

Universita' degli Studi di Roma - "Tor Vergata" - Facolta' Ingegneria

Esercizi GEOMETRIA (Edile e Edile-Architettura) - a.a. 2010/2011

I Emisemestre

Docente: Prof. F. Flamini

Esercizi Riepilogativi Svolti

Esercizio 1: Classificare dal punto di vista metrico la conica \mathcal{C} , di equazione cartesiana, $X_1^2 + X_2^2 - 4X_1 - 6X_2 = 3$, individuando la sua forma canonica metrica.

Svolgimento: Non è necessario applicare l'algoritmo di riduzione a forma canonica metrica delle coniche. Nei casi in cui i polinomi non sono troppo complicati, con opportuni artifici si può determinare semplicemente la classificazione metrica delle coniche. Oppure, si possono studiare i ranghi ed i determinanti delle varie matrici simmetriche associate. Nel caso in esame, è facile accorgersi che l'equazione data si può scrivere in forma

$$(X_1 - 2)^2 + (X_2 - 3)^2 = 16$$

che è quindi una circonferenza di centro $C = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ e raggio 4. Considerando il cambiamento di coordinate

$$Y_1 := X_1 - 2, \quad Y_2 = X_2 - 3$$

dato da una traslazione, l'equazione della conica diventa

$$Y_1^2 + Y_2^2 = 16$$

e quindi

$$\frac{Y_1^2}{16} + \frac{Y_2^2}{16} = 1.$$

Pertanto, la forma canonica metrica di \mathcal{C} è quella di un'ellisse generale a punti reali, i.e. di tipo (1), con $a = b = 4$, come dev'essere dato che abbiamo già detto essere una circonferenza.

Esercizio 2: Sia data la conica \mathcal{C} di equazione cartesiana $7X_1^2 - 10\sqrt{3}X_1X_2 - 3X_2^2 + 12\sqrt{3}X_1 - 12X_2 - 12 = 0$.

(i) Ridurre la conica \mathcal{C} a forma canonica metrica \mathcal{M} . Stabilire quindi la classificazione metrica di \mathcal{C} e determinare l'isometria che trasforma \mathcal{C} in \mathcal{M} .

(ii) Scrivere le equazioni cartesiane degli eventuali assi di simmetria, dell'eventuale centro di simmetria e degli eventuali asintoti di \mathcal{C} .

Svolgimento: (i) La matrice simmetrica associata alla forma quadratica della conica \mathcal{C} è la matrice

$$A := \begin{pmatrix} 7 & -5\sqrt{3} \\ -5\sqrt{3} & -3 \end{pmatrix}.$$

Poiché $\det A = -96 < 0$, allora sicuramente \mathcal{C} sarà un'iperbole. Denotata con T un'indeterminata, il polinomio caratteristico di A è

$$\det(A - TI) = T^2 - 4T - 96$$

che ha soluzioni

$$\lambda_1 = 12 \quad \lambda_2 = -8.$$

Utilizzando il Teorema Spettrale degli operatori autoaggiunti, la base ortonormale di \mathbb{R}^2 costituita da autovettori di A è ad esempio la base

$$\bar{f}_1 = \begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 \\ -1/2 \end{pmatrix}, \quad \bar{f}_2 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{3}/2 \end{pmatrix}.$$

La matrice cambiamento di base $M = M_{e f}$ è quindi

$$M := \begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 & 1/2 \\ -1/2 & \sqrt{3}/2 \end{pmatrix}.$$

che è ovviamente una matrice ortogonale, essendo e ed f ambedue basi ortonormali. La trasformazione di coordinate è quindi

$$\bar{x} = M\bar{y},$$

cioè

$$x_1 = \sqrt{3}/2 y_1 + 1/2 y_2, \quad x_2 = -1/2 y_1 + \sqrt{3}/2 y_2.$$

Sostituendo nell'equazione di \mathcal{C} , e ricordando che le coordinate (y_1, y_2) diagonalizzano A , si trova rapidamente che l'equazione della conica \mathcal{C} in tali coordinate diventa

$$12Y_1^2 - 8Y_2^2 + 24Y_1 - 12 = 0,$$

dato che \bar{f}_1 era l'autovettore relativo all'autovalore $\lambda_1 = 12$, mentre \bar{f}_2 è quello relativo a $\lambda_2 = -8$. Dividendo tutta l'equazione per 4, studiamo quindi la conica

