

**Esercizio 1.**

Nello spazio euclideo  $E^3$  con coordinate cartesiane  $(x, y, z)$  determinare equazioni cartesiane per il piano passante per il punto di coordinate  $(-1, 0, 1)$  ed ortogonale alla retta di equazioni cartesiane

$$\begin{cases} x + z + 2 = 0 \\ x - y + 3 = 0 \end{cases}$$

**Esercizio 2.**

Siano  $A, B, C, D$  i punti di coordinate

$$A = (1, 2, 2), \quad B = (2, 1, 2), \quad C = (2, 2, 1), \quad D = (1, 1, 1).$$

(i). Si verifichi che  $A, B, C$  non sono allineati e che  $A, B, C, D$  non sono coplanari.

Scrivere un'equazione cartesiana del piano  $\alpha$  contenente  $A, B, C$ .

(ii). Calcolare la distanza tra  $\alpha$  e  $D$ .

**Esercizio 3.**

Nello spazio euclideo  $E^3$  con coordinate cartesiane  $(x, y, z)$  si consideri la retta  $s$  di equazioni cartesiane

$$\begin{cases} x + 2z - 1 = 0 \\ y - z + 2 = 0 \end{cases}.$$

Determinare i punti di  $s$  che distano  $\sqrt{3}$  dall'origine.

**Esercizio 4.**

Consideriamo uno spazio euclideo  $E$  di dimensione 2 su uno spazio vettoriale euclideo  $(V, \langle, \rangle)$  con riferimento cartesiano  $Oe_1e_2$  fissato e coordinate associate  $(x_1, x_2)$ . Sia  $r$  la retta di equazione cartesiana  $3x_1 + 6x_2 + 5 = 0$ . Sia  $O'$  il punto di coordinate  $(-4, 1)$  e siano  $\underline{f}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}e_1 + \frac{1}{\sqrt{2}}e_2$ ,  $\underline{f}_2 = -\frac{1}{\sqrt{2}}e_1 + \frac{1}{\sqrt{2}}e_2$  vettori di  $V$ .

(i). Verificare che  $O'\underline{f}_1\underline{f}_2$  è un riferimento cartesiano di  $E$ . Siano  $(y_1, y_2)$  le coordinate associate a tale riferimento.

(ii) Determinare le formule di cambiamento di coordinate, dalle  $(x_1, x_2)$  alle  $(y_1, y_2)$  e viceversa.

(iii). Determinare l'equazione cartesiana della retta  $r$  nel riferimento  $O'\underline{f}_1\underline{f}_2$ .

**Esercizio 5.**

Nello spazio euclideo  $E^3$  con coordinate cartesiane  $(x, y, z)$  sono date le rette

$$r : \begin{cases} 2x - y + z = 1 \\ x + y + 3z = 2 \end{cases} \quad s : \begin{cases} x = 2 - t \\ y = 1 + 3t \\ z = -1 + t \end{cases}$$

Calcolare la distanza fra  $r$  ed  $s$  (senza far uso di formule generali).

**Esercizio 6.**

Siamo in uno spazio euclideo di dimensione 3 con riferimento cartesiano fissato. Verificare che i punti  $P_1(-1, 1, 2)$ ,  $P_2(0, 1, 1)$ ,  $P_3(1, 2, 0)$ ,  $P_4(0, 2, 1)$  sono vertici consecutivi di un parallelogramma.

Calcolare l'area di tale parallelogramma (può essere utile la nozione di prodotto vettoriale...).

**Esercizio 7.** Siamo nel piano euclideo numerico  $E$  su  $(\mathbb{R}^2, \bullet)$ , con riferimento cartesiano standard  $O_{\underline{e}_1 \underline{e}_2}$  fissato.

**7.1** Sia  $R_{C, \theta} \in \text{Isom}(E)$  la rotazione di un angolo  $\theta$  attorno al punto  $C$  di coordinate  $(c_1, c_2)$ . Utilizzando la traslazione  $t_{(c_1, c_2)}$ , scrivete l'espressione in coordinate di  $R_{C, \theta}$ .

