

1. Sia $B_M(\bar{v}, w) = -v_1w_1 + v_2w_2 + v_3w_3 + v_4w_4$, la forma di Minkowski su \mathbb{R}^4 .
 - Determinare tutti i vettori tali che $B(\bar{v}, \bar{v}) = 0$
 - Dati $\bar{v} = (\sqrt{3}, -1, -1, -1)$ e $\bar{w} = (2, 0, 1, 0)$ determinare \bar{v}^\perp e \bar{w}^\perp .
 - Dato il sottospazio $V \subset \mathbb{R}^4$ generato da $\bar{v}_1 = \bar{e}_1 + \bar{e}_2 - \bar{e}_3$ e $\bar{v}_2 = \bar{e}_4 - \bar{e}_1 - \bar{e}_3$. Scrivere la matrice di B ristretta V rispetto alla base $\{\bar{v}_1, \bar{v}_2\}$ e calcolarne il rango. Determinare se V ammette un complemento ortogonale. Determinare esplicitamente V^\perp .
 - È vero che tutti i sottospazi di \mathbb{R}^4 ammettono un complemento ortogonale rispetto a B ?

2. Sia $B(\bar{v}, \bar{w}) = v_1w_1 + v_1w_2 + v_2w_2 + v_2w_1 + v_3w_4 + v_3w_3 + v_4w_3 + v_4w_4$, su K^4
 - Tutti i vettori tali che $B(\bar{v}, \bar{v}) = 0$
 - Dato il sottospazio $V \subset K^4$ generato da $\bar{v}_1 = \bar{e}_1 - \bar{e}_3$ e $\bar{v}_2 = \bar{e}_4 - \bar{e}_2$, Scrivere la matrice di B ristretta V rispetto alla base $\{\bar{v}_1, \bar{v}_2\}$ e calcolarne il rango. Determinare se V ammette un complemento ortogonale. Determinare esplicitamente V^\perp .

3. Sia $B(\bar{v}, \bar{w}) = 2v_1w_1 - v_2w_2 + v_2w_1 - v_3w_4 + v_3w_3 - 2v_4w_3$, su K^4 .
 - Dato $\bar{v} = (1, 1, 1, 1)$ determinare $v^{\perp L}$ e $v^{\perp R}$. $\langle \bar{v} \rangle$ ammette un complemento ortogonale?
 - Dato il sottospazio $V \subset K^4$ generato da $\bar{v}_1 = \bar{e}_1 - \bar{e}_3$ e $\bar{v}_2 = \bar{e}_4 - \bar{e}_2$ determinare $V^{\perp L}$ e $V^{\perp R}$.

4. Consideriamo (\mathbb{R}^4, B_M) e (\mathbb{R}^4, B_s) , dove B_M è la forma di Mikowski definita nell'esercizio 1 e $B_s(\bar{v}, w) = v_1w_1 + v_2w_2 + v_3w_3 + v_4w_4$ è la forma standard. Calcolare l'operatore aggiunto dei seguenti operatori lineari da (\mathbb{R}^4, B_M) a (\mathbb{R}^4, B_s)
 - $Id : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$.
 - $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$, tale che $T(\bar{e}_1) = \bar{e}_2$, $T(\bar{e}_2) = \bar{e}_1$, $T(\bar{e}_3) = \bar{e}_3 + \bar{e}_4$, e $T(\bar{e}_4) = \bar{e}_3 - \bar{e}_4$
 - $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ data, rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^4 , dalla matrice $A_T = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 0 & 2 \\ 2 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$,

5. Sia $V = K^4$ con la forma bilineare B_1 data da $B_1(\bar{v}, \bar{w}) = 2v_1w_1 - v_2w_2 + v_2w_1 - v_3w_4 + v_3w_3 - 2v_4w_3$ e $U = K^3$ con la forma bilineare $B_2(\bar{v}, \bar{w}) = v_1w_1 + 2v_2w_2 + v_2w_1 + v_2w_3 - 2v_3w_3$. Sia $T : K^4 \rightarrow K^3$, data da $T(v_1, v_2, v_3, v_4) = (v_1 - v_3 + v_4, v_2, v_2 + v_1)$. Determinare la matrice di T^{adj} rispetto alle basi canoniche di K^4 e K^3 .