

TUTORATO 4

ESERCIZIO 1

Sia T l'endomorfismo di \mathbb{R}^2 definito rispetto ad una base $E = \{e_1, e_2\}$ di \mathbb{R}^2 della matrice

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

Verificare se esiste un prodotto scalare su \mathbb{R}^2 rispetto al quale

- 1) T è autoaggiunto
- 2) T è unitario

Soluzione

Sia $v \in \mathbb{R}^2$ allora $v = x e_1 + y e_2$ con $x, y \in \mathbb{R}$

$$\text{Allora } T(v) = x T(e_1) + y T(e_2) = x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

Per ciò se $v = x e_1 + y e_2$ allora $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$$

$$\text{allora } T(v) = \alpha e_1 + \beta e_2$$

Denotando con $C = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ la matrice che genera il prodotto scalare su \mathbb{R}^2

relativa alla base E allora C deve essere

simmetrica, da cui $b = c \Rightarrow C = \begin{pmatrix} a & b \\ b & d \end{pmatrix}$

e definita positiva (ovvero tutti i minori devono essere positivi)

gla ev. $a > 0$ e $\begin{vmatrix} a & b \\ b & a \end{vmatrix} = ad - b^2 > 0 \Rightarrow ad > b^2$

1) Oze T e $\omega \Gamma$ o p p l o m Γ (\Rightarrow)

$$\langle T(v), w \rangle = \langle v, T(w) \rangle \quad \forall v, w \in \mathbb{R}^2$$

Oze se $v, w \in \mathbb{R}^2 \Rightarrow v = x_1 e_1 + x_2 e_2 + x_3 e_3, \text{ com } \bar{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$
 $w = y_1 e_1 + y_2 e_2 + y_3 e_3, \text{ com } \bar{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow \langle T(v), w \rangle = \langle v, T(w) \rangle$$

$$\Leftrightarrow (T(v))^t C w = v^t C (T(w)) \quad \forall v, w \in \mathbb{R}^2$$

$$\Leftrightarrow (M \bar{x})^t C \bar{y} = \bar{x}^t C (M \bar{y}) \quad \forall \bar{x}, \bar{y}$$

$$\Leftrightarrow \bar{x}^t M^t C \bar{y} = \bar{x}^t C M \bar{y} \quad \forall \bar{x}, \bar{y}$$

$$\Leftrightarrow M^t C = C M$$

Oze

$$M^t C = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a-b & b-a \\ 2b & 2a \end{pmatrix}$$

$$C M = \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a-b & 2b \\ b-a & 2a \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a-b = a-b \quad \checkmark \\ b-a = 2b \\ 2b = b-a \\ 2a = 2a \quad \checkmark \end{cases} \Leftrightarrow 2b = b-a \quad (\Rightarrow) \quad b = -a$$

L)

Ricordiamo che esistono imposte per
 le il fatto che devono essere
 difformi positive

$$\begin{cases} b = -a \\ +ad - b^2 > 0 \\ a > 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a > 0 \\ -ab - b^2 > 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a > 0 \\ ab + b^2 > 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} b < 0 \\ a > -b \end{cases}$$

Quindi la matrice $C = \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix}$ che
 definisce il prodotto scalare deve
 essere tale che $\begin{cases} b < 0 \\ a > b \end{cases}$

$$2) \quad T \text{ è unitario } \Leftrightarrow \langle T(v), T(w) \rangle = \langle v, w \rangle \quad \forall v, w \in \mathbb{R}^2$$

$$\text{Ora } \langle T(v), T(w) \rangle = \langle v, w \rangle \quad \forall v, w \in \mathbb{R}^2$$

$$\Leftrightarrow T(v)^t C T(w) = v^t C w \quad \forall v, w \in \mathbb{R}^2$$

$$\Leftrightarrow \bar{x}^t M^t C M \bar{y} = \bar{x}^t C \bar{y} \quad \forall \bar{x}, \bar{y}$$

$$\Leftrightarrow M^t C M = C$$

$$\text{Ora } M^t C M = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} a - 2b + d & 2b - 2d \\ 2b - 2d & 4a \end{pmatrix} = C = \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix}$$

\Leftrightarrow

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a - 2b + d = 0 \\ 2b - 2d = b \\ 2b - 2d = b \\ u d = d \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -2b + d = 0 \\ d = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b = 0 \\ d = 0 \end{cases}$$

$\Rightarrow C = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow$ Me non def
 un prodotto per cui non è def parte

$\rightarrow \exists$ un prodotto scalare che rende T unitario.

