011]

4. Nel piano euclideo si considerino la famiglia di coniche di equazione

$$\mathcal{F}: x^2 + y^2 + txy - tx - 3x + y = 0 \text{ con } t \in \mathbb{R}$$

e la retta  $\mathcal{R}$  di equazione  $x + y - 1 = 0$ .

- (i) Si dimostri che la retta  $\mathcal{R}$  è asse di simmetria di tutte le coniche della famiglia.
  - (ii) Si determinino le coniche degeneri della famiglia  $\mathcal{F}$ .
  - (iii) Fra le coniche della famiglia  $\mathcal{F}$  si dimostri che ne esiste una e una sola passante per  $C = (2, -1)$  e se ne determinino le equazioni in forma cartesiana e in forma canonica.
5. Dato il fascio di coniche in  $\mathbb{A}^2(\mathbb{R})$ :

$$\Gamma_t: x^2 + y^2 - 4txy + 2ty + 1 = 0$$

- (i) Classificare  $\Gamma_t$  al variare di  $t$ ;
  - (ii) Determinare il centro di simmetria di  $\Gamma_t$  per i valori di  $t$  per i quali  $\Gamma_t$  è una conica a centro.
  - (iii) Per  $t = 1$  ridurre  $\Gamma_1$  alla sua forma canonica affinementemente equivalente e scrivere l'equazione dell'affinità.
6. Sia  $f$  l'endomorfismo di  $\mathbb{R}^3$  che, rispetto alla base canonica, è associato alla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & h \end{pmatrix}$$

con  $h \in \mathbb{R}$ . Trovato il valore di  $h$  per cui  $f$  non è suriettiva, avendo fissato tale valore:

- (i) determinare l'immagine  $\operatorname{Im} f$  di  $f$ ,
- (ii) determinare per quali valori di  $k \in \mathbb{R}$  il vettore  $(1, k^2 - k, k) \in \operatorname{Im} f$ ,
- (iii) determinare il nucleo  $\ker f$  di  $f$ ,
- (iv) verificare che  $\ker f \cap \operatorname{Im} f = \{0\}$ ,
- (v) esistono dei vettori  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^3$  tali che  $f(\mathbf{v}) = (3, 2, -2)$ ?

[Pfb, 28 settembre 2011]

7. Data la matrice a coefficienti reali

$$A = \begin{pmatrix} a & 2 & a-1 \\ -3 & 5 & -2 \\ -4 & 4 & -1 \end{pmatrix}$$

determinare per quale valore del parametro  $a$  la matrice ammette l'autovalore  $\lambda = 1$ . Posto  $a = 0$ , esistono tre autovettori linearmente indipendenti di  $A$ ?

[Pfb, 1 ottobre 2009]

8. Sia  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  lo spazio vettoriale delle matrici quadrate  $2 \times 2$  a coefficienti reali. Sia

$$V := \{A = (a_{ij}) \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) : a_{11} = a_{22}, a_{21} = 0\}.$$

- (i) Si dimostri che  $V$  è un sottospazio di  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ ;

- (ii) Si esibisca un sottospazio  $U$  di  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  tale che  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R}) = U \oplus V$ ;  
 (iii) Si decomponga la matrice

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

come somma di una matrice  $A_1 \in V$  e di una matrice  $A_2 \in U$ .

[Pfb, 12 giugno 2008]

9. Si consideri lo spazio vettoriale delle matrici quadrate di ordine 3 ad elementi reali  $M_3(\mathbb{R})$ . Sia  $F$  l'endomorfismo di  $M_3(\mathbb{R})$  definito nel modo seguente

$$F(A) = (b_{ij}) \quad \text{con} \quad b_{ij} = \begin{cases} a_{ij} & \text{se } i \neq j \\ 0 & \text{se } i = j \end{cases} \quad \forall A \in M_3(\mathbb{R}).$$

- (i) Determinare  $\ker(F)$ ,  $\text{Im}(F)$  e le loro dimensioni.  
 (ii) Verificare che  $M_3(\mathbb{R}) = \ker(F) \oplus \text{Im}(F)$ .  
 (iii) Stabilire se  $\ker(F)$  e  $\text{Im}(F)$  sono autospazi di  $F$ .  
 (iv) Senza determinare la matrice associata a  $F$ , stabilirne la diagonalizzabilità.

[Pfb, 6 ottobre 2004]

10. Stabilire la veridicità delle seguenti affermazioni :

- (i) Sia  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , allora  $A$  e  ${}^tA$  hanno gli stessi autovalori;  
 (ii) Sia  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , allora  $A$  e  ${}^tA$  hanno gli stessi autovettori;  
 (iii) Sia  $A \in \mathcal{G}l_n(\mathbb{R})$ , se  $\lambda$  è autovalore di  $A$  allora  $-\lambda$  è autovalore di  $A^{-1}$ .

