

GEOMETRIA 2, ESERCIZI 3

Ex. 0.1. Stabilire il segno delle seguenti forme bilineari simmetriche su \mathbb{R}^k (dove si denota $\underline{x} = (x_1, \dots, x_k)$ e $\underline{y} = (y_1, \dots, y_k)$):

(a) $B(\underline{x}, \underline{y}) = 2x_1y_1 + x_1y_2 + x_2y_1 + x_2y_2;$

(b) $B(\underline{x}, \underline{y}) = (x_1 + x_2 + x_3)(y_1 + y_2 + y_3);$

(c) $B(\underline{x}, \underline{y}) = \underline{x}A\underline{y}^t$, dove $A = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 3 & -5 \end{pmatrix};$

(d) $B(\underline{x}, \underline{y}) = -x_1y_1 + 2x_1y_2 + 5x_1y_3 + 2x_2y_1 + x_2y_2 - x_2y_3 + 5x_3y_1 - x_3y_2 + 2x_3y_3$

(e) $B(\underline{x}, \underline{y}) = xy;$

(f) $B(\underline{x}, \underline{y}) = x_1y_3 + x_2y_4 + x_3y_1 + x_4y_2.$

Ex. 0.2 (Una forma bilineare su uno spazio vettoriale "diverso"). Si denoti \mathcal{P}_n lo spazio vettoriale di tutti i polinomi reali di grado $\leq n$. Dati $P, Q \in \mathcal{P}_n$, si denoti

$$B(P, Q) = \sum_{k=0}^n P\left(\frac{k}{n}\right)Q\left(\frac{k}{n}\right)$$

(a) Dimostrare che B è una forma bilineare simmetrica su \mathcal{P}_n , definita positiva;

(b) Calcolare $B(P, Q)$ quando $P(t) = t$ e $Q(t) = at + b$, con $a, b \in \mathbb{R}$.

Ex. 0.3. Si consideri la forma bilineare simmetrica su $B : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, definita da $B(\underline{x}, \underline{y}) = \underline{x}A\underline{y}^t$, dove $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$. Calcolare la matrice rappresentativa di B rispetto alla base $\mathcal{B} = \{(1, -2), (2, 3)\}$.

Ex. 0.4. Sia $L : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare definita da $L(\underline{x}) = \underline{x} \times (1, 2, -1)$. È autoaggiunta?

Ex. 0.5. Ridurre le seguenti forme quadratiche a forma diagonale per mezzo di una base ortonormale di autovettori e calcolare il massimo e il minimo sulla sfera unitaria e i punti di massimo e di minimo.

(a) $Q(x, y) = xy$; (b) $Q(x, y) = 4x^2 + 4xy + y^2$;

(c) $Q(x, y) = 34x^2 - 24xy + 41y^2$;

(d) $Q(x, y, z) = x^2 + xy + xz + yz$; (e) $Q(x, y, z) = 2x^2 + 4xz + y^2 - z^2$;

(f) $Q(x, y, z) = 3x^2 + 8xy + 4xz + 3y^2 + 4yz;$

Ex. 0.6. Si consideri la funzione $f : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(t) = 2 \cos^2 t + 4 \cos t \sin t + 5 \sin^2 t.$$

Determinare massimi e minimi di f e i punti di massimo e di minimo. (Suggerimento: interpretare f come una forma quadratica su \mathbb{R}^2 ristretta alla circonferenza unitaria).

Ex. 0.7. *Si consideri, al variare dei parametri reali a, b, c , la funzione $F_{a,b,c} : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbf{R}$, definita da*

$$F_{a,b,c}(\theta) = a \cos^2(\theta) + b \cos(\theta) \sin(\theta) + c \sin^2(\theta).$$

Determinare a, b, c assumendo che $\max F_{a,b,c} = 5$, $\min F_{a,b,c} = -2$ e che $\theta = \pi/3$ sia un punto di massimo. (Suggerimento: mettere in relazione $F_{a,b,c}$ con una forma quadratica $Q_{a,b,c} \mathbb{R}_2^2 \rightarrow \mathbb{R}$, ristretta alla circonferenza unitaria).