

- 3.1) Considera il prodotto scalare  $\varphi : \mathbf{R}^3 \times \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}$  definito da  $\varphi(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = x_1y_1 + 2x_1y_2 + 2x_2y_1 + 7x_3y_1 + x_2y_3 + x_3y_2 + 7x_1y_3$ . Considera inoltre i vettori  $\mathbf{u} = (1, -1, 2)$  e  $\mathbf{v} = (0, 1, 1)$ .
- Determina la matrice associata (rispetto alla base canonica) al prodotto scalare  $\varphi$ .
  - Calcola  $\varphi(\mathbf{u}, \mathbf{u})$ ,  $\varphi(\mathbf{v}, \mathbf{v})$ ,  $\varphi(\mathbf{u}, \mathbf{v})$  e stabilisci se  $\mathbf{u}$  è isotropo, se  $\mathbf{v}$  è isotropo, se  $\mathbf{u}$  e  $\mathbf{v}$  sono ortogonali.
  - Determina una base di  $\mathbf{R}^3$  ortogonale per  $\varphi$  e contenente  $\mathbf{v}$ .
  - Determina due vettori isotropi per  $\varphi$  tra loro linearmente indipendenti.
  - La base canonica è ortogonale per  $\varphi$ ?
  - È possibile determinare una base ortogonale per  $\varphi$  e contenente  $\mathbf{e}_2$ ?
- 3.2) In  $\mathbf{R}^3$ , considera i vettori  $\mathbf{u}_1 = (1, 1, 1)$ ,  $\mathbf{u}_2 = (1, 1, 2)$ ,  $\mathbf{u}_3 = (1, 0, -1)$  e il prodotto scalare definito da  $\varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) = \mathbf{X}^t \mathbf{A} \mathbf{Y}$ , ove:

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

- Verifica che il prodotto scalare è non degenere e controlla se  $\mathbf{u}_1$  è isotropo.
  - Determina un vettore non nullo  $\mathbf{u}'_2$  in  $\langle \mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2 \rangle$  che sia ortogonale a  $\mathbf{u}_1$ . È vero che  $\mathbf{u}'_2$  è linearmente indipendente da  $\mathbf{u}_1$ ?
  - Determina un vettore non nullo  $\mathbf{u}'_3$  che sia ortogonale a  $\mathbf{u}_1$  e a  $\mathbf{u}'_2$ .  
È vero che  $\mathbf{u}'_3$  è linearmente indipendente da  $\mathbf{u}_1$  e  $\mathbf{u}_2$ ?  
È vero che  $\mathbf{u}'_3$  è ortogonale a  $\mathbf{u}_2$ ?  
È vero che  $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}'_2, \mathbf{u}'_3$  formano una base ortogonale di  $\mathbf{R}^3$ ?
  - Determina un vettore isotropo per  $\varphi$ .
- 3.3) In  $\mathbf{R}^3$ , considera i vettori  $\mathbf{u}_1 = (1, 0, 1)$ ,  $\mathbf{u}_2 = (1, -1, 0)$ ,  $\mathbf{u}_3 = (0, 1, -1)$  e il prodotto scalare definito da  $\varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) = \mathbf{X}^t \mathbf{A} \mathbf{Y}$ , ove:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

- Controlla se  $\mathbf{u}_1$  è isotropo.
- Verifica che  $\mathbf{u}'_2 = \mathbf{u}_2 - \frac{\varphi(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2)}{\varphi(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_1)} \mathbf{u}_1$  è ortogonale a  $\mathbf{u}_1$  e che  $\langle \mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2 \rangle = \langle \mathbf{u}_1, \mathbf{u}'_2 \rangle$ . Controlla se  $\mathbf{u}'_2$  è isotropo.
- Verifica che  $\mathbf{u}'_3 = \mathbf{u}_3 - \frac{\varphi(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_3)}{\varphi(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_1)} \mathbf{u}_1 - \frac{\varphi(\mathbf{u}'_2, \mathbf{u}_3)}{\varphi(\mathbf{u}'_2, \mathbf{u}'_2)} \mathbf{u}'_2$  è ortogonale a  $\mathbf{u}_1$  e a  $\mathbf{u}'_2$ . Deduci che  $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}'_2, \mathbf{u}'_3$  formano una base ortogonale di  $\mathbf{R}^3$  rispetto a  $\varphi$ .
- Il vettore  $\mathbf{u}''_3 = \mathbf{u}_3 - \frac{\varphi(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_3)}{\varphi(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_1)} \mathbf{u}_1 - \frac{\varphi(\mathbf{u}_2, \mathbf{u}_3)}{\varphi(\mathbf{u}_2, \mathbf{u}_2)} \mathbf{u}_2$  è ortogonale a  $\mathbf{u}_1$ ? e a  $\mathbf{u}_2$ ?