$$\mathcal{C}' : 3Y_1^2 - 2Y_2^2 + 6Y_1 - 3 = 0.$$

Poiché il coefficiente di Y_2 è nullo, consideriamo la traslazione

$$\bar{y} = \bar{z} + \bar{c}$$

dove $\bar{z} = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$ e $\bar{c} = \begin{pmatrix} \alpha \\ 0 \end{pmatrix}$, con α da determinare opportunamente. Sostituendo nella equazione di \mathcal{C}' si ottiene

$$3Z_1^2 - 2Z_2^2 + 6(1 + \alpha)Z_1 + 3\alpha^2 + 6\alpha - 3 = 0.$$

Scegliendo $\alpha = -1$ allora l'equazione della conica diventa

$$3Z_1^2 - 2Z_2^2 = 6$$

e quindi $\bar{c} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$. Dividendo tutto per 6, si ottiene che \mathcal{C} è un'iperbole generale a punti reali e che l'equazione della sua forma canonica metrica nel riferimento (z_1, z_2) è

$$\mathcal{M} : Z_1^2/2 - Z_2^2/3 = 1.$$

Da quanto scritto precedentemente, l'isometria che porta \mathcal{C} in \mathcal{M} è data da

$$\bar{x} = M(\bar{z} + \bar{c}) = M\bar{z} + M\bar{c}.$$

Visto che $M\bar{c} = \begin{pmatrix} -\sqrt{3}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}$, le formule dell'isometria sono

$$x_1 = \sqrt{3}/2z_1 + 1/2z_2 - \sqrt{3}/2, \quad x_2 = -1/2z_1 + \sqrt{3}/2z_2 + 1/2.$$

(ii) Gli asintoti della forma canonica \mathcal{M} sono le rette di equazioni cartesiane

$$\sqrt{3}Z_1 - \sqrt{2}Z_2 = 0, \quad \sqrt{3}Z_1 + \sqrt{2}Z_2 = 0$$

il centro di simmetria è l'origine di questo riferimento, l'asse di simmetria intersecato da \mathcal{M} è $Z_2 = 0$ mentre l'asse di simmetria non intersecato da \mathcal{M} è $Z_1 = 0$.

Dalle formule $\bar{x} = M\bar{z} + M\bar{c}$, troviamo che il centro di simmetria di \mathcal{C} è quindi $\bar{x} = M\bar{c} = \begin{pmatrix} -\sqrt{3}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}$, che si ottiene per il valore di $\bar{z} = \bar{0}$. Sempre dalla relazione precedente e ricordando che M è una matrice ortogonale, si ottiene la relazione inversa

$$\bar{z} = {}^tM\bar{x} - \bar{c}$$

cioè

$$z_1 = \sqrt{3}/2x_1 - 1/2x_2 + 1, \quad z_2 = 1/2x_1 + \sqrt{3}/2x_2.$$

Pertanto, i due asintoti di \mathcal{C} sono, rispettivamente,

$$(3 - \sqrt{2})X_1 - (\sqrt{3} + \sqrt{6})X_2 + 2\sqrt{3} = 0, \quad (3 + \sqrt{2})X_1 + (\sqrt{6} - \sqrt{3})X_2 + 2\sqrt{3} = 0.$$

Analogamente, l'asse di simmetria che non viene intersecato da \mathcal{C} è

$$\sqrt{3}X_1 - X_2 + 2 = 0,$$

mentre quello che viene intersecato da \mathcal{C} è

$$X_1 + \sqrt{3}X_2 = 0.$$

In questo modo, grazie alle proprietà geometriche note di \mathcal{M} ed alla isometria che scaturisce dall'algoritmo di riduzione a forma canonica metrica, conosciamo tutti i dati geometrici necessari per poter disegnare senza problemi la conica \mathcal{C} nel riferimento originario (x_1, x_2) .

Esercizio 3: È data la conica \mathcal{C} di equazione cartesiana $X_1^2 + 4X_2^2 - 4X_1X_2 + 6X_1 - 12X_2 + 9 = 0$. Ridurre la conica \mathcal{C} a forma canonica metrica \mathcal{M} . Stabilire la classificazione metrica di \mathcal{C} e determinare esplicitamente l'isometria che trasforma \mathcal{C} in \mathcal{M} .

