

Raccolta di esercizi per gli studenti di *Geometria 2* - Cdl Matematica, Bari  
A. Lotta  
A.A. 2022-23

Alcuni dei seguenti esercizi sono tratti da prove d'esame assegnate negli anni passati nei corsi di Geometria del primo biennio del Cdl in Matematica

Salvo avviso contrario,  $V$  denota uno spazio vettoriale reale di dimensione finita  $n \geq 1$ , mentre  $(V, g)$  denota uno spazio vettoriale Euclideo della stessa dimensione.

$M_n(\mathbb{R})$  denota lo spazio vettoriale delle matrici quadrate di ordine  $n$ .

Salvo avviso contrario,  $\{e_i\}$  denota la base canonica di  $\mathbb{R}^n$  e, se non specificato altrimenti,  $\mathbb{R}^n$  si intende munito del prodotto scalare standard. Si usa  $d(P, Q)$  per denotare la distanza di due punti  $P$  e  $Q$  in uno spazio affine Euclideo.

1. Sia  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineare simmetrica. Provare che le seguenti proprietà sono equivalenti:
  - a)  $b$  è definita positiva o definita negativa;
  - b) per ogni  $v \in V - \{0\}$  si ha  $b(v, v) \neq 0$ .
2. Sia  $\{\varphi_1, \dots, \varphi_n\}$  una base dello spazio duale  $V^*$  di  $V$ . Verificare che l'applicazione  $g : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  definita da:

$$g(v, w) := \sum_{i=1}^n \varphi_i(v) \varphi_i(w)$$

è un prodotto scalare su  $V$ .

3. Sia  $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  il sottospazio di  $M_n(\mathbb{R})$  costituito dalle matrici simmetriche. Mostrare che il complemento ortogonale di  $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  rispetto al prodotto scalare

$$\langle A, B \rangle = \text{tr}({}^tAB)$$

è il sottospazio  $\mathcal{A}_n(\mathbb{R})$  costituito dalle matrici antisimmetriche (cioè tali che  ${}^tA = -A$ ).

4. Sia  $W$  un sottospazio vettoriale di uno spazio vettoriale Euclideo  $(V, g)$ . Provare che la proiezione ortogonale  $p_W : V \rightarrow V$  su  $W$  è un'applicazione lineare, tale che

$$\text{Ker}(p_W) = W^\perp, \text{Im}(p_W) = W.$$

Nel caso in cui  $W$  è non banale e diverso da  $V$ , verificare che  $p_W$  è diagonalizzabile, e che ammette 0 e 1 come autovalori.

5. Provare che per ogni sottospazio  $W$  di uno spazio vettoriale Euclideo  $(V, g)$  si ha:

$$(W^\perp)^\perp = W.$$

6. Stabilire per quali valori di  $k \in \mathbb{R}$  la forma bilineare simmetrica  $b : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  associata alla matrice

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

rispetto alla base canonica, è definita positiva.

In corrispondenza di tali valori, si determini una base di  $W^\perp$ , dove

$$W = \langle e_1 + e_2, e_1 - e_3 \rangle$$

ed il complemento ortogonale è rispetto a  $b$ .

7. Si assuma  $n = 3$ . Stabilire per quali valori di  $k \in \mathbb{R}$  la forma bilineare simmetrica  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  associata alla matrice

$$A = \begin{pmatrix} k^2 & k^2 & k^2 \\ k^2 & k^2 + k + 1 & k^2 - k - 1 \\ k^2 & k^2 - k - 1 & k^2 + 1 \end{pmatrix}$$

rispetto ad una fissata base  $\{v_1, v_2, v_3\}$  è definita positiva.

8. Determinare la dimensione ed una base ortogonale del sottospazio

$$W = \langle (1, 0, 0, 1), (1, -1, 0, 0), (1, 2, 0, 3) \rangle$$

di  $\mathbb{R}^4$  rispetto al prodotto scalare standard. Determinare inoltre la proiezione ortogonale di  $e_1$  su  $W^\perp$ .