3.4) **Procedimento di Gram-Schmidt** Sia  $V$  uno spazio vettoriale dotato di un prodotto scalare  $\varphi$  **privo di vettori isotropi**. Siano  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$  vettori non nulli di  $V$ .

Definisci, ricorsivamente,  $\mathbf{v}'_1, \dots, \mathbf{v}'_n$  tramite la posizione:

$$\begin{aligned}\mathbf{v}'_1 &= \mathbf{v}_1 \\ \mathbf{v}'_2 &= \mathbf{v}_2 - \frac{\varphi(\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}_2)}{\varphi(\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}'_1)} \mathbf{v}'_1 \\ \mathbf{v}'_3 &= \mathbf{v}_3 - \frac{\varphi(\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}_3)}{\varphi(\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}'_1)} \mathbf{v}'_1 - \frac{\varphi(\mathbf{v}'_2, \mathbf{v}_3)}{\varphi(\mathbf{v}'_2, \mathbf{v}'_2)} \mathbf{v}'_2 \\ \mathbf{v}'_4 &= \mathbf{v}_4 - \frac{\varphi(\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}_4)}{\varphi(\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}'_1)} \mathbf{v}'_1 - \frac{\varphi(\mathbf{v}'_2, \mathbf{v}_4)}{\varphi(\mathbf{v}'_2, \mathbf{v}'_2)} \mathbf{v}'_2 - \frac{\varphi(\mathbf{v}'_3, \mathbf{v}_4)}{\varphi(\mathbf{v}'_3, \mathbf{v}'_3)} \mathbf{v}'_3 \\ &\dots\end{aligned}$$

a) Mostra che  $\mathbf{v}'_i$  è ortogonale a  $\mathbf{v}'_1, \dots, \mathbf{v}'_{i-1}$ , per ogni  $i = 2, \dots, n$  e che  $\mathbf{v}'_1, \dots, \mathbf{v}'_n$  è una base ortogonale per  $V$ .

b) Mostra che il procedimento funziona anche se  $\varphi$  ha vettori isotropi, purché i vettori che si ottengono nel procedimento non risultino isotropi.

c) Definisci  $\mathbf{v}_1^{(1)} = \mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_i^{(1)} = \mathbf{v}_i - \frac{\varphi(\mathbf{v}_1^{(1)}, \mathbf{v}_i)}{\varphi(\mathbf{v}_1^{(1)}, \mathbf{v}_1^{(1)})} \mathbf{v}_1^{(1)}$  per  $i = 2, \dots, n$ . Mostra che i vettori  $\mathbf{v}_2^{(1)}, \dots, \mathbf{v}_n^{(1)}$  sono tutti ortogonali a  $\mathbf{v}_1^{(1)}$ .

Definisci  $\mathbf{v}_1^{(2)} = \mathbf{v}_1^{(1)}$ ,  $\mathbf{v}_2^{(2)} = \mathbf{v}_2^{(1)}$  e  $\mathbf{v}_i^{(2)} = \mathbf{v}_i^{(1)} - \frac{\varphi(\mathbf{v}_2^{(2)}, \mathbf{v}_i^{(1)})}{\varphi(\mathbf{v}_2^{(2)}, \mathbf{v}_2^{(2)})} \mathbf{v}_2^{(2)}$  per  $i = 3, \dots, n$ . Mostra che i vettori  $\mathbf{v}_3^{(2)}, \dots, \mathbf{v}_n^{(2)}$  sono tutti ortogonali a  $\mathbf{v}_1^{(2)}$  e a  $\mathbf{v}_2^{(2)}$ .