Esercizio 2

Sia $k \in \mathbb{R}$ e sia V uno spazio vettoriale
 di classe e sia $e = \{e_1, e_2, e_3\}$ una
 base tale che $e' = \{e_1, e_2, e_1 + e_3\}$ una
 base ortogonale. Sia $T: V \rightarrow V$
 un operatore tale

$$T(e_1) = e_1 + k e_3, \quad T(e_2) = e_1 + k e_2 + e_3, \quad T(e_3) = e_1 + e_2$$

- 1) Determinare i valori di k per cui T è autoaggiunto
- 2) Determinare i valori di k per cui T è un isotipo

Soluzione

Calcoliamo prima di tutto $\pi_{e'}(T)$ dove
 $e' = \{e_1, e_2, e_1 + e_3\}$ è una base ortogonale

$$\text{Sappia che } \pi_{e'}(T) = ([T(e_1)]_{e'_i})_{e'_i} : ([T(e_2)]_{e'_i})_{e'_i} : ([T(e_1+e_3)]_{e'_i})_{e'_i}$$

dove con $[T(v)]_{e'_i}$ indichiamo le coordinate di $T(v)$ nella base e'

2) T è unitario (\Rightarrow) $M_P(T)$ è ortogonale
 con E' una base ORTONORMALE

Per $A = M_P(T)$ è ortogonale se $AA^T = A^T A = I_3$
 (ovvero $A^T = A^{-1}$)

Calcoliamo

$$AA^T = \begin{pmatrix} 1-k & 0 & 2+k \\ 0 & k & 1 \\ k & 1 & k \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & k \\ 0 & k & 1 \\ 2+k & 1 & k \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} k^2+3k+5 & 2+k & 3k \\ 2+k & k^2+1 & 2k \\ k^2+3k & 2k & 2k^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Da cui per esempio avere
 $2+k=0$
 $2k=0 \Rightarrow k=-2$

contemporaneamente $k=0$

\Rightarrow \exists valori di k per cui T è unitario.

Esercizio 3

In E^3 consideriamo il piano P di equazione
 $2x + 3y + z - 1 = 0$ e sia k la retta
 di equazioni parametriche

$$\begin{cases} x = -2k + (k-1)t \\ y = -1 + k + t \\ z = k + 2kt \end{cases}$$

Trovare le esatte valori di k

ta che l'angolo tra P e k è $\frac{\pi}{3}$

Blutone

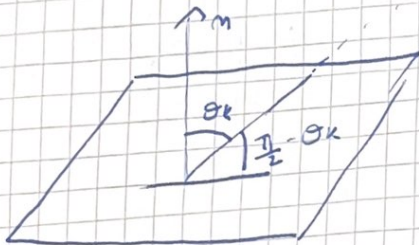
$$p: 2x + 3y + z - 1 = 0$$

$$r_k: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} k-1 \\ 1 \\ 2k \end{pmatrix} t + \begin{pmatrix} -2k \\ k-1 \\ k \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R}$$

$$\text{AN} \text{ hoo } \text{Tuo } (p, r_k) = \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2} - \theta_k$$

(dove θ_k è l'angolo Tuo m_p e v_r)

$$\dots \Rightarrow \theta_k = \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{6}$$



$$\cos(\theta_k) = \cos\left(\frac{\pi}{6}\right) = \frac{\sqrt{3}}{2} = \left\langle \begin{pmatrix} k-1 \\ 1 \\ 2k \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\frac{\left\langle \begin{pmatrix} k-1 \\ 1 \\ 2k \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} k-1 \\ 1 \\ 2k \end{pmatrix} \right\rangle \cdot \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle}{\sqrt{\left\langle \begin{pmatrix} k-1 \\ 1 \\ 2k \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} k-1 \\ 1 \\ 2k \end{pmatrix} \right\rangle} \cdot \sqrt{\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle}}$$

$$= \frac{2k-2+3+2k}{\sqrt{(k^2-2k+1+1+4k^2)} \cdot 4}$$

$$= \frac{4k+1}{\sqrt{5k^2-2k+2} \cdot 4}$$

$$\Rightarrow \frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{4k+1}{\sqrt{(5k^2-2k+2)} \cdot 4}$$

$$\Rightarrow \frac{3}{2} = \frac{16k^2+8k+1}{7(5k^2-2k+2)}$$

$$\Rightarrow 21(5k^2-2k+2) = 32k^2+16k+2$$

$$105k^2 - 42k + 42 - 32k^2 - 26k - 2 = 0$$

$$73k^2 - 58k + 40 = 0$$

$$\Delta = 58^2 - 4 \cdot 40 \cdot 73 < 0$$

$\Rightarrow \exists k \in \mathbb{R}$ tale che angolo tra $(P, r_k) = \frac{\pi}{3}$

Esercizio 4

Dati in E^3 il piano di equazione cartesiana
 $P: 2x + y - z - 1 = 0$ e il punto $P = (0, 0, 0)$
 determinare

