

COGNOME:

NOME:

MATRICOLA UCSC:

## Simulazione della seconda prova parziale

[12 esercizi; 31 punti disponibili; 45 minuti disponibili; in remoto]

La valutazione finale sarà pari ad 7 punti + il punteggio ottenuto nelle domande a scelta multipla.

1 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

il determinante della matrice dei coefficienti è pari a:

- A)  $16 - t^2$ ;
- B)  $4 - t^2$ ;
- C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;
- D)  $1 - t^2$ .

2 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

- A) il sistema è impossibile se  $t = -4$ ;
- B) il sistema è determinato se  $t = -1$ ;
- C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;
- D) il sistema è indeterminato se  $t = 2$ .

3 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

- A) il sistema ha  $\infty^2$  soluzioni se  $t = 4$ ;  
 B) il sistema ha  $\infty^1$  soluzioni se  $t = 1$ ;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D) il sistema ha  $\infty^1$  soluzioni se  $t = -2$ .

4 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

la soluzione  $(x_1^*, x_2^*, x_3^*)$  per  $t = -\frac{1}{4}$  è tale che:

- A)  $x_3^* = 0$ ;  
 B)  $x_2^* = -2$ ;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $x_3^* = 2$ .

5 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

la soluzione  $(x_1^*, x_2^*, x_3^*)$  per  $t = \frac{1}{4}$  è tale che:

- A)  $x_1^* = 0$ ;  
 B)  $x_2^* = -1$ ;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $x_3^* = 0$ .

6 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

la soluzione  $(x_1^*, x_2^*, x_3^*)$  per  $t = 2$  è tale che:

- A)  $x_1^* = 2$ ;  
 B)  $x_1^* = -1$ ;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $x_1^* = 3$ .

7 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

la soluzione  $(x_1^*, x_2^*, x_3^*)$  per  $t = -1$  è tale che:

- A)  $x_1^* = -3$ ;  
 B)  $x_1^* = -1$ ;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $x_1^* = 1$ .

8 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

la soluzione  $(x_1^*, x_2^*, x_3^*)$  per  $t = -1$  è tale che:

- A)  $x_2^* = \alpha - 4$  e  $x_3^* = \alpha$  con  $\alpha$  reale qualsiasi;  
 B)  $x_2^* = \alpha + 2$  e  $x_3^* = \alpha$  con  $\alpha$  reale qualsiasi;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $x_2^* = \alpha + 1$  e  $x_3^* = \alpha$  con  $\alpha$  reale qualsiasi.

9 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

la soluzione  $(x_1^*, x_2^*, x_3^*)$  per  $t = 1$  è tale che:

- A)  $x_1^* = -2\beta - 1$ ,  $x_2^* = \beta$ , e  $x_3^* = 2 + \beta$  con  $\beta$  reale qualsiasi;

- B)  $x_1^* = -2\beta + 1$ ,  $x_2^* = \beta$ , e  $x_3^* = 3\beta$  con  $\beta$  reale qualsiasi;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $x_1^* = -2\beta - 1$ ,  $x_2^* = -\beta - 1$ , e  $x_3^* = \beta$  con  $\beta$  reale qualsiasi.

10 [2 punti] Dato il sistema parametrico (il parametro reale è  $t$ )

$$\begin{cases} x_3 - x_2 + tx_1 = t - 1 \\ x_1 + 2x_3 + x_2(t - 1) = -1 \\ x_2 - x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

la soluzione  $(x_1^*, x_2^*, x_3^*)$  per  $t = 1$  è tale che:

- A)  $x_1^* = \beta$ ,  $x_2^* = \frac{1}{2}\beta - \frac{1}{2}$ , e  $x_3^* = 2 + \beta$  con  $\beta$  reale qualsiasi;  
 B)  $x_1^* = \beta$ ,  $x_2^* = \frac{1}{2}\beta - \frac{1}{2}$ , e  $x_3^* = 3 - \beta$  con  $\beta$  reale qualsiasi;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $x_1^* = \beta$ ,  $x_2^* = \frac{1}{2}\beta - \frac{1}{2}$ , e  $x_3^* = -\frac{1}{2}\beta$  con  $\beta$  reale qualsiasi.

11 [2 punti] La primitiva  $F(x)$  di

$$f(x) = x \ln x$$

passante per il punto di coordinate  $x = 1$  e  $y = 0$  (dunque tale che  $F(1) = 0$ ) è:

- A)  $F(x) = \frac{1}{4}x^2 \ln x - \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}$ ;  
 B)  $F(x) = -\frac{1}{4}x^2 \ln x + \frac{1}{2}x^2 - \frac{1}{2}$ ;  
 C) nessuna delle altre affermazioni è corretta;  
 D)  $F(x) = \frac{1}{2}x^2 \ln x - \frac{1}{4}x^2 + \frac{1}{4}$ .