Svolgimento: La matrice simmetrica associata alla forma quadratica della conica \mathcal{C} è la matrice

$$A := \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 4 \end{pmatrix}.$$

Poiché $\det A = 0$, allora sicuramente \mathcal{C} apparterrà alla famiglia delle parabole. Il polinomio caratteristico di A è

$$\det(A - TI) = T(T - 5),$$

dove T un'indeterminata. Gli autovalori di A forniscono quindi, grazie al Teorema Spettrale, la seguente trasformazione di coordinate

$$x_1 = 2/\sqrt{5}y_1 - 1/\sqrt{5}y_2, \quad x_2 = 1/\sqrt{5}y_1 + 2/\sqrt{5}y_2.$$

Sostituendo nell'equazione di \mathcal{C} , e ricordando che le coordinate (y_1, y_2) diagonalizzano A , si trova rapidamente che l'equazione della conica \mathcal{C} in tali coordinate diventa

$$\mathcal{C}' : 5Y_2^2 - \frac{30}{\sqrt{5}}Y_2 + 9 = 0.$$

Poiché il coefficiente di Y_1 è nullo, consideriamo la traslazione

$$\bar{y} = \bar{z} + \bar{c}$$

dove $\bar{c} = \begin{pmatrix} 0 \\ \beta \end{pmatrix}$, con β da determinare opportunamente. Sostituendo nella equazione di \mathcal{C}' si ottiene che con $\beta = 3/\sqrt{5}$ l'equazione della conica diventa

$$5Z_2^2 = 0.$$

Dividendo tutto per 5, si ottiene che in tale riferimento \mathcal{C} ha equazione cartesiana della sua forma

$$Z_2^2 = 0.$$

Deduciamo allora che \mathcal{C} è una parabola doppiamente degenera. Però questa equazione non è la forma canonica metrica, come nella tipologia (9) della tabella fondamentale per la classificazione metrica delle coniche. Per averla basterà considerare uno scambio di coordinate (che è determinata da un'isometria lineare di \mathbb{R}^2). In altre parole, poniamo

$$\bar{Z} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \bar{W} = B\bar{W}, \text{ che determina quindi}$$

$$Z_1 = W_2, \quad Z_2 = W_1.$$

In tali coordinate, otteniamo quindi che l'equazione della forma canonica metrica di \mathcal{C} è esattamente $W_1^2 = 0$.

Componendo tutte le trasformazioni di coordinate utilizzate:

$$\bar{x} = M\bar{y}, \quad \bar{y} = \bar{z} + \bar{c}, \quad \bar{z} = B\bar{w},$$

otteniamo che l'isometria che porta \mathcal{C} nella sua forma canonica metrica \mathcal{M} è

$$x_1 = -1/\sqrt{5}w_1 + 2/\sqrt{5}w_2 - 3/5, \quad x_2 = +2/\sqrt{5}w_1 + 1/\sqrt{5}w_2 + 6/5;$$

in particolare, utilizzando l'isometria inversa troviamo che \mathcal{C} è la retta

$$X_1 - 2X_2 - 3 = 0$$

contata due volte.

Esercizio 4: Classificare dal punto di vista affine la conica \mathcal{C} , di equazione cartesiana $X_1^2 + 2X_2^2 = 0$, determinando esplicitamente il cambiamento di coordinate che la porta nella sua forma canonica affine.

Svolgimento: Anche in questo caso, possiamo evitare di applicare l'algoritmo di riduzione a forma canonica affine. Infatti, poiché la somma eguagliata a zero è una somma di due quadrati, essa è pertanto una conica puntiforme, cioè supportata solo nell'origine. Considerando le sostituzioni

$$Y_1 = X_1 \quad \text{e} \quad Y_2 = \sqrt{2} X_2,$$

dettate dall'affinità di equazioni

$$\bar{Y} = A\bar{X}$$

con

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

si ha la forma canonica affine di \mathcal{C} che è, ovviamente,

$$Y_1^2 + Y_2^2 = 0.$$

Esercizio 5. Sia data la conica \mathcal{C} di equazione cartesiana $X_1^2 - X_1 X_2 + X_2^2 - 4X_1 - 3 = 0$.

(i) Classificare \mathcal{C} .

(ii) Ridurre \mathcal{C} nella sua forma canonica metrica \mathcal{M} , trovando esplicitamente l'isometria che trasforma \mathcal{C} in \mathcal{M} .

(iii) Scrivere le equazioni cartesiane degli eventuali assi di simmetria, dell'eventuale centro di simmetria e degli eventuali asintoti della conica \mathcal{C} .

(iv) Ridurre \mathcal{C} nella sua forma canonica affine \mathcal{A} , trovando esplicitamente l'affinità che trasforma \mathcal{C} in \mathcal{A} .

