

Università degli Studi Roma Tre - Corso di Laurea in Matematica

Tutorato di Geometria 2

A.A. 2009-2010 - Docente: Prof. A. Verra

Tutori: Dott.ssa Paola Stolfi e Annamaria Iezzi

TUTORATO NUMERO 1 (6 OTTOBRE 2009)

FORME BILINEARI

I testi e le soluzioni dei tutorati sono disponibili al seguente indirizzo:

<http://www.lifedreamers.it/liuck>

1. Stabilire quali delle seguenti sono forme bilineari su \mathbb{R}^2 :

(a) $F((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = 2x_1y_1 - x_1y_2 + 3x_2y_1 - 5x_2y_2$

(b) $G((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = x_1y_1 - x_1^3y_2$

2. Stabilire quali delle seguenti sono forme bilineari su \mathbb{R}^n :

(a) $F(\vec{x}, \vec{y}) = \left(\sum_{i=1}^n x_i \right) \left(\sum_{j=1}^n y_j \right)$

(b) $F(\vec{x}, \vec{y}) = \sum_{j=1}^n (x_j + y_j)^2 - \sum_{j=1}^n x_j^2 - \sum_{j=1}^n y_j^2$

(c) $F(\vec{x}, \vec{y}) = \left| \sum_{j=1}^n x_j y_j \right|$

3. Data la forma bilineare $F : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da:

$$F(\vec{x}, \vec{y}) = 2x_1y_1 + x_1y_3 + 2x_2y_3 + x_3y_1 + 2x_3y_2 - 4x_3y_3$$

$$\forall \vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^3, \quad \vec{x} = (x_1, x_2, x_3) \quad \vec{y} = (y_1, y_2, y_3).$$

(a) Stabilire se F é simmetrica.

(b) Scrivere la matrice A che rappresenta F rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^3 .

(c) Verificare che il vettore $\vec{u} = e_1 + e_3$ é isotropo.

(d) Verificare che i vettori $\vec{v} = (1, 2, 0)$ e $\vec{w} = (-5, \sqrt{3}, 2)$ sono F -ortogonali.

(e) Determinare $\langle (1, 1, 2), (1, 0, 1) \rangle^\perp$.

4. Data la matrice:

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

(a) Scrivere la forma bilineare G definita, rispetto alla base canonica $\mathbb{E} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3, \vec{e}_4)$, dalla matrice A .

(b) Verificare che G é degenera e individuare due vettori non nulli $\vec{x}_0, \vec{y}_0 \in \mathbb{R}^4$ tali che $G(\vec{x}_0, \vec{y}) = 0 \forall \vec{y} \in \mathbb{R}^4$ e $G(\vec{x}, \vec{y}_0) = 0 \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^4$.

(c) Scrivere la matrice di G rispetto alla base $b = \{\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3, \vec{b}_4\}$, dove

$$\vec{b}_1 = \vec{e}_1 \quad \vec{b}_2 = -\vec{e}_1 + \vec{e}_4 \quad \vec{b}_3 = \vec{e}_1 + \vec{e}_2 \quad \vec{b}_4 = \vec{e}_3$$

5. Sia $x_0 = (-1, 3, 2) \in \mathbb{R}^3$ e sia F la forma bilineare simmetrica di \mathbb{R}^3 definita rispetto alla base canonica $\mathbb{E} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ dalla matrice:

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

(a) Verificare che il vettore \vec{x}_0 non é F -isotropo.

(b) Determinare due vettori $\vec{y}', \vec{y}'' \in \mathbb{R}^3$ tali che:

$$\vec{y}' + \vec{y}'' = \vec{e}_2, \quad \text{con } \vec{y}' \parallel \vec{x}_0 \text{ e } \vec{y}'' \perp \vec{x}_0$$

(c) Determinare un'equazione cartesiana di \vec{e}_2^\perp .

6. Sia $D : K^2 \times K^2 \rightarrow K$ l'applicazione cosí definita:

$$D(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \begin{vmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{vmatrix} = x_1 y_2 - x_2 y_1, \quad \forall \mathbf{x} = (x_1, x_2), \mathbf{y} = (y_1, y_2) \in K^2.$$

(a) Verificare che l'applicazione D (detta applicazione determinante) é una forma bilineare antisimmetrica.

(b) Scrivere la matrice di D rispetto alla base canonica \mathbb{E} di K^2 .

(c) Calcolare il cono isotropo $I_D(K^2)$.

7. Diagonalizzare le seguenti matrici:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \quad \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 3 & 3 & 0 \\ -2 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$