[Pfb, 23 giugno 2004]

11. Nello spazio vettoriale  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ , si consideri l'operatore  $f : \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  così definito:

$$f(X) := AX - XA \quad \text{dove} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 2 & -3 \end{pmatrix}.$$

- (i) Verificare che  $f$  è un operatore lineare.  
 (ii) Determinare il nucleo di  $f$ .  
 (iii) Verificare che

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

non è nel nucleo di  $f$ .

- (iv) Determinare se

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

è nell'immagine di  $f$ .

[Pfb, 7 giugno 2010]

12. Sia  $A \in \mathcal{O}_2(\mathbb{R})$ . Dimostrare che il  $\det A \in \{-1, 1\}$  e che se  $\det A = 1$  esiste  $\theta \in \mathbb{R}$  tale che

$$A = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}.$$

[Pfb, 28 gennaio 2010]

13. In  $\mathbb{R}^4$  sono dati i vettori  $\mathbf{v}_1 = (1, 2, 0, 1)$ ,  $\mathbf{v}_2 = (1, 0, 1, 0)$ ,  $\mathbf{v}_3 = (-1, 0, 0, -2)$ . Verificare che  $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3$  sono linearmente indipendenti e stabilire se esiste un endomorfismo  $f$  di  $\mathbb{R}^4$  tale che

- $f(\mathbf{v}_1) = v_1$ ;
- $f(\mathbf{v}_2) = 2v_1 + v_2$ ;
- $f(\mathbf{v}_3) = -v_2 + v_3$ ;
- $f(\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 + \mathbf{v}_3) = (2, 2, 1, 1)$ .

[Pfb, 10 giugno 2009]

14. Verificare che le matrici

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}, \quad A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}, \quad A_4 = \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ -2 & 3 \end{pmatrix}$$

costituiscono una base di  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  e calcolare le componenti della matrice identità rispetto a tale base. Dati poi i sottospazi

$$\mathcal{A} := \left\{ \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} : x_1 + 2x_2 = 0 \right\} \quad \text{e} \quad \mathcal{B} := \left\{ \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} : x_1 + x_4 = x_2 + x_3 = 0 \right\},$$

determinare una base e la dimensione di  $\mathcal{A}, \mathcal{B}, \mathcal{A} \cap \mathcal{B}, \mathcal{A} + \mathcal{B}$ .

[Pfb, 30 settembre 2010]

15. Sia  $p$  un numero primo fissato e sia  $I \subset \mathbb{Z}[X]$  l'insieme dei polinomi il cui termine noto è un multiplo di  $p$ . Dimostrare che

- (i)  $I$  è un ideale di  $\mathbb{Z}[X]$ ;
- (ii)  $I$  non è un ideale principale;
- (iii)  $\frac{\mathbb{Z}[X]}{I} \cong \mathbb{Z}_p$ .

[Pfb, 30 settembre 2010]

16. Sia  $\alpha = 30 \in \mathbb{Z}$ .

- (i) Fattorizzare  $\alpha$  in elementi irriducibili nell'anello degli interi di Gauss  $\mathbb{Z}[i]$ .
- (ii) Determinare tutti gli ideali primi e massimali dell'anello quoziente  $\mathbb{Z}[i]/\langle \alpha \rangle$ .

[Pfb, 30 gennaio 2009]

17. Sia  $\alpha := \sqrt{5 + \sqrt{5}}$  e  $m_\alpha(x) \in \mathbb{Q}[X]$  il suo polinomio minimo su  $\mathbb{Q}$ .

- (i) Determinare  $m_\alpha(X)$ .
- (ii) Calcolare il grado di  $\mathbb{Q}(\alpha)$  su  $\mathbb{Q}$  e determinare una base di tale ampliamento.
- (iii) Mostrare che  $m_\alpha(X)$  si spezza linearmente su  $\mathbb{Q}(\alpha)$ .

[Pfb, 3 ottobre 2008]

18. Sia  $p(X) := X^3 + 2X^2 + 4X + 2$  un elemento di  $\mathbb{F}_5[X]$ .

- (i) Mostrare che l'anello quoziente  $K := \mathbb{F}_5[X]/\langle p(X) \rangle$  è un campo.
- (ii) Mostrare che  $p(X)$  si decompone su  $K$ .
- (iii) Determinare l'inverso in  $K$  della classe  $\beta := (X^2 + 3X + 1) + \langle p(X) \rangle$

[Pfb, 3 ottobre 2007]

19. Sia

$$\varphi : \mathbb{Z}[i] \rightarrow \mathbb{Z}_{13}, \quad \varphi(a + bi) := a + 5b$$

- (i) Mostrare che  $\varphi$  è un omomorfismo di anelli e stabilire se esso è iniettivo e/o suriettivo.
- (ii) Trovare un generatore di  $\ker(\varphi)$ .