Svolgimento: (i) La matrice simmetrica completa associata a \mathcal{C} è la matrice

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} -3 & -2 & 0 \\ -2 & 1 & -1/2 \\ 0 & -1/2 & 1 \end{pmatrix},$$

che ha determinante diverso da zero. Pertanto \mathcal{C} è una conica generale. La matrice simmetrica della forma quadratica associata alla conica è la sottomatrice $\tilde{A}(2, 3; 2, 3)$ che è di determinante $3/4$. Pertanto \mathcal{C} è sicuramente un'ellisse.

Dall'equazione di \mathcal{C} , notiamo che il suo supporto contiene il punto $\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix}$. Pertanto, dalla classificazione delle ellissi generali, necessariamente deve contenere infiniti punti reali, i.e. è un'ellisse generale a punti reali.

(ii) Il polinomio caratteristico della matrice simmetrica associata alla forma quadratica di \mathcal{C} è

$$\det(\tilde{A}(2, 3; 2, 3) - TI) = T^2 - 2T + \frac{3}{4}$$

che ha soluzioni

$$\lambda_1 = 1/2 \quad \lambda_2 = 3/2.$$

Utilizzando il Teorema Spettrale degli operatori autoaggiunti, la base ortonormale di \mathbb{R}^2 costituita da autovettori di $\tilde{A}(2, 3; 2, 3)$ è ad esempio la base

$$\bar{f}_1 = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}, \quad \bar{f}_2 = \begin{pmatrix} -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}.$$

La matrice cambiamento di base è quindi

$$M = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}.$$

che è ovviamente ortogonale. La trasformazione di coordinate è quindi

$$\bar{x} = M\bar{y},$$

cioè

$$x_1 = \sqrt{2}/2y_1 - \sqrt{2}/2y_2, \quad x_2 = \sqrt{2}/2y_1 + \sqrt{2}/2y_2.$$

Sostituendo nell'equazione di \mathcal{C} , e ricordando che le coordinate (y_1, y_2) diagonalizzano la forma quadratica $\mathcal{Q}(X_1, X_2)$ associata all'equazione di \mathcal{C} , si trova rapidamente che l'equazione della conica \mathcal{C} in tali coordinate diventa

$$Y_1^2 + 3Y_2^2 - 2\sqrt{2}Y_1 + 2\sqrt{2}Y_2 - 6 = 0.$$

Consideriamo ora la traslazione

$$\bar{y} = \bar{z} + \bar{c}$$

dove $\bar{z} = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$ e $\bar{c} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$, con α e β da determinare opportunamente. Sostituendo nella equazione di \mathcal{C}' si ottiene

$$Z_1^2 + 3Z_2^2 + 2(\alpha - \sqrt{2})Z_1 + 2(3\beta + \sqrt{2})Z_2 + \alpha^2 + 3\beta^2 - 2\sqrt{2}\alpha + 2\sqrt{2}\beta - 6 = 0.$$

Scegliendo $\alpha = \sqrt{2}$ e $\beta = -\sqrt{2}/3$, si ottiene

$$Z_1^2 + 3Z_2^2 = 10,$$

e quindi $\bar{c} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ -\sqrt{2}/3 \end{pmatrix}$. Dividendo tutto per 10, ritroviamo che \mathcal{C} è un'ellisse generale a punti reali dato che l'equazione della sua forma canonica metrica nel riferimento (z_1, z_2) è

$$\mathcal{M} : \frac{Z_1^2}{10} + \frac{Z_2^2}{10/3} = 1.$$

Da quanto scritto precedentemente, l'isometria che porta \mathcal{C} in \mathcal{M} è data da

$$\bar{x} = M(\bar{z} + \bar{c}) = M\bar{z} + M\bar{c}.$$

Visto che $M\bar{c} = \begin{pmatrix} 4/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$, le formule per questa isometria sono

$$x_1 = \sqrt{2}/2z_1 - \sqrt{2}/2z_2 + 4/3, \quad x_2 = \sqrt{2}/2z_1 + \sqrt{2}/2z_2 + 2/3.$$

(iii) \mathcal{M} ha centro di simmetria l'origine di questo riferimento, e gli asse di simmetria gli assi coordinati. Nelle coordinate del riferimento iniziale, il centro di simmetria di \mathcal{C} si ottiene per $\bar{z} = \bar{0}$, pertanto tale centro è $M\bar{c} = \begin{pmatrix} 4/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$. L'isometria inversa è $\bar{z} = {}^tM\bar{x} - \bar{c}$, i.e.

$$z_1 = \sqrt{2}/2x_1 + \sqrt{2}/2x_2 - \sqrt{2}, \quad z_2 = -\sqrt{2}/2x_1 + \sqrt{2}/2x_2 + \sqrt{2}/3.$$

