

SECONDA PARTE

I risultati devono essere giustificati attraverso calcoli e spiegazioni

Esercizio 1. [punteggio: 0-5] Si determinino le soluzioni complesse del seguente sistema:

$$\begin{cases} z^6 = 4 \cdot \bar{z}^2 \\ e^{\pi z} = -\frac{1}{e^\pi} \end{cases}$$

• **Esercizio 2. [punteggio: 0-6]**

Al variare del parametro reale t sia $\mathcal{L}_{A_t} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare associata alla matrice

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

i) Determinare, al variare di $t \in \mathbb{R}$, $\dim(\text{Ker}(\mathcal{L}_{A_t}))$ e $\dim(\text{Im}(\mathcal{L}_{A_t}))$.

ii) Determinare i valori di $t \in \mathbb{R}$ per cui esiste almeno una soluzione del sistema $A_t \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix}$

(iii) Dato il sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^3 , $W = \left\langle \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \\ 3 \end{pmatrix} \right\rangle$

determinare per quali valori di t si ha $\mathbb{R}^3 = \text{Im}(f_t) \oplus W$.

Esercizio 3 [punteggio: 0-4] Si consideri l'applicazione lineare $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definita da

$$f \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}; \quad f \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}; \quad f \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- i) Si determini $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ tale che $f = \mathcal{L}_A$.
- ii) Dimostrare che f è bigettiva

Esercizio 4. [punteggio: 0-6]

Si consideri la matrice A

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -4 & 0 & 0 & 4 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

- (i) Si determinino gli autovalori di A specificandone la molteplicità algebrica e geometrica.
- (ii) Si determinino gli autovettori di A .
- (iii) dimostrare che A non è diagonalizzabile
- (iv) dimostrare che A^2 è diagonalizzabile