1) le equazioni di tutte le rette passanti per P
 che formano con il piano P un angolo
 di $\pi/4$

2) le equazioni di tutte le rette passanti
 per P che formano con il piano P
 un angolo di $\pi/6$

~~...~~
 Vogliamo determinare π tale che
 $P \in \pi$ e angolo tra m_P e m_π è $\frac{\pi}{4}$

Sia m_π il vettore ortogonale al piano π ,
 può essere $m_\pi = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ e possiamo scrivere

$$\|m_P\| = 1 \quad \text{ovvero che} \quad a^2 + b^2 + c^2 = 1$$

L) vettore lungo \pm

Immaginiamo $P \in \pi \Rightarrow$

$$a(x-0) + b(y-0) + c(z-0) = 0$$

$$\Rightarrow ax + by + cz = 0$$

↓ piano cercato, dobbiamo imporre
alle equazioni su a, b, c

• PRIMA condizione:

Poniamo innanzitutto che il vettore \vec{n} Teor a $\|\vec{n}\|=1$

$$- a^2 + b^2 + c^2 = 1$$

• Seconda condizione:
Deriva dal fatto che angolo tra P e π è
 $\pi/4 = \theta$

$$\Rightarrow \frac{\sqrt{2}}{2} = \cos \theta = \frac{\langle \vec{n}, \vec{m} \rangle}{\|\vec{n}\| \|\vec{m}\|} = \frac{\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \rangle}{\sqrt{\begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}}}$$
$$= \frac{2a + 4b - c}{\sqrt{21}}$$

$$\Rightarrow \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{2a + 4b - c}{\sqrt{21}}$$

$$\Rightarrow -2a + 4b - c = \frac{\sqrt{42}}{2}$$

\Rightarrow Le equazioni sono

$$\begin{cases} a^2 + b^2 + c^2 = 1 \\ c = 2a + 4b - \frac{\sqrt{42}}{2} \end{cases}$$

2) Sia r la retta diretta \Rightarrow

$$r: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} t + \begin{pmatrix} 9 \\ 5 \\ c \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R}$$

Ora voglio $P \in r \Rightarrow r: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} t + t \cdot \vec{v}$

• Vogliam sapere come trovare che $\vec{v} = \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix}$ è lungo 1
ovvero che $\|\vec{v}\| = 1$, cioè che $l^2 + m^2 + n^2 = 1$

• Ora voglio che ang $^\circ$ $(P, r) = \frac{\pi}{6} = \frac{\pi}{2} - \theta$

$$\Rightarrow \theta = \frac{\pi}{3}$$

$$\Rightarrow \text{ovv} \frac{\left\langle \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle}{\sqrt{21}} = \frac{2l + 4m - n}{\sqrt{21}} =$$

$$= \cos \theta = \frac{1}{2}$$

\Rightarrow le equazioni su l, m, n sono

$$\begin{cases} 2l + 4m - n = \frac{\sqrt{21}}{2} \\ l^2 + m^2 + n^2 = 1 \end{cases}$$

Esercizio

Determinare i valori di $k \in \mathbb{R}$ per cui la
retta di equazioni

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

formi un angolo di $\frac{\pi}{6}$ con il piano $x=0$

Soluz

$$r: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ k \\ -2 \end{pmatrix} t + \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R}$$

$$p: x=0 \Rightarrow v_p = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Angolo}(r, p) = \frac{\pi}{6} = \frac{\pi}{2} - \theta_k \Rightarrow \theta_k = \frac{\pi}{3}$$

$$\begin{aligned} \cos \theta_k &= \frac{1}{2} = \frac{\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ k \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle}{\sqrt{\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ k \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ k \\ -2 \end{pmatrix} \right\rangle}} \\ &= \frac{2}{\sqrt{5+k^2}} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \sqrt{5+k^2} = 4 \Rightarrow 5+k^2 = 16 \Rightarrow k^2 = 11 \Rightarrow k = \pm\sqrt{11}$$

2) Calcola
di
risultato

Esercizio 6

Si ha $k \in \mathbb{R}$ con $k > 0$ e $k \neq 1/4$.