Pertanto, l'asse di simmetria $Z_1 = 0$ corrisponde, nel riferimento iniziale, alla retta

$$X_1 + X_2 = 2$$

mentre l'asse di simmetria $Z_2 = 0$ corrisponde, nel riferimento iniziale, alla retta

$$X_1 - X_2 = 2/3.$$

Per eventualmente disegnare \mathcal{C} con precisione, si potrebbero trovare le intersezioni con gli assi di simmetria: questi non sono altro che i punti ottenuti per trasformazione, mediante l'isometria $\bar{x} = M\bar{z} + M\bar{c}$, dei punti di intersezione di \mathcal{M} con gli assi coordinati $Z_1 = 0$ e $Z_2 = 0$.

(iv) Per trovare la forma canonica affine di \mathcal{C} , consideriamo la forma canonica metrica \mathcal{M} ed applichiamo il procedimento di Sylvester alla forma quadratica associata

all'equazione di \mathcal{M} . Se prendiamo in base di Sylvester indeterminate W_1 e W_2 , otteniamo la trasformazione

$$Z_1 = \sqrt{10} W_1, \quad Z_2 = \sqrt{\frac{10}{3}} W_2.$$

Con tale trasformazione, la forma canonica metrica \mathcal{M} si trasforma in

$$\mathcal{A}: W_1^2 + W_2^2 = 1,$$

come doveva essere data la classificazione di \mathcal{C} . Prendiamo

$$S = \begin{pmatrix} \sqrt{10} & 0 \\ 0 & \sqrt{10/3} \end{pmatrix}$$

la matrice di questo cambiamento di coordinate. Poiché $\bar{z} = S\bar{w}$, dall'equazione vettoriale dell'isometria precedentemente trovata abbiamo $\bar{x} = MA\bar{w} + M\bar{c}$.

Calcolando il prodotto tra matrici, otteniamo che

$$MA = \begin{pmatrix} \sqrt{5} & -\sqrt{5}/3 \\ \sqrt{5} & \sqrt{5}/3 \end{pmatrix}.$$

Quindi le formule per l'affinità sono:

$$x_1 = \sqrt{5}w_1 - \sqrt{5}/3w_2 + 4/3, \quad x_2 = \sqrt{5}w_1 + \sqrt{5}/3w_2 + 2/3.$$

Esercizio 5. Sia data la conica \mathcal{C} di equazione cartesiana $\frac{1}{2}X_1^2 - X_1X_2 + \frac{1}{2}X_2^2 - \frac{7}{\sqrt{2}}X_1 + \frac{1}{\sqrt{2}}X_2 + 7 = 0$.

(i) Classificare \mathcal{C} .

(ii) Ridurre \mathcal{C} nella sua forma canonica metrica \mathcal{M} . Determinare inoltre tutte le isometrie coinvolte in tale riduzione, stabilendo che tipo di isometrie sono.

(iii) Scrivere le equazioni cartesiane degli eventuali assi di simmetria, dell'eventuale centro di simmetria o dell'eventuale vertice.

Svolgimento: (i) La matrice simmetrica completa associata a \mathcal{C} è la matrice

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 7 & -\frac{7}{2\sqrt{2}} & \frac{1}{2\sqrt{2}} \\ -\frac{7}{2\sqrt{2}} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2\sqrt{2}} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Poichè $\det \tilde{A} = -\frac{9}{4} \neq 0$ e $\det (\tilde{A}(2, 3; 2, 3)) = 0$, la conica \mathcal{C} è sicuramente una parabola generale.

(ii) Il polinomio caratteristico della matrice simmetrica associata alla forma quadratica di \mathcal{C} è

$$\det(\tilde{A}(2, 3; 2, 3) - TI) = T(T - 1)$$

che ha soluzioni

$$\lambda_1 = 0 \text{ e } \lambda_2 = 1.$$

Utilizzando il Teorema Spettrale degli operatori autoaggiunti, la base ortonormale di \mathbb{R}^2 costituita da autovettori di $\tilde{A}(2, 3; 2, 3)$ è ad esempio la base

$$\bar{f}_1 = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}, \quad \bar{f}_2 = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 \\ -\sqrt{2}/2 \end{pmatrix}.$$

La matrice cambiamento di base è quindi

$$M = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 \end{pmatrix}.$$

che è ovviamente ortogonale (non speciale). La trasformazione di coordinate è quindi

$$\bar{x} = M\bar{y},$$

cioè

$$x_1 = \sqrt{2}/2y_1 + \sqrt{2}/2y_2, \quad x_2 = \sqrt{2}/2y_1 - \sqrt{2}/2y_2.$$

