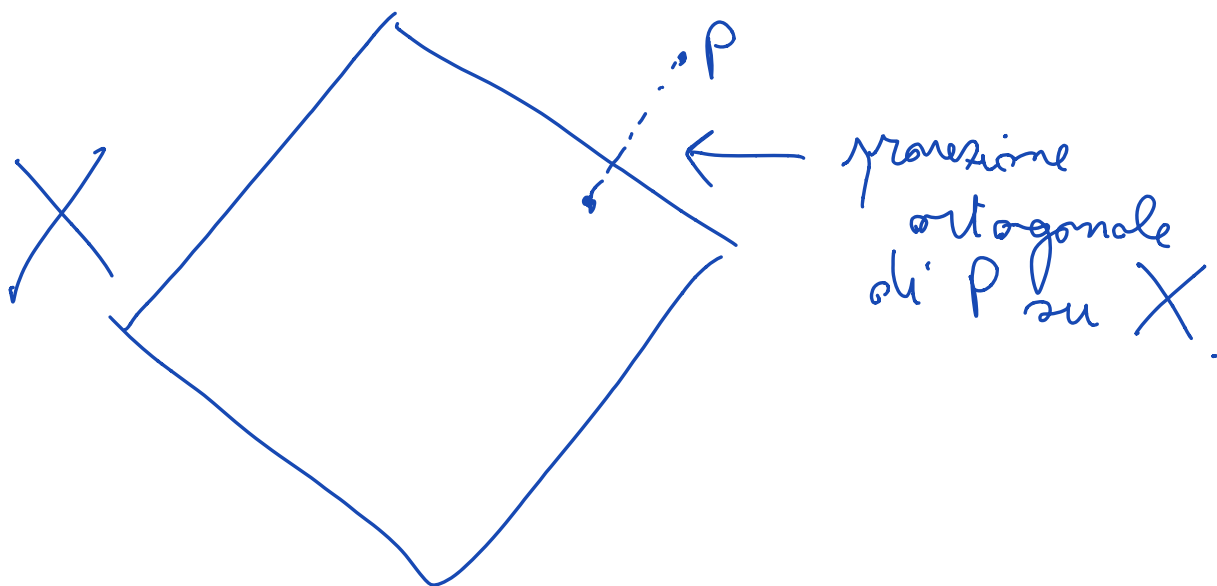


13 es. 1

Trovare il punto di $X = \left\{ x \in \mathbb{R}^3 : 3x_1 - x_2 + 4x_3 = 0 \right\}$
di minima distanza da $\begin{pmatrix} -1 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix} = P$



Dobbiamo dunque trovare la proiezione
ortogonale di P su X.

Osservo che $X^\perp = \text{Span} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \right)$

ricordo che X è definito da

$$\begin{pmatrix} 3 & -1 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = 0$$

ovvia

$$\left\langle \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \mid \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \right\rangle = 0 \quad \text{standard.}$$

Allora la proiezione di P ha la forma

$$P - \lambda \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1-3\lambda \\ 5+\lambda \\ 4-4\lambda \end{pmatrix}$$

dobbiamo trovare λ in modo che

$$\begin{pmatrix} -1-3\lambda \\ 5+\lambda \\ 4-4\lambda \end{pmatrix} \in X$$

$$3(-1-3\lambda) - (5+\lambda) + 4(4-4\lambda) = 0$$

$$-3 - 9\lambda - 5 - \lambda + 16 - 16\lambda = 0$$

$$8 = 26\lambda$$

$$\lambda = \frac{8}{26}$$

Allora la posizione cercata è

$$\begin{pmatrix} -\frac{50}{26} \\ \frac{138}{26} \\ \frac{72}{26} \end{pmatrix} = \frac{1}{13} \begin{pmatrix} -25 \\ 69 \\ 36 \end{pmatrix}$$

[5] es. 7

Trovare $a > 0$ tale che

$$A = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 2 \\ +1 & 0 & -2 \\ -2 & 2 & 0 \end{pmatrix} \text{ sia coniugata a}$$

$$K = \begin{pmatrix} 0 & a & 0 \\ -a & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Condizione necessaria è che

$$P_A(t) = P_K(t)$$



$$\uparrow \\ = t(t^2 + a^2)$$

$$= \det \begin{pmatrix} t & 1 & -2 \\ -1 & t & 2 \\ 2 & -2 & t \end{pmatrix} = t(t^2 + 9)$$

Perché siano uguali $a = \pm 3$

Perché l'esercizio chiede $a > 0$,
resta solo $a = 3$.

È anche condizione sufficiente perché per
TEOREMA 10.2.14 parte prima
teorema sulla forma canonica delle
matrici antisimmetriche so che posso
trovare fra le coniugate di A
una matrice della forma

$$\begin{pmatrix} 0 & \gamma & 0 \\ -\gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

la quale ha come pol. caratteristica

$$t(t^2 + \gamma^2) \text{ che deve essere uguale}$$
$$\text{a } p_A(t) = t(t^2 + 9),$$

Per questo so che

$$\begin{pmatrix} 0 & \downarrow 3 & 0 \\ -3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

è davvero una coniugata di A .