**7.2** Sia  $r$  una retta per  $C = (c_1, c_2)$  di direzione  $\underline{r}$ , con  $\|\underline{r}\| = 1$ . Sia  $\theta \in [0, \pi]$  l'angolo che  $\underline{r}$  forma con  $\underline{e}_1$ :  $\theta := \widehat{\underline{r} \underline{e}_1}$ . Sia  $\rho_r$  la riflessione rispetto a  $r$  e  $S_{\mathbb{R}\underline{r}}$  la simmetria ortogonale rispetto a  $\mathbb{R}\underline{r}$ .

Scrivere la matrice associata a  $S_{\mathbb{R}\underline{r}}$  nella base standard in termini di funzioni trigonometriche e dell'angolo  $\theta$ ; sia  $M_\theta$  tale matrice. Che relazione c'è fra  $M_\theta$  e la riflessione rispetto alla retta  $r_O = \mathbb{R}\underline{r}$  passante per l'origine e parallela a  $r$ ? L'esercizio 4 del compito 2 può essere utile.

**7.3** Utilizzando la traslazione  $t_{(c_1, c_2)}$  scrivere l'espressione in coordinate di  $\rho_r$  in funzione di  $M_\theta$  e di  $(c_1, c_2)$ .

**7.4** Siano  $r_O = \mathbb{R}\underline{r}$  ed  $s_O = \mathbb{R}\underline{s}$  due rette per l'origine distinte. Sia  $\theta = \widehat{\underline{r} \underline{e}_1}$  e sia  $\phi = \widehat{\underline{s} \underline{e}_1}$ .

Verificare che  $\rho_{r_O} \circ \rho_{s_O}$  è una rotazione di un angolo  $\psi$  e determinare  $\psi$  in funzione di  $\theta$  e  $\phi$ .

**7.5** Vero o falso:  $\rho_{r_O} \circ \rho_{s_O} = \rho_{s_O} \circ \rho_{r_O}$

**Esercizio 8 (facoltativo).**

Dimostrare il seguente notevole

**Teorema (diagonalizzazione simultanea).** Sia  $V$  uno spazio vettoriale e siano  $T, S \in \text{End}(V)$ . Supponiamo che  $T$  e  $S$  siano diagonalizzabili. Verificare che esiste una base *comune* di autovettori se e solo se  $T \circ S = S \circ T$

*Suggerimenti.* Se esiste una base *comune* di autovettori allora è facile vedere che i due operatori commutano. La parte più difficile è il viceversa: *se  $T$  e  $S$  sono diagonalizzabili e se  $T \circ S = S \circ T$  allora esiste una base comune di autovettori.*

Provate ad usare il principio d'induzione sulla dimensione di  $V$ . Se  $\dim V = 1$  la tesi del teorema è chiaramente vera. Sia  $n = \dim V$ . Supponiamo quindi che il risultato sia vero per spazi vettoriali di dimensione  $< n$  e dimostriamolo per spazi di dimensione  $n$ . Possiamo supporre che ad esempio  $T \neq c \text{Id}$ ,  $c \in \mathbb{R}$  (perchè altrimenti il risultato sarebbe ovvio). Considerate gli autovalori di  $T$  ed i relativi autospazi. Dato che  $T \neq c \text{Id}$ ,  $c \in \mathbb{R}$ , la dimensione di ogni autospazio di  $T$  è *strettamente* minore di  $n$ . Usando la seconda ipotesi dimostrate che ognuno di questi autospazi è un sottospazio *invariante* per  $S$ . Ha senso quindi considerare la restrizione di  $S$  ad ognuno di questi autospazi. Dimostrate che ognuna di queste restrizioni è ancora un operatore diagonalizzabile; osservando poi che essa commuta con *la restrizione di  $T$  all'autospazio* (la quale è semplicemente uguale alla moltiplicazione per l'autovalore) concludete la dimostrazione.