Sostituendo nell'equazione di \mathcal{C} , e ricordando che le coordinate (y_1, y_2) diagonalizzano la forma quadratica $\mathcal{Q}(X_1, X_2)$ associata all'equazione di \mathcal{C} , si trova rapidamente che l'equazione della conica \mathcal{C} in tali coordinate diventa

$$Y_2^2 - 3Y_1 - 4Y_2 + 7 = 0.$$

Consideriamo ora la traslazione

$$\bar{y} = \bar{z} + \bar{c}$$

dove $\bar{z} = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$ e $\bar{c} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$, con α e β da determinare opportunamente con le solite tecniche. Si determina

$$\alpha = -1, \quad \beta = -2,$$

e l'equazione di \mathcal{C}' diventa, nel riferimento (z_1, z_2) :

$$\mathcal{C}'' : Z_2^2 = 3Z_1.$$

Facendo ora la sostituzione di indeterminate

$$Z_1 = W_2, \quad Z_2 = W_1,$$

dettata dall'isometria lineare

$$\bar{z} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \bar{w},$$

si ottiene

$$C''' : \quad W_1^2 = 3W_2,$$

e quindi la forma canonica metrica richiesta è

$$\mathcal{M} : \quad \frac{1}{3} W_1^2 = W_2.$$

La prima isometria considerata è l'isometria

$$\bar{x} = M\bar{y},$$

che è un'isometria lineare inversa. Precisamente è una riflessione le cui formule sono state descritte precedentemente, i.e.

$$x_1 = \sqrt{2}/2y_1 + \sqrt{2}/2y_2, \quad x_2 = \sqrt{2}/2y_1 - \sqrt{2}/2y_2.$$

La seconda isometria è ovviamente una traslazione, data da

$$y_1 = z_1 - 1, \quad y_2 = z_2 - 2.$$

La terza isometria

$$\bar{z} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \bar{w}$$

è anch'essa un'isometria lineare inversa data dalla riflessione rispetto alla retta vettoriale $Z_1 = Z_2$.

(iii) La forma canonica metrica \mathcal{M} ha vertice nell'origine del riferimento (z_1, z_2) ed asse di simmetria l'asse $Z_1 = 0$. Pertanto, nelle coordinate del riferimento iniziale, il vertice di C è

$$V = \begin{pmatrix} 3/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

mentre l'asse di simmetria $Z_1 = 0$ corrisponde, nel riferimento iniziale, alla retta

$$X_1 - X_2 = 2\sqrt{2}.$$

Esercizio 6. Nel piano cartesiano \mathbb{R}^2 , con riferimento cartesiano ortonormale standard $RC(O; x_1, x_2)$, si consideri la conica \mathcal{C} di equazione cartesiana

$$X_1^2 - 2X_1X_2 + X_2^2 - 7\sqrt{2}X_1 + \sqrt{2}X_2 + 14 = 0.$$

(i) Classificare \mathcal{C} .

(ii) Scrivere la forma canonica metrica $P(Z_1, Z_2) = 0$ di \mathcal{C} , determinando il riferimento cartesiano ortonormale $RC(O'; z_1, z_2)$ in cui \mathcal{C} assume tale equazione e l'isometria tra i due riferimenti $RC(O; x_1, x_2)$ e $RC(O'; z_1, z_2)$.

(iv) Disegnare \mathcal{C} nel riferimento iniziale $RC(O; x_1, x_2)$.

Svolgimento: (i) La matrice simmetrica completa associata a \mathcal{C} è la matrice

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 14 & -\frac{7\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{7\sqrt{2}}{2} & 1 & -1 \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Otteniamo $\det(\tilde{A}) \neq 0$. Pertanto \mathcal{C} è una conica generale.

La matrice simmetrica associata alla forma quadratica della conica \mathcal{C} è la matrice

$$A := \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Poiché $\det(A) = 0$, allora \mathcal{C} è una parabola generale.

(ii) Il polinomio caratteristico di A è

$$\det(A - TI) = T(T - 1),$$

dove T un'indeterminata. Poiché la forma canonica metrica di una parabola generale è, in opportune coordinate,

$$Z_2 = aZ_1^2$$

per un qualche $a \in \mathbb{R}^+$, questo significa che si deve annullare il coefficiente di Z_2^2 . In altre parole conviene scegliere come primo autovettore \bar{f}_1 della nuova base ortonormale di \mathbb{R}^2 , l'autovettore relativo all'autovalore 1 e come secondo quello relativo all'autovalore 0.

