

Esercitazione 14/03/19

Recuperi: Martedì 19/3 }
Martedì 26/3 } ore 16:30 → AULA C32

§ 1.3. Verificare che nello spazio $C^0([0,1], \mathbb{R})$, dotato del prodotto scalare $\langle f|g \rangle = \int_0^1 f(t) \cdot g(t) \cdot dt$, i vettori

S e C , dati da $S(t) = \sin(2\pi t)$, $C(t) = \cos(2\pi t)$, sono

ortogonali tra di loro e hanno la stessa norma, trovandone il valore.

Per vedere l'ortogonalità, verifichiamo che $\langle S(t), C(t) \rangle = 0$

$$\langle S(t), C(t) \rangle = \int_0^1 \sin(2\pi t) \cdot \cos(2\pi t) \cdot dt \quad *$$

$$\text{Notiamo che } \sin(x) \cdot \cos(x) = \frac{\sin(2x)}{2}$$

$$* = \frac{1}{2} \int_0^1 \sin(4\pi t) \cdot dt = \frac{1}{8\pi} \int_0^{4\pi} \sin(y) \cdot dy = \frac{1}{8\pi} \left(-\cos(y) \right) \Big|_0^{4\pi} = 0$$

$$\circ \text{ Verifichiamo che } \sqrt{\langle S(t), S(t) \rangle} = \sqrt{\langle C(t), C(t) \rangle},$$

$$\text{equivalentemente verifichiamo } \langle S(t), S(t) \rangle = \langle C(t), C(t) \rangle,$$

ossia che $\int_0^1 \sin^2(2\pi t) \cdot dt = \int_0^1 \cos^2(2\pi t) \cdot dt$,

equivalentemente $\int_0^1 \sin^2(2\pi t) - \cos^2(2\pi t) \cdot dt = 0$ *

Osserviamo che vale $\cos^2(x) - \sin^2(x) = \cos(2x)$, quindi:

$$* = \int_0^1 -\cos(4\pi t) \cdot dt = 0$$

Cerchiamo valore della norma.

Notiamo che $\sin^2(x) + \cos^2(x) = 1$

$$1 = \int_0^1 1 \cdot dt = \int_0^1 \sin^2(2\pi t) + \cos^2(2\pi t) \cdot dt = \int_0^1 \sin^2(2\pi t) \cdot dt + \int_0^1 \cos^2(2\pi t) \cdot dt =$$

$$= \langle S(t), S(t) \rangle + \langle C(t), C(t) \rangle = 2 \cdot \langle S(t), S(t) \rangle$$

$$\langle S(t), S(t) \rangle = \frac{1}{2} \Rightarrow \sqrt{\langle S(t), S(t) \rangle} = \frac{1}{\sqrt{2}}, \text{ inoltre per il punto precedente}$$

$$\sqrt{\langle C(t), C(t) \rangle} = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

9.1.4. Calcolare l'angolo θ formato dalle matrici

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix}, \quad \text{ nello spazio } M_{2 \times 3}(\mathbb{R})$$

datato del prodotto scalare $\langle A|B \rangle = \text{tr}({}^t B \cdot A)$.

$$\cos \theta = \frac{\langle A|B \rangle}{\|A\| \cdot \|B\|}$$

$${}^t B \cdot A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 3 & 0 \\ -2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & * & * \\ * & 3 & * \\ * & * & 1 \end{pmatrix}$$

$$\langle A|B \rangle = \text{tr}(\overset{E}{B} \cdot A) = 6$$

$$\overset{E}{A} \cdot A = \begin{pmatrix} 4 & * & * \\ * & 5 & * \\ * & * & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \langle A|A \rangle = 11 \Rightarrow \|A\| = \sqrt{11}$$

$$\overset{E}{B} \cdot B = \begin{pmatrix} 2 & * & * \\ * & 9 & * \\ * & * & 5 \end{pmatrix} \Rightarrow \langle B|B \rangle = 16 \Rightarrow \|B\| = 4$$

$$\cos \theta = \frac{6}{4 \cdot \sqrt{11}} \quad \theta = \arccos\left(\frac{3}{2\sqrt{11}}\right) \in [0, 1]$$

9.1.5. Stabilire se l'applicazione f assegnata sia bilineare, in tal caso se sia simmetrica, in tal caso se sia definita positiva.

$$(b) f: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \quad f(x, y) = 7x_1y_2 + 8y_1y_2 - 5x_2y_1.$$

↓
problema.

$$f(0, y) = 8 \cdot y_1 \cdot y_2$$

$$f(0, \lambda y) = \lambda^2 \cdot 8 \cdot y_1 \cdot y_2 = \lambda^2 \cdot f(0, y) \neq \lambda \cdot f(0, y) \text{ no linearità.}$$

nel secondo fattore.

$$d) f: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x, y) = -3x_1y_1 + 2x_1y_2 + 8x_2y_1 + 7x_2y_2.$$

È bilineare (polinomio omogeneo di 1° grado nelle coordinate di x una volta che abbiamo fissato le coordinate di y , e viceversa).