Si ha V uno spazio vettoriale reale e si ha
 $e = \{e_1, e_2, e_3\}$ una sua base

1) Mostrare che esiste un'unica forma
bilineare simmetrica $b: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$

tale che

$$b(e_1, e_1) = b(e_3, e_3) = \frac{1}{2} \quad , \quad b(e_2, e_2) = b(e_1, e_3) = k$$

$$\text{e } e_2 \perp e_1, e_3$$

sol

Le condizioni $e_2 \perp e_1$ e $e_2 \perp e_3 \Rightarrow b(e_1, e_2) = 0$

$$b(e_2, e_3) = 0$$

Questo mi definisce un'operazione univoca
bilineare simmetrica b tale che

$$M_e(b) = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & k \\ 0 & k & 0 \\ k & 0 & 1/2 \end{pmatrix}$$

2) Calcolare la matrice b nella forma canonica
di Sylvester e determinare i valori
di k per i quali b definisce un prodotto
scalare su V .

colonna

- PRIMO PASSO: Trovare una base e_1, e_2 di \mathcal{P}_2 ortogonale per la forma bilineare b ovvero tale che $\mathcal{P}(b)$ è diagonale

Sappiamo che e_2 è non isotropo, infatti $b(e_2, e_2) = 0$

ed inoltre $e_3 \in e_2^\perp$ ed è un vettore non isotropo, infatti $b(e_3, e_3) = 0$

Quindi la nuova base sarà $\{e_1, e_3, v\}$ con $v \in e_2^\perp \cap e_3^\perp$

Calcoliamo $v \in e_2^\perp \cap e_3^\perp$

• e_2^\perp :

e_2^\perp è dato da tutti i vettori

$$v = x_1 e_1 + x_2 e_2 + x_3 e_3 \quad \text{con}$$

$$b(e_2, v) = 0 \quad (\text{e}) \quad \text{non isotropo}$$

$$\begin{aligned} 0 &= b(e_2, v) = b(e_2, x_1 e_1 + x_2 e_2 + x_3 e_3) = \\ &= x_1 b(e_2, e_1) + x_2 b(e_2, e_2) + x_3 b(e_2, e_3) \\ &= x_1 \cdot 0 + k x_2 + x_3 \cdot 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow k x_2 = 0$$

• Poiché $k \neq 0$ abbiamo che $e_2^\perp = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

ovvero e_2^\perp è dato da $x_2 = 0$

• e_3^\perp $v = x_1 e_1 + x_2 e_2 + x_3 e_3$

$$0 = b(e_3, v) = 0 \Leftrightarrow$$

$$\begin{aligned} 0 &= b(e_3, x_1 e_1 + x_2 e_2 + x_3 e_3) = \\ &= x_1 b(e_3, e_1) + x_2 b(e_3, e_2) + x_3 b(e_3, e_3) \\ &= x_2 k + \frac{1}{2} x_3 \quad \Rightarrow \quad x_2 k + \frac{1}{2} x_3 = 0 \quad \Rightarrow \quad x_3 = 2k x_2 \end{aligned}$$

~~for $k \neq 0$~~

$$\Rightarrow e_3^\perp = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2k \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\text{Onde } k \neq 0 \quad e_2^\perp \cap e_3^\perp = \begin{cases} x_2 = 0 \\ x_3 = 2k x_2 \end{cases}$$

$$\Rightarrow e_2^\perp \cap e_3^\perp = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2k \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\Rightarrow v \in e_2^\perp \cap e_3^\perp \quad \bar{e} \quad v = e_1 + 2k e_3$$

$$\begin{aligned} \text{ed } \bar{e} \text{ tal que } b(v, v) &= b(e_1 + 2k e_3, e_1 + 2k e_3) = \\ &= b(e_1, e_1) + 4k b(e_1, e_3) + 4k^2 b(e_3, e_3) \\ &= \frac{1}{2} + 4k^2 + 2k^2 = 6k^2 + \frac{1}{2} \end{aligned}$$

\Rightarrow Dada $e' = \{e_1, e_3, v\} \rightarrow \bar{e}$ uma base ortogonal

$$\bar{e} \text{ tal que } \pi_{e'}(b) = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & 0 & 6k^2 + 1/2 \end{pmatrix}$$

- De cada termo $\neq 0$ ortogonalidade de base e'

Notamos que $6k^2 + 1/2 \neq 0 \quad \forall k \in \mathbb{R}$

$$\Rightarrow \text{Então } v_1 = \frac{e_1}{\sqrt{b(e_1, e_1)}} = \frac{1}{\sqrt{1/2}} e_1$$

$$v_2 = \frac{e_2}{\sqrt{b(e_2, e_2)}} = \frac{1}{\sqrt{1/2}} e_2$$

$$v_3 = \frac{v}{\sqrt{b(v, v)}} = \frac{1}{\sqrt{6k^2 + 1/2}} (e_1 + 2k e_3)$$

\Rightarrow Dato v_1, v_2, v_3 $P'' = \{v_1, v_2, v_3\}$

e \rightarrow $M_{P''}^{-1}(b) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

\swarrow
Def. positive

\rightarrow Form. esatta di sistema

\Rightarrow Defusce un prodotto scalare $\forall \cdot$ dato

stabilizzante