9. Determinare una base ortonormale di  $(\mathbb{R}^3, g)$  dove  $g$  è il prodotto scalare associato, rispetto alla base canonica, alla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

10. Determinare una base ortogonale di  $\mathbb{R}^3$  contenente il vettore  $v = (1, 1, 1)$ .

11. Si consideri la forma quadratica  $q$  su  $\mathbb{R}^3$  definita da

$$q(x, y, z) = xy + z^2.$$

- a) Si consideri il sottospazio  $W = \langle (1, 1, 0), (0, 0, 1) \rangle$  di  $\mathbb{R}^3$ . Verificare che la restrizione di  $q$  a  $W$  è definita positiva.
- b) Determinare una base ortonormale dello spazio Euclideo  $(W, \langle, \rangle)$  essendo  $\langle, \rangle$  il prodotto scalare determinato dalla restrizione di  $q$  a  $W$ .
12. Si consideri la forma bilineare simmetrica  $g$  su  $\mathbb{R}^3$  associata, rispetto alla base canonica  $\{e_1, e_2, e_3\}$  alla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 2 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- 1) Provare che  $(\mathbb{R}^3, g)$  è uno spazio vettoriale Euclideo.
- 2) Posto  $W = \langle e_1, e_3 \rangle$ , si determini una base  $\{u_1, u_2\}$  di  $W$  ortonormale rispetto a  $g$  e la si completi ad una base ortonormale di  $(\mathbb{R}^3, g)$ .
- 3) Si determinino  $w \in W$  e  $u \in W^\perp$  tali che

$$e_2 = w + u,$$

il complemento ortogonale essendo rispetto a  $g$ .

13. Verificare che l'applicazione  $F : M_n(\mathbb{R}) \rightarrow M_n(\mathbb{R})$ ,  $F(A) = {}^tA$  è una trasformazione ortogonale, dove  $M_n(\mathbb{R})$  è dotato del prodotto scalare  $\langle, \rangle$  di cui nell'Es. 3.
14. Si consideri una matrice  $A \in O(2)$ . Verificare quanto segue:  
 Se  $\det(A) = 1$ , allora  $A$  è diagonalizzabile se e solo se  $A = \pm I_2$ .  
 Se  $\det(A) = -1$ , allora  $A$  è diagonalizzabile.
15. Determinare esplicitamente tutte le matrici  $A \in SO(3)$  tali che  $Ae_1 = e_1$ .
16. Si supponga che  $(V, g)$  abbia dimensione 3; siano  $(U_1, U_2)$  e  $(W_1, W_2)$  due coppie di sottospazi con

$$\dim(U_i) = \dim(W_i) = i, \quad i = 1, 2$$

e

$$U_1 \subset U_2, \quad W_1 \subset W_2.$$

Provare che esiste una trasformazione ortogonale  $F : V \rightarrow V$  tale che

$$F(U_1) = W_1, \quad F(U_2) = W_2.$$

Determinare esplicitamente una tale  $F$  nel caso in cui  $V = \mathbb{R}^3$  e i sottospazi coinvolti sono i seguenti:

$$U_1 : \begin{cases} y = 0 \\ z = 0 \end{cases}, \quad U_2 : z = 0, \quad W_1 = \langle (0, 1, 1) \rangle, \quad W_2 = \langle (0, 1, 1), (0, 1, 2) \rangle.$$

17. Si supponga  $\dim(V) = 2$ . Mostrare che, dati due vettori  $u, v \in V$  tali che

$$\|u\| = \|v\| \neq 0,$$

esistono esattamente due trasformazioni ortogonali  $F : (V, g) \rightarrow (V, g)$  e  $G : (V, g) \rightarrow (V, g)$  tali che

$$F(u) = v, \quad G(u) = v.$$

Determinare esplicitamente tali trasformazioni ortogonali nel caso in cui  $V = \mathbb{R}^2$ ,  $u = (1, 2)$ ,  $v = (\sqrt{3}, -\sqrt{2})$ .

