

GE2 - Tutorato I

Chiara Del Vescovo

11 ottobre 2006

1. Sia b la forma bilineare simmetrica su \mathbb{R}^3 definita rispetto ad una base $\mathbb{E} = (\mathbf{e}_1 \ \mathbf{e}_2 \ \mathbf{e}_3)$ di \mathbb{R}^3 dalla matrice

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

- (a) Scrivere l'espressione di b e della sua forma quadratica associata Q in base \mathbb{E} ;
- (b) Calcolare il rango di b ;
- (c) Utilizzando l'algoritmo di Lagrange, determinare una base \mathbb{E} di \mathbb{R}^3 b -diagonalizzante.
2. Sia Q la forma quadratica avente, rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^4 $\mathbb{E} = (\mathbf{e}_1 \ \mathbf{e}_2 \ \mathbf{e}_3 \ \mathbf{e}_4)$, espressione $Q(\mathbf{x}) = 2x_1x_2 - 2x_1x_4 + 2x_2x_3 + 2x_2x_4 - 2x_3x_4$.
- (a) Scrivere la matrice \mathcal{A} associata a Q ;
- (b) Sia b la forma bilineare simmetrica rappresentata dalla matrice \mathcal{A} nella base \mathbb{E} ; si consideri il sottospazio vettoriale $W = \langle \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4 \rangle$, e sia b' la restrizione di b a W . Scrivere la matrice \mathcal{B} di b' in base $\mathbb{F} = (\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4)$;
- (c) Si consideri $b' : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, rappresentata dalla matrice \mathcal{B} rispetto ad una base $\mathbb{G} = (\mathbf{g}_1, \mathbf{g}_2, \mathbf{g}_3)$; utilizzando l'algoritmo di Lagrange, determinare la segnatura di b' e trovare una base b' -diagonalizzante;
- (d) Determinare le equazioni del cono b' -isotropo rispetto alla base \mathbb{G} .
3. Sia $b(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = x_1y_2 + x_2y_1 - x_1y_4 - x_4y_1 + 2x_2y_3 + 2x_3y_2 - 2x_3y_4 - 2x_4y_3$ una forma bilineare su \mathbb{R}^4 definita rispetto alla base $\mathbb{E} = (\mathbf{e}_1 \ \mathbf{e}_2 \ \mathbf{e}_3 \ \mathbf{e}_4)$;
- (a) Verificare che b è simmetrica;
- (b) Trovare una base b -diagonalizzante \mathbb{F} di \mathbb{R}^4 ;

- (c) Verificare in due modi distinti che b è degenera;
 - (d) Trovare due vettori \mathbf{v} e \mathbf{w} linearmente indipendenti e b -isotropi.
- 4.
- (a) Verificare che $\mathbb{Q}[X]$ è uno spazio vettoriale su \mathbb{Q} ;
 - (b) Verificare che l'applicazione $b_1 : \mathbb{Q}[X] \times \mathbb{Q}[X] \rightarrow \mathbb{Q}$ così definita:
 $b_1((p(X), q(X))) := p(1)q(1)$ è una forma bilineare simmetrica;
 - (c) Determinare un vettore $p_1(X) \in \mathbb{Q}[X]$ b -isotropo;
 - (d) Determinare un vettore $p_2(X) \in \mathbb{Q}[X]$ b -ortogonale a qualsiasi vettore $q(X) \in \mathbb{Q}[X]$;
 - (e) Esiste una forma bilineare simmetrica $b_a : \mathbb{Q}[X] \times \mathbb{Q}[X] \rightarrow \mathbb{Q}$
t. c. $b_a((p(X), q(X))) = p(a)q(a)$ che non ammette vettori b_a -isotropi? E se $b_a : \mathbb{R}[X] \times \mathbb{R}[X] \rightarrow \mathbb{R}$?