10 § 2.

Prova $A = \left(\begin{array}{cc|c} 6 & 1 & 3 \\ 1 & t & 1 \\ \hline 3 & 1 & t \end{array} \right)$

stabilire per quali $t \in \mathbb{R}$ si ha

$$\langle \cdot | \cdot \rangle_A$$

è un prodotto scalare

(ossia è anche definitivamente positivo).

Indagamento

A è simmetrica, resta solo da verificare che $\langle I \rangle A$ sia definita positiva.

Questo equivale (per il Teorema spettrale) a verificare che gli autovalori di A siano tutti e 3 maggiori di 0.

Cerchiamo solo i SEGN degli autovalori e possiamo usare il teorema del d_1, d_2, d_3 .

$$d_1 = 6 > 0$$

$$d_2 = 6t - 1$$

$$d_3 = t \underbrace{(6t - 10)}_{\leftarrow}$$

i segni degli autovalori sono i segni

$$\frac{d_1}{1}, \frac{d_2}{d_1}, \frac{d_3}{d_2}$$

$\uparrow$

$$> 0$$

$\Downarrow$

$$d_1 > 0$$

lungue cerco le t per cui vale

$$d_1 > 0, d_2 > 0, d_3 > 0$$

$$d_1 > 0 \text{ sempre}$$

$$d_2 > 0 \text{ se e solo se}$$

$$t > \frac{1}{6}$$

$$t > \frac{5}{3}$$

$$d_3 > 0 \text{ se e solo se}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} t > 0 \text{ e } t > \frac{5}{3} \\ \text{oppure} \\ t < 0 \text{ e } t < \frac{5}{3} \end{array} \right.$$

$\nearrow$ ormai $t < 0$
 $\forall A$ escluso
 qualche caso
 $t > \frac{1}{6}$

Resta la condizione $t > \frac{5}{3}$.

On data A SIMMETRICA
 avere

$$\langle v | w \rangle_A$$

significa considerare il prodotto fra
 matrici

$$\begin{array}{ccc}
 {}^t v & A & w \\
 \uparrow & \uparrow & \uparrow
 \end{array}$$

Vale inoltre:

$$\langle v | w_1 + w_2 \rangle_A = {}^t v A (w_1 + w_2) =$$

$${}^t v A w_1 + {}^t v A w_2 =$$

$$= \langle v | w_1 \rangle_A + \langle v | w_2 \rangle_A$$

La bilinearità segue dunque dalla proprietà distributiva del prodotto fra matrici:

$$A(B + C) = AB + AC$$

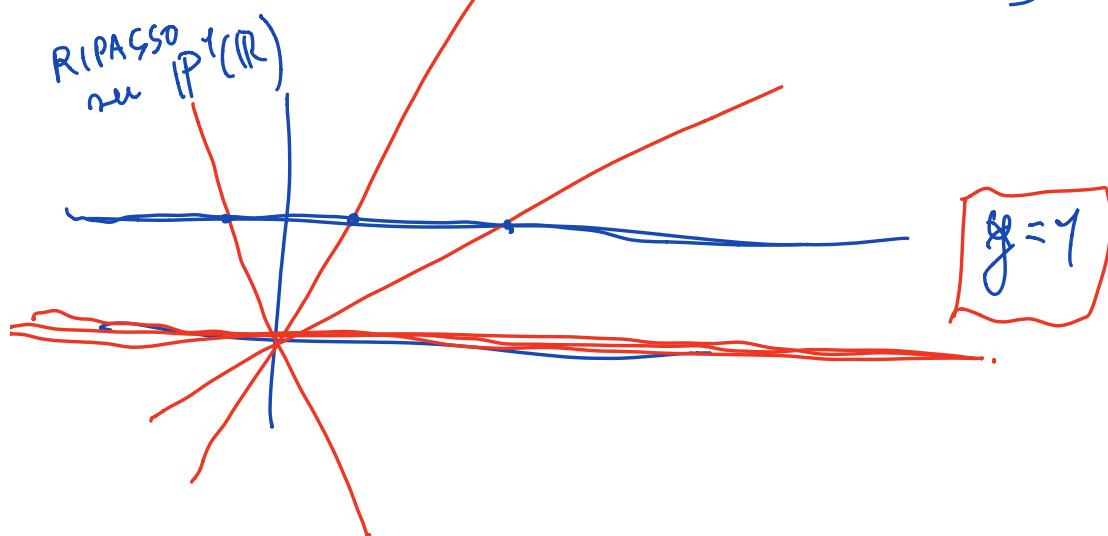
[11] es 5

Data la quadrica proiettiva

$$\{[x] \in \mathbb{P}^3(\mathbb{R}) : 2x_1x_2 + x_2^2 - 4x_1x_3 + 6x_2x_4 - x_3^2 + x_4^2 = 0\}$$

determinare il tipo affine della sua
intersezione con

$$\{[x] \in \mathbb{P}^3(\mathbb{R}) : x_3 = 1\}$$



Poniamo $x_3 = 1$ nell'equazione.

$$2x_1x_2 + x_2^2 - 4x_1 + 6x_2x_4 - 1 + x_4^2 = 0$$

è una quadrica affine,

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad Q$$

segni di Q

$+$ $-$ $+$

segni di A

$+$ $-$ $+$ $-$

Tabella a pag 261

iperbolide iperbolico con una foglia

y calcoli:

$$d_1 = 0$$

$$d_2 = -1$$

$$d_3 = -1$$

... 1

$$d_4 = +2 \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 0 & 3 & 1 \\ -2 & 0 & 0 \end{pmatrix} - 1 d_3 =$$

$$= 2 \cdot 16 + 1 = 33 > 0$$

Questi sulle forme e curve.