18. Dimostrare che, data una trasformazione ortogonale  $F : V \rightarrow V$  e un sottospazio vettoriale  $W$  di  $V$ , si ha:

$$F(W^\perp) = F(W)^\perp.$$

19. Sia  $n = 2$  e  $E$  un piano affine Euclideo associato a  $V$ . Siano  $P$ ,  $Q$ , e  $R$  punti distinti di  $E$ . Mostrare che vale la relazione

$$d(P, Q) = d(P, R) + d(R, Q) \quad (*)$$

se e solo se esiste un riferimento affine  $\mathcal{R}$  di  $E$  rispetto al quale si abbia:

$$P(0, 0), \quad Q(1, 0), \quad R(x, 0), \quad 0 < x < 1.$$

20. Verificare che, dati due punti distinti  $P, Q$  di  $\mathbb{R}^2$ , i punti  $R$ , diversi da  $P$  e  $Q$  per cui sussiste la (\*) sono tutti e soli quelli del tipo

$$R = tP + (1 - t)Q, \quad 0 < t < 1.$$

21. a) Mostrare che per ogni iperspazio  $W$  di  $(V, g)$  esiste una ed una sola trasformazione ortogonale  $\sigma_W : V \rightarrow V$ , diversa dall'identità  $Id_V$ , che fissa tutti i vettori di  $W$ , cioè tale che

$$\sigma_W(w) = w, \quad \forall w \in W.$$

Tale  $\sigma_W$  si chiama *simmetria ortogonale relativa a  $W$* .

- b) Verificare che ogni simmetria ortogonale  $\sigma := \sigma_W$  ha le seguenti proprietà:

- (a)  $\det(\sigma) = -1$
- (b)  $\sigma^2 = Id_V$
- (c)  $\sigma$  è diagonalizzabile.

c) Per ogni vettore non nullo  $u \in V$ , si denoti con  $\sigma_u$  la simmetria ortogonale relativa all'iperspazio  $\langle u \rangle^\perp$ .

- (a) Verificare che

$$\sigma_u(v) = v - 2 \frac{g(v, u)}{g(u, u)} u \quad \forall v \in V.$$

- (b) Verificare che, se  $u$  e  $v$  sono due vettori linearmente indipendenti, allora

$$g(u, v) = 0 \iff \sigma_u \circ \sigma_v = \sigma_v \circ \sigma_u.$$

22. Si consideri l'endomorfismo  $f$  di  $\mathbb{R}^3$  associato alla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 9 \end{pmatrix}$$

rispetto alla base canonica. Determinare una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$  costituita da autovettori di  $f$ .

23. Si consideri l'endomorfismo  $f$  di  $\mathbb{R}^3$  associato, rispetto alla base  $\mathfrak{B} = \{(0, -1, 1), (1, 1, 1), (1, 0, 0)\}$ , alla matrice

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

- 1) Provare che  $f$  è simmetrico rispetto al prodotto scalare standard di  $\mathbb{R}^3$ .
- 2) Determinare una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$  costituita da autovettori di  $f$ .

24. Si consideri l'endomorfismo  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che

$$F(1, 1, 0) = (1, 0, 2), \quad F(1, -1, 0) = (1, 0, 2), \quad F(0, 0, 1) = (2, 0, 3).$$

Stabilire se  $F$  è simmetrico rispetto al prodotto scalare standard  $\langle, \rangle$ .

25. Si consideri l'endomorfismo  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che

$$F(v) = (v \cdot v_o) u_o + (v \cdot u_o) v_o \quad \forall v \in \mathbb{R}^3$$

dove  $u_o$  e  $v_o$  sono vettori fissati, ed il simbolo  $\cdot$  denota il prodotto scalare standard di  $\mathbb{R}^3$ .

a) Mostrare che  $F$  è un endomorfismo simmetrico di  $(\mathbb{R}^3, \cdot)$ .

b) Nel caso in cui  $u_o = (\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}})$ ,  $v_o = (0, 1, 0)$ , determinare una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$  costituita da autovettori di  $F$ .