Non è simmetrica: i coefficienti dei monomi "misti" in x_1y_2 e x_2y_1 sono diversi.

$$f(e_1, e_2) = 2 \quad \left(\begin{array}{l} \text{sostituendo } x_1=1, y_1=0 \\ x_2=0, y_2=1 \end{array} \right)$$

$$f(e_2, e_1) = 8 \quad \left(\begin{array}{l} x_1=0, y_1=1 \\ x_2=1, y_2=0 \end{array} \right)$$

$$(f) f: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \quad f(x, y) = 7x_1y_1 - 3x_1y_2 - 3x_2y_1 - 4x_2y_2$$

Bilineare e simmetrica.

$$\begin{bmatrix} 7 & -3 \\ -3 & -4 \end{bmatrix}$$

⌞
 notiamo che $f(e_1, e_2) = f(e_2, e_1) = -3$ per bilinearità.

da $f(v, w) = f(w, v) \quad \forall v, w \in \mathbb{R}^2$.

• È definita positiva? NO, infatti $f(e_2, e_2) = -4$ $\begin{pmatrix} x_1 = y_1 = 0 \\ x_2 = y_2 = 1 \end{pmatrix}$

$$(h) f: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x, y) = 3x_1y_1 + 4x_1y_2 + 4x_2y_1 + 5x_2y_2 \quad \text{Bil. + simm. ok}$$

$$f(x, x) = 3x_1^2 + 8x_1x_2 + 5x_2^2. \text{ Prendiamo } x = e_1 - e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$f(e_1 - e_2, e_1 - e_2) = 3 - 8 + 5 = 0$$

Quindi abbiamo trovato un vettore $v (e_1 - e_2)$

tales che v è non nullo e $f(v, v) = 0$

$$(j) f: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x, y) = 4x_1y_1 - 3x_1y_2 - 3x_2y_1 + 5x_2y_2. \text{ Bilineare + simmetrica}$$

Def. positiva: $f(x, x) = 4x_1^2 - 6x_1x_2 + 5x_2^2$ *

$$(2x_1 + t \cdot x_2)^2 = 4x_1^2 + 4t x_1 \cdot x_2 + t^2 \cdot x_2^2$$

Poniamo $4t = -6$ $t = -\frac{3}{2}$, quindi $(2x_1 - \frac{3}{2}x_2)^2 =$

$$= 4 \cdot x_1^2 - 6x_1 x_2 + \frac{9}{4} x_2^2, \text{ quindi}$$

$$f(x, x) = \left(4 \cdot x_1^2 - 6x_1 x_2 + \frac{9}{4} x_2^2\right) + \frac{11}{4} x_2^2 = \left(2x_1 - \frac{3}{2}x_2\right)^2 + \frac{11}{4} x_2^2 \geq 0$$

$\forall x_1, x_2 \in \mathbb{R}$

Inoltre $f(x, x) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = 0 \\ 2x_1 - \frac{3}{2}x_2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow x_1 = x_2 = 0$

\updownarrow

$x = 0$

$$(k) f: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \quad f(x, y) = 2x_1 y_2 - 3x_2 y_1 + 4x_3 y_3$$

f è bilineare ma non simmetrica

poiché $f(e_1, e_2) = 2$, mentre $f(e_2, e_1) = -3$

$$(L) f: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x, y) = x_1 y_1 + x_1 y_2 + x_2 y_1 + 2x_2 y_2 + 3x_2 y_3 + 3x_3 y_2 + 2x_3 y_3$$

$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 3 \\ 0 & 3 & 2 \end{bmatrix}$ - matrice che rappresenta f rispetto alla base canonica e simmetrica $\Rightarrow f$ è simmetrica

$$f(x, x) = x_1^2 + 2x_1x_2 + \left[2x_2^2 + 6x_2x_3 + 2x_3^2 \right] \quad \begin{array}{l} x_1 = 0 \\ x_2 = 1 \\ x_3 = -1 \end{array}$$

$$f(e_2 - e_3, e_2 - e_3) = 2 - 6 + 2 = -2 < 0$$

— e quindi f non è definita positiva.

$$(m) f: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x, y) = x_1y_1 + 2x_2y_2 + 3x_3y_3 + x_1y_3 + x_3y_1 \quad \text{bilineare}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

È def. positiva?

$$f(x, x) = x_1^2 + 2x_2^2 + 3x_3^2 + 2x_1x_3 =$$

$$2x_2^2 + (x_1^2 + 2x_1x_3 + x_3^2) + 2x_3^2 = 2x_2^2 + (x_1 + x_3)^2 + 2x_3^2 \geq 0$$

$\forall x_1, x_2, x_3 \in \mathbb{R}$

$$f(x, x) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = 0 \\ x_3 = 0 \\ x_1 + x_3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow x_1 = x_2 = x_3 = 0 \Leftrightarrow x = 0$$