Utilizzando il Teorema Spettrale degli operatori autoaggiunti, la base ortonormale di \mathbb{R}^2 costituita da autovettori di A è ad esempio la base

$$\bar{f}_1 = \begin{pmatrix} -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}, \quad \bar{f}_2 = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}.$$

La matrice cambiamento di base $M = M_{e f}$ è quindi

$$M := \begin{pmatrix} -\sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}.$$

che è ovviamente ortogonale. La trasformazione di coordinate è quindi

$$\bar{x} = M\bar{y},$$

cioè

$$x_1 = -\sqrt{2}/2y_1 + \sqrt{2}/2y_2, \quad x_2 = \sqrt{2}/2y_1 + \sqrt{2}/2y_2.$$

Sostituendo nell'equazione di \mathcal{C} , e ricordando che le coordinate (y_1, y_2) diagonalizzano A , si trova rapidamente che l'equazione della conica \mathcal{C} in tali coordinate diventa

$$P(Y_1, Y_2) = Y_1^2 + 4Y_1 - 3Y_2 + 7 = 0,$$

dato che \bar{f}_1 era l'autovettore relativo all'autovalore $\lambda_1 = 1$, mentre \bar{f}_2 è quello relativo a $\lambda_2 = 0$.

consideriamo la traslazione

$$\bar{y} = \bar{z} + \bar{c}$$

dove $\bar{z} = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$ e $\bar{c} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$, con α e β da determinare opportunamente. Sostituendo nella equazione $P(Y_1, Y_2) = 0$ si ottiene

$$P(Z_1, Z_2) = Z_1^2 - 3Z_2 + Z_1(2\alpha + 4) + \alpha^2 + 4\alpha - 3\beta + 7 = 0.$$

Annuliamo il coefficiente del termine lineare in Z_1 , determinando

$$\alpha = -2.$$

Pertanto si ottiene

$$P(Z_1, Z_2) = Z_1^2 - 3Z_2 + 3 - 3\beta = 0.$$

Annullando anche il termine noto, si determina

$$\beta = 1.$$

In definitiva il polinomio si riduce a

$$P(Z_1, Z_2) = Z_1^2 - 3Z_2 = 0.$$

Ne segue che la traslazione si ha per

$$\bar{c} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

e la forma canonica metrica di C e'

$$Z_2 = \frac{1}{3}Z_1^2.$$

Da quanto scritto precedentemente, l'isometria che porta C nella sua forma canonica metrica e' data da

$$\bar{x} = M(\bar{z} + \bar{c}) = M\bar{z} + M\bar{c}.$$

Visto che $M\bar{c} = \begin{pmatrix} \frac{3\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$, le formule dell'isometria sono

$$x_1 = -\sqrt{2}/2z_1 + \sqrt{2}/2z_2 + (3\sqrt{2})/2, \quad x_2 = \sqrt{2}/2z_1 + \sqrt{2}/2z_2 - \sqrt{2}/2.$$

Nel riferimento $RC(O', z_1, z_2)$ il vertice di C e' l'origine di questo riferimento, i.e. $\bar{z} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$. Invece l'asse di simmetria e' la retta di equazione $Z_1 = 0$. Segue che, nel riferimento di partenza $RC(O; x_1, x_2)$, il vertice di C e'

$$M\bar{c} = \begin{pmatrix} \frac{3\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}.$$

Per trovare invece l'equazione dell'asse della parabola, consideriamo l'isometria inversa

$$\bar{z} = {}^tM\bar{x} - \bar{c}$$

che fornisce

$$z_1 = -\frac{\sqrt{2}}{2}x_1 + \frac{\sqrt{2}}{2}x_2 + 2, \quad z_2 = \frac{\sqrt{2}}{2}x_1 + \frac{\sqrt{2}}{2}x_2 - 1.$$

Pertanto, l'asse di C ha equazione

$$X_1 - X_2 - 2\sqrt{2} = 0.$$

(iii) Per disegnare per bene \mathcal{C} basta calcolare le coordinate di un altro punto di \mathcal{C} . Ad esempio, il punto che nel riferimento $RC(O', z_1, z_2)$ ha coordinate

$$\begin{pmatrix} 1 \\ \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

in $RC(O, x_1, x_2)$ diventa il punto di coordinate

$$\begin{pmatrix} \frac{7\sqrt{2}}{6} \\ \frac{\sqrt{2}}{6} \end{pmatrix}.$$

Esercizio 7. Nel piano cartesiano \mathbb{R}^2 , con riferimento cartesiano ortonormale standard $RC(O; x_1, x_2)$, si considerino le coniche \mathcal{C} , di equazione cartesiana

$$X_1X_2 + X_1 + X_2 + 1 = 0,$$

e \mathcal{D} , di equazione cartesiana

$$X_1^2 + 3X_1X_2 - 2X_1 = 0.$$

(i) Stabilire se esiste un'affinità di \mathbb{R}^2 che trasformi \mathcal{C} in \mathcal{D} , motivando tutte le asserzioni fatte.

