

## 1. COMPITO DEL 7 GENNAIO 2025

Avete 2 ore e 40 minuti di tempo. Non si possono usare libri, appunti, calcolatrice, cellulari, pena l'annullamento del compito. Scrivere chiaramente e motivare le risposte. Non saranno corretti esercizi scritti in modo illeggibile.

**Esercizio 1.** Sia  $b : \mathbb{R}^4 \times \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$  un prodotto scalare.

a) È vero che se  $b$  è non degenere allora non esistono vettori isotropi non nulli? Se vero spiegare perché, se falso dare un controesempio.

b) È vero che se  $b$  non è definito positivo o negativo allora esiste sicuramente un vettore isotropo non nullo. Se vero spiegare perché, se falso dare un controesempio.

**Esercizio 2.** Sia  $U$  il sottospazio di  $\mathbb{R}^4$  definito dalle equazioni

$$2x_1 + x_2 - x_3 - x_4 = 0 \quad \text{e} \quad 2x_1 - x_2 - x_3 + x_4 = 0$$

e sia  $W$  il sottospazio di  $\mathbb{R}^4$  generato dai vettori

$$w_1 = e_2 + e_3 + e_4 \quad \text{e} \quad w_2 = e_1 + e_2 + 3e_3 + e_4$$

determinare una base di  $U \cap W$ .

**Esercizio 3.** Siano  $r$  e  $s$  due assi passanti per l'origine che formano un angolo di 90 gradi. Sia  $R$  una rotazione attorno a  $r$  di angolo  $\alpha$  e sia  $S$  la rotazione attorno all'asse  $s$  di angolo  $\beta$ .

a) Dimostrare che  $S \circ R$  è una rotazione.

b) se  $\alpha = \beta = 45$  gradi, determinare il coseno dell'angolo di rotazione di  $S \circ R$ .

**Esercizio 4.** Sullo spazio vettoriale dei polinomi di grado minore o uguale a 2 si consideri il seguente prodotto scalare:

$$b(p(t), q(t)) = p(0)q(0) + p(1)q(1) - 2p(-1)q(-1)$$

a) Se ne determini la segnatura.

b) Si determini una base dell'ortogonale del polinomio  $1 + t + t^2$  rispetto a questo prodotto scalare.

## 2. SOLUZIONI DEL COMPITO DEL 7 GENNAIO 2025

**Soluzione dell'esercizio 1.** a) No, non è vero, per esempio il prodotto scalare

$$b((x_1, x_2, x_3, x_4), (y_1, y_2, y_3, y_4)) = x_1y_1 - x_2y_2 - x_3y_3 - x_4y_4$$

è non degenere e ha vettori isotropi, per esempio  $(1, 1, 0, 0)$ .

b) Sì, è vero. Se  $b$  è degenere allora il radicale è fatto di vettori isotropi. Se  $b$  è non degenere allora esiste una base ortonormale  $v_i$  con  $b(v_i, v_i) = \pm 1$ . Poiché è non definito esistono  $i$  e  $j$  tale che  $b(v_i, v_i) = 1$  e  $b(v_j, v_j) = -1$ . Allora il vettore  $v = v_i - v_j$  è isotropo.

**Soluzione dell'esercizio 2.** Sia

$$w = aw_1 + bw_2 = (b, a + b, a + 3b, a + b)$$

un generico vettore di  $W$ , questo sarà un vettore dell'intersezione se le sue coordinate verificano le equazioni che definiscono  $U$ . Sostituendo otteniamo

$$2b + (a + b) - (a + 3b) - (a + b) = 0 \quad \text{e} \quad 2b - (a + b) - (a + 3b) + (a + b) = 0$$

da cui

$$-a - b = 0 = 0 \quad \text{e} \quad -a - b = 0$$

Quindi  $w$  è in  $U$  se e solo se  $a = -b$ . Quindi tutti i vettori dell'intersezione si scrivono come

$$w = b(w_2 - w_1) = a(e_1 + 2e_3)$$

e quindi  $e_1 + 2e_3$  è una base dell'intersezione.

**Soluzione dell'esercizio 3.** Questo esercizio si può svolgere in modo sia puramente geometrico che algebrico. Geometrico si spiega meglio alla lavagna, algebrico si fa prima a scrivere.

a) Ricordiamo che una isometria lineare è una rotazione se e solo se ha determinante uguale a 1. In particolare  $S$  e  $R$  hanno determinante uguale a 1, e quindi, per il teorema di Binet, anche la loro composizione ha determinante uguale a 1. Poiché la composizione di isometrie è una isometria ricaviamo che  $S \circ R$  è una isometria di determinante uguale a 1 e quindi una rotazione di un angolo che indicheremo con  $\gamma$ .

b) Scegliamo una base ortonormale  $v_i$  in cui  $v_1$  è una base di  $s$  e  $v_2$  di  $r$ . Quindi in questa base avremo

$$[S]_{v_i}^{v_i} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & -\sin \alpha \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \quad [R]_{v_i}^{v_i} = \begin{pmatrix} \cos \beta & 0 & -\sin \beta \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin \beta & 0 & \cos \beta \end{pmatrix}$$

Quindi

$$[S \circ R]_{v_i}^{v_i} = \begin{pmatrix} \cos \beta & 0 & -\sin \beta \\ -\sin \alpha \sin \beta & \cos \alpha & -\sin \alpha \cos \beta \\ -\cos \alpha \sin \beta & \sin \alpha & \cos \alpha \cos \beta \end{pmatrix}$$

In particolare la traccia di questa trasformazione è uguale a  $\cos \alpha + \cos \beta + \cos \alpha \cos \beta$ . Sappiamo però che la traccia di una rotazione di angolo  $\gamma$  è anche uguale a  $1 + 2 \cos \gamma$ . Quindi

$$\cos \gamma = \frac{\cos \alpha + \cos \beta + \cos \alpha \cos \beta - 1}{2}.$$

Se  $\alpha = \beta = 45$  gradi otteniamo

$$\cos \gamma = \frac{\sqrt{2} - 1/2}{2} = \frac{2\sqrt{2} - 1}{4}.$$

**Soluzione dell'esercizio 4.** a) Scegliamo come base dello spazio vettoriale dei polinomi di grado minore o uguale a 2 gli elementi

$$f_0 = -(t-1)(t+1) \quad f_1 = \frac{1}{2}t(t+1) \quad f_{-1} = \frac{1}{2}t(t-1)$$

Questa base è caratterizzata dal fatto che  $f_i(j) = 1$  se  $i = j \in \{-1, 0, 1\}$  mentre  $f_i(j) = 0$  se  $i \neq j \in \{-1, 0, 1\}$ . Ne ricaviamo che è una base ortogonale e che

$$b(f_{-1}, f_{-1}) = -2 \quad b(f_0, f_0) = 1 \quad b(f_1, f_1) = 1$$

Quindi la segnatura di  $b$  è  $(2, 1, 0)$ .

b)  $L$  ortogonale di  $1 + t + t^2$  è dato dai polinomi  $p(t)$  tali che

$$0 = b(1 + t + t^2, p(t)) = 1 \cdot p(0) + 3 \cdot p(1) - 2 \cdot 1 \cdot p(-1)$$

ovvero  $p(0) + 3p(1) - 2p(-1) = 0$ . Se  $p(t) = at^2 + bt + c$  otteniamo

$$0 = c + 3(a + b + c) - 2(a - b + c) = a + 5b + 2c$$

ovvero  $a = -5b - 2c$ , quindi una base dell'ortogonale è data dai polinomi

$$-5t^2 + t \quad \text{e} \quad -2t^2 + 1.$$