12

[2 punti]

L'integrale

$$\int_0^1 xe^{-x} dx$$

è uguale a:

- A)  $1 - 2e^{-1}$ ;
- B)  $2 - 2e^{-1}$ ;
- C)  $2 - e^{-1}$ ;
- D) nessuna delle altre affermazioni è corretta.

## RISPOSTE CORRETTE

1 D.

2 C.

3 B.

4 C.

5 C.

6 C.

7 D.

8 D.

9 D.

10 C.

11 D.

12 A.

## SOLUZIONE DEGLI ESERCIZI 1-10

Si tratta di un sistema parametrico lineare di 3 equazioni in 3 incognite. La sua forma matriciale è

$$\underbrace{\begin{bmatrix} t & -1 & 1 \\ 1 & t-1 & 2 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix}}_{\text{matrice dei coefficienti}} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} t-1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}}_{\text{vettore dei termini noti}} .$$

$$\det \left( \begin{bmatrix} t & -1 & 1 \\ 1 & t-1 & 2 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \right) = 1 - t^2 = 0 \iff t = -1 \vee t = 1 .$$

Se  $t \neq -1 \wedge t \neq 1$ , allora la soluzione è

$$\begin{bmatrix} x_1^* = 1 \\ x_2^* = 0 \\ x_3^* = -1 \end{bmatrix} .$$

Infatti,

$$\begin{bmatrix} t & -1 & 1 \\ 1 & t-1 & 2 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{1-t^2} \begin{bmatrix} -t-1 & 0 & -t-1 \\ -1 & 1-t & 1-2t \\ t & 1-t & t^2-t+1 \end{bmatrix}$$

cosicchè

$$\begin{bmatrix} t & -1 & 1 \\ 1 & t-1 & 2 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} t-1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} .$$

Alternativamente, usando la regola di Cramer, si ha

$$x_1^* = \frac{1}{1-t^2} \det \begin{pmatrix} t-1 & -1 & 1 \\ -1 & t-1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} = 1,$$

$$x_2^* = \frac{1}{1-t^2} \det \begin{pmatrix} t & t-1 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix} = 0,$$

$$x_3^* = \frac{1}{1-t^2} \det \begin{pmatrix} t & -1 & t-1 \\ 1 & t-1 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = -1.$$

Se  $t = -1$ , allora la soluzione è

$$\begin{bmatrix} x_1^* = 1 \\ x_2^* = \alpha + 1 \\ x_3^* = \alpha \in R \end{bmatrix}.$$

Infatti, il sistema diventa

$$\begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

e, dal momento che

$$\det \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} = 3 \neq 0,$$

il sistema può essere ridotto alle prime due equazioni:

$$\begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} x_3,$$

con

$$\begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix}^{-1} \left( \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} x_3 \right) = \begin{bmatrix} 1 \\ x_3 + 1 \end{bmatrix}.$$

Se  $t = 1$ , allora la soluzione è

$$\begin{cases} x_1^* = -2\beta - 1 \\ x_2^* = -\beta - 1 \\ x_3^* = \beta \in R \end{cases}.$$

Infatti, il sistema diventa

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

e, dal momento che

$$\det \left( \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \right) = 1 \neq 0,$$

il sistema può essere ridotto alle prime due equazioni:

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} x_3,$$

con

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1} \left( \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} x_3 \right) = \begin{bmatrix} -2x_3 - 1 \\ -x_3 - 1 \end{bmatrix}.$$

**SOLUZIONE DELL'ESERCIZIO 11**

$$F(x) = \int x \ln x dx = \frac{1}{2}x^2 \ln x - \frac{1}{4}x^2 + c \quad (\text{per parti; } \ln x \text{ è il fattore finito}).$$

La restrizione  $F(1) = 0$  implica  $c = \frac{1}{4}$ .

**SOLUZIONE DELL'ESERCIZIO 12**

$$\begin{aligned}\int_0^1 x e^{-x} dx &= \left[ -x e^{-x} - e^{-x} \right]_0^1 \quad (\text{per parti; } x \text{ è il fattore finito}) \\ &= (-e^{-1} - e^{-1}) - (0 - e^{-0}) \\ &= 1 - 1 - 2e^{-1} .\end{aligned}$$