

Geometria  
Appello II — Sessione Estiva  
Corso di laurea in Fisica — a.a. 2020/2021  
Tutti i Canali

DURATA: 1 ORE E 30 MINUTI

Paolo Bravi, Simone Diverio, Paolo Piazza,  
Paolo Piccini, Riccardo Salvati Manni, Ernesto Spinelli

12 luglio 2021

**Esercizio 1.** Determinare l'espressione in coordinate canoniche  $(x, y, z)$  di  $\mathbb{R}^3$  dell'unica applicazione lineare  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che

$$T \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad T \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad T \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Determinare una base per l'immagine di  $T$ . Spiegare perché l'applicazione  $T$  è unica.

**Esercizio 2.** Si consideri l'operatore lineare  $L_A: \mathbb{C}^3 \rightarrow \mathbb{C}^3$  associato alla matrice

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

Determinare lo spettro di  $L_A$  e, se esiste, una base di  $\mathbb{C}^3$  composta da autovettori di  $L_A$ .

**Esercizio 3.** Sia  $b: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  la forma bilineare simmetrica data da

$$b(v, w) = \operatorname{tr}(v \cdot w^t).$$

Determinare la segnatura di  $b$ , e una base  $b$ -ortonormale  $\mathcal{B}$  per il complemento ortogonale  $U^{\perp_b}$  rispetto a  $b$  del sottospazio

$$U = \{(x, y, z)^t \in \mathbb{R}^3 \mid x - y + z = 0\}.$$

Completare infine  $\mathcal{B}$  a una base  $b$ -ortogonale di  $\mathbb{R}^3$ .

# SOLUZIONI

Esercizio 1. I vettori  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ , e  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  formano  
una base di  $\mathbb{R}^3$ , come è immediato verificare  
calcolando ad esempio

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 1 - 2 = -1 \neq 0.$$

Sia ora  $B$ . Allora, per definizione, la matrice  
associata a  $T$  con base  $B$  in partenza e canonica  
in arrivo è

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

la matrice del cambio di coordinate dalla base  
 $B$  a quella canonica è data da

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

Dunque la matrice associata a  $T$  nella base canonica sia in partenza che in arrivo sarà data da

$$A = B \cdot C^{-1}$$

Trovo  $C^{-1}$  con una E.G.

$$\left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$\rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & -2 & 1 \end{array} \right)$$

$$\rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 2 & -1 \end{array} \right)$$

$$\rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -1 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 2 & -1 \end{array} \right)$$

$$C^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & -2 \\ 1 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

Infine

$$A = B \cdot C^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 & 2 & -2 \\ 1 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -1 & 3 & -2 \\ -1 & 3 & -1 \\ -1 & 3 & -2 \end{pmatrix}$$

Quindi l'espressione di  $T$  in coordinate  $\bar{e}$

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -x + 3y - 2z \\ -x + 3y - z \\ -x + 3y - 2z \end{pmatrix}$$

Un sistema di generatori per l'immagine  $\bar{c}$  dato da

$\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$ . Il primo  $\bar{c}$  multiplo del

secondo, mentre primo e ultimo formano un insieme

linearmente indipendente.

Quindi una base per  $\text{Im}(T)$  è dato ad esempio da  $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$ .

d'operatore  $T$  è unico per un teorema generale che afferma che data una base  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  di uno spazio vettoriale  $V$ , e  $n$  vettori arbitrari  $\{w_1, \dots, w_n\}$  di uno sp. vett.  $W$   $\exists!$  operatore lineare  $T: V \rightarrow W$  t.c.  $\forall i=1, \dots, n$  si ha  $T(v_i) = w_i$ .

Ma come osservato, i vettori  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix},$  e  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  forniscono una base di  $\mathbb{R}^3$ .

Esercizio 2. Calcola il polinomio caratteristico

di  $L_A$ :

$$P_{L_A}(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & i & 1 \\ 0 & 2-\lambda & 0 \\ -1 & i & 1-\lambda \end{pmatrix}$$

$$= (1-\lambda)^2(2-\lambda) + (2-\lambda)$$

$$= (2-\lambda) \left[ (1-\lambda)^2 + 1 \right]$$

Quindi:  $p_{L_A}(\lambda) = 0$  sse  $\lambda = 2$  oppure

$$(1-\lambda)^2 + 1 = 0, \text{ cioè } 1-\lambda = \pm i \Leftrightarrow \lambda = 1 \pm i$$

Lo spettro di  $L_A$  è dato da  $\{1+i, 1-i, 2\}$ .

$L_A$  ha 3 autovalori distinti  $\Rightarrow L_A$  è diagonalizzabile.

Trovo ora una base di autovettori.

$$\lambda = 2$$

$$\begin{pmatrix} -1 & i & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & i & -1 \end{pmatrix} \text{ E.G. } \rightsquigarrow \begin{pmatrix} -1 & i & 1 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} i \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \text{autovettore} \\ \text{di autovalore} \\ \lambda = 2 \end{array}$$

$$\lambda = 1 \pm i$$

$$\begin{pmatrix} \mp i & i & 1 \\ 0 & 1 \mp i & 0 \\ -1 & i & \mp i \end{pmatrix} \text{ E.G. } \rightsquigarrow \begin{pmatrix} -1 & i & \mp i \\ 0 & 1 \mp i & 0 \\ 0 & i \pm 1 & 0 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} -1 & i & \mp i \\ 0 & 1 \mp i & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$\leadsto \begin{pmatrix} \mp i \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  autovettore  
di autovale  $1 \pm i$

$\Rightarrow$  base di  $\mathbb{C}^3$  composta da autovettori di  $L_A$   
è data ad esempio da  $\left\{ \begin{pmatrix} i \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} i \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -i \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ .

Esercizio 3 Dato  $v = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$  e  $w = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix}$

si ha che

$$v \cdot w^t = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \cdot (\alpha \ \beta \ \gamma) = \begin{pmatrix} a\alpha & a\beta & a\gamma \\ b\alpha & b\beta & b\gamma \\ c\alpha & c\beta & c\gamma \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{tr}(v \cdot w^t) = a\alpha + b\beta + c\gamma$$

$\Rightarrow$  b non è altro che il prodotto scalare canonico  
di  $\mathbb{R}^3$ . La sua equazione è dunque  $(3, 0, 0)$ .

Una base per il complemento ortogonale di

$U$  è sempre  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ . Per averla ortogonale

va quindi solo normalizzata  $\rightarrow B = \left\{ \frac{\sqrt{3}}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ .

Per completarla a una base ortogonale di  $\mathbb{R}^3$ ,  
è sufficiente trovare una base ortogonale di  $U$   
e giustapporre a  $B$ , essendo  $U$  ortogonale a  $U^\perp$ .

Una base di  $U$  si ottiene risolvendo

$$\{x - y + z = 0\} \Rightarrow \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

Una volta ortogonalizzata, usando ad esempio

Gram-Schmidt. Rimpiazzo  $\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  con

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle}{\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{+1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \left[ \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$



da bon  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$  di  $U$  è ortogonale.

da bon cercate è ad esempio quindi

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}.$$