Procedi in modo analogo: al  $j$ -mo passo, mantieni i primi  $j$  vettori e modifica i successivi, sottraendo la componente parallela. Mostra che i vettori trovati attraverso questa procedura sono una base ortogonale, e coincidono con  $\mathbf{v}'_1, \dots, \mathbf{v}'_n$ .

3.5) Sia  $V$  uno spazio vettoriale dotato di un prodotto scalare  $\varphi$ . Siano  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$  vettori non nulli di  $V$ .

a) Se  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$  sono a due a due ortogonali, è possibile dedurre che sono anche linearmente indipendenti?

b) Se  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$  sono una base ortogonale, è possibile dedurre che  $\varphi$  è non degenera?

c) Se  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$  sono una base ortogonale e  $\varphi$  è non degenera, è possibile dedurre che  $\varphi$  ammette anche una base ortonormale?

d) Se  $\varphi$  è non degenera, posso dedurre che  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$  non sono tutti isotropi? e che  $V$  contenga almeno un vettore non isotropo?

3.6) Considera il prodotto scalare su  $V = \mathbf{R}^4$  definito da  $\varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) = \mathbf{X}^t \mathbf{A} \mathbf{Y}$ , ove:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 4 & -5 \\ 1 & 0 & 2 & -2 \\ 4 & 2 & 0 & -2 \\ -5 & -2 & -2 & 4 \end{pmatrix}$$

Considera, inoltre, il sottospazio  $W = \langle \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3 \rangle$ .

a) Determina il rango di  $\varphi$ .

b) Determina la dimensione ed una base  $\mathcal{B}'$  del radicale  $V^\perp$  di  $\varphi$ .

c) Mostra che  $V^\perp$  è in somma diretta con  $W$ .

d) Determina la matrice della restrizione di  $\varphi$  a  $W$ , rispetto alla base  $\mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3$ .

e) Determina la matrice di  $\varphi$ , rispetto alla base  $\mathcal{B}' \cup \{\mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}$  di  $V$ .

Nel piano complessificato, sia assegnato un riferimento  $\mathcal{R}$  reale ortonormale e sia fissato il punto  $Q(i, -1)$ .

3.7) Determina la distanza tra  $P(2 - i, 3)$  e  $Q$ .

3.8) Determina l'equazione parametrica per ogni retta isotropa passante per  $Q$ .

3.9) Sia  $r$  una retta isotropa passante per  $Q$ . Tale retta ha punti reali?

3.10) Determina equazioni cartesiane per la retta  $s$  per  $Q$  e ortogonale alla retta  $2x - (2 + 7i)y + 5 = 0$ .

3.11) Discuti se il cambio di riferimento  $x' = \frac{1}{3}x - \frac{\sqrt{8}}{3}y + 6 - 2i, y' = \frac{\sqrt{8}}{3}x + \frac{1}{3}y + 2$  è un cambio di riferimento tra riferimenti ortonormali.

Nello spazio complessificato, sia assegnato un riferimento  $\mathcal{R}$  reale ortonormale.

3.6) Determina i vettori isotropi paralleli al piano  $\pi$  di equazione  $3x_1 - x_2 = 0$ .

3.7) Determina le rette isotrope per  $P(0, -5i, 0)$  e contenute nel piano  $\pi$  di equazione cartesiana  $2ix_1 + 2x_3 = 0$ .

3.8) Determina i piani isotropi passanti per la retta  $r$  di equazioni  $\frac{x_1 - 3}{2i} = \frac{x_2 - (3 + 2i)}{-1} = \frac{x_3 - (45 + 5i)}{\sqrt{3}}$ .  
Determina inoltre l'equazione del fascio di piani per  $r$ .

3.9) Determina i piani isotropi che contengono la retta  $r$  passante per  $A(1, -12i, 5)$  e parallela al vettore di componenti  $(2, 0, 7i)$ .