(ii) Stabilire se esiste un'isometria di \mathbb{R}^2 che trasformi \mathcal{C} in \mathcal{D} , motivando tutte le asserzioni fatte.

Svolgimento: (i) La matrice simmetrica completa associata a \mathcal{C} è la matrice

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \end{pmatrix}.$$

Otteniamo $\det(\tilde{A}) = 0$ e $\det(A) = -1/4 < 0$. Pertanto \mathcal{C} è un'iperbole semplicemente degenere.

Per la conica \mathcal{D} , basta osservare che essa si scrive come

$$X_1(X_1 + 3X_2 - 2) = 0;$$

pertanto anche questa è manifestamente un'iperbole semplicemente degenere. Questo comporta che \mathcal{C} e \mathcal{D} sono sicuramente affini, dato che la forma canonica affine di un'iperbole semplicemente degenere è univocamente individuata ed è, in opportune coordinate, $Z_1^2 - Z_2^2 = 0$.

(ii) Le coniche \mathcal{C} e \mathcal{D} non possono invece essere congruenti. Per giungere a questa conclusione, si può applicare l'algoritmo di riduzione a forma canonica metrica sia a \mathcal{C} che a \mathcal{D} e vedere che le forme canoniche metriche vengono differenti. Un metodo più rapido è invece quello di considerare il coseno dell'angolo formato tra le due rette costituenti sia \mathcal{C} che \mathcal{D} .

Per calcolare il coseno dell'angolo θ tra le due rette di \mathcal{D} basta considerare che i due vettori direttori sono $(1, 0)$ e $(1, 3)$. Pertanto si ha $\cos \theta = \frac{\sqrt{10}}{10}$.

Per determinare i vettori direttori delle due rette che formano \mathcal{C} , basta osservare che la forma quadratica associata alla conica è X_1X_2 , pertanto i due assi di simmetria di \mathcal{C} sono necessariamente ortogonali.

Esercizio 8. Nel piano cartesiano \mathbb{R}^2 , con riferimento cartesiano ortonormale standard $RC(O; x_1, x_2)$, sia data la conica \mathcal{C} , di equazione cartesiana

$$X_1^2 + 4X_1X_2 + 3X_2^2 + 2X_1 + 3 = 0.$$

- (i) Verificare che \mathcal{C} è un'iperbole generale.
 (ii) Determinare le direzioni degli assi di simmetria di \mathcal{C} di modo che formino una base positivamente orientata di \mathbb{R}^2 . **[6 punti]**
 (iii) Qual'è l'angolo formato da questi assi di simmetria?

Svolgimento: (i) La matrice simmetrica completa associata a \mathcal{C} è la matrice

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \end{pmatrix}.$$

Otteniamo $\det(\tilde{A}) \neq 0$ e $\det(A) = -1 < 0$. Pertanto \mathcal{C} è un'iperbole generale.

(ii) Il polinomio caratteristico della forma quadratica associata a \mathcal{C} è $P(T) = T^2 - 4T - 1$ che ha come soluzioni $2 \pm \sqrt{5}$.

Un generatore \bar{v} dell'autospazio $V_{2+\sqrt{5}}$ sarà la direzione di uno dei due assi di simmetria. L'autospazio si determina risolvendo il sistema lineare

$$(3 + \sqrt{5})X_1 + 2X_2 = 0 = 2X_1 + (5 + \sqrt{5})X_2$$

che fornisce $\bar{v} = \begin{pmatrix} 3 + \sqrt{5} \\ 2 \end{pmatrix}$. Per il teorema spettrale degli operatori autoaggiunti, l'altro autovettore (e quindi la direzione dell'altro asse di simmetria) è necessariamente

ortogonale a \bar{v} . Per avere una base positivamente orientata allora prenderemo come generatore $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 + \sqrt{5} \end{pmatrix}$

(iii) La risposta è $\theta = \pi/2$ come discende direttamente dal fatto che A è autoaggiunto e che i due autovalori di A erano distinti.