39 n. 7

Calcolare.

$$\int_{\alpha} \underbrace{(2xy^3 dx + 3x^2 y^2 dy)}_{\text{forma}}$$

$\uparrow$
 curva

dove $\alpha: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ è

la curva

$$\alpha = \left(t \cdot \log_2(1+t), -\sin\left(\frac{\pi t}{2}\right) \right)$$

Cosa dovremmo calcolare. (Def 15.1.1)

$$\int_a^b f(x,y) dx + g(x,y) dy =$$

$$\int_a^b \underbrace{f(\alpha(t))}_{x} \underbrace{X'(t)}_{dx} + \underbrace{g(\alpha(t))}_{y} \underbrace{Y'(t)}_{dy} dt$$

dove $\alpha(t) = (\underline{\underline{X(t)}}, Y(t))$

e $\alpha : [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^2$

Nel nostro caso dovremmo calcolare.

$$\int_0^1 -2 \underbrace{t \log_2(1+t)}_x \underbrace{\left(\sin \frac{\pi t}{2} \right)^3}_{y^3} \cdot \underbrace{\left(t \log_2(1+t) \right)}_{y^1} dt$$

$$-3 t^2 \log^2(1+t) \sin^2 \frac{\pi t}{2} \left(-\sin \frac{\pi t}{2} \right)' dt$$

Per FORTUNA la forma in
questione è ESATTA

(Def 15.2.3).

Una forma ω si dice esatta se:

$$\exists U: \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{t.c.}$$

questo
 $\subset \mathbb{R}^2$

$$dU = \omega$$

ovvero

$$dU(x,y) = \frac{\partial U}{\partial x} dx + \frac{\partial U}{\partial y} dy$$

Per la Prop 15.2.2 so che

se $\alpha : [a, b] \rightarrow \mathcal{M}$ è una
regolare $U : \mathcal{M} \rightarrow \mathbb{R}$ con derivate
parziali continue vale

$$\int_{\alpha} dU = U(\alpha(b)) - U(\alpha(a))$$

Nel nostro caso

$$w = zxy^3 dx + 3x^2y^2 dy$$

e si vede subito che

$$w = dU = d(x^2y^3)$$

Allora nel nostro caso

$$\int_{\alpha} \omega = \int_{\alpha} dV = V(\alpha(1)) - V(\alpha(0))$$

$$\alpha(1) = (1, -1)$$

$$\alpha(0) = (0, 0)$$

Also

$$V(\alpha(1)) = V((1, -1)) = 1^2(-1)^3 = -1$$

$$V(\alpha(0)) = V((0, 0)) = 0^2 \cdot 0^3 = 0$$

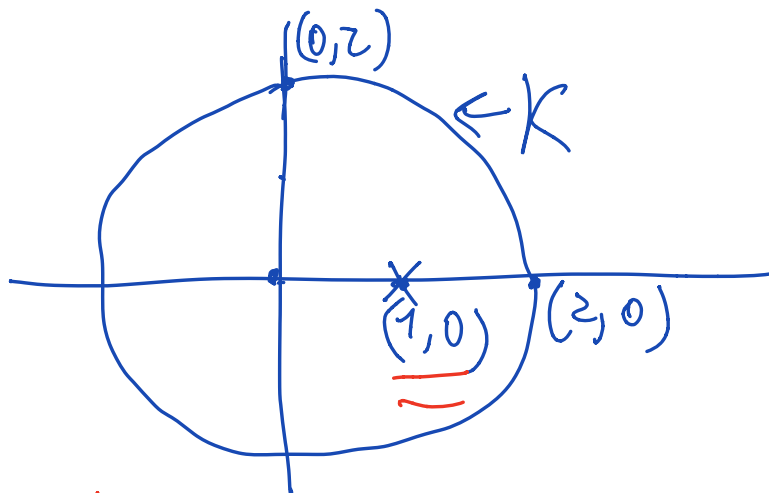
$$\int_{\alpha} \omega = -1 - 0 = -1$$

35 es 7.

Esistere una 1-forma chiusa ω definita
su $\mathbb{R}^2 \setminus \{(1,0)\}$ tale che.

$$\int_K \omega = 1$$

dove K è il bordo del disco
di centro $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ e raggio 2



Ricordo l'Osservazione 15.2.9

$$\text{Se } \omega_0 = \frac{x dy - y dx}{x^2 + y^2}$$

$$\alpha: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2 - \underline{\underline{\{(0,0)\}}}$$

è una curva chiusa allora

$$\int_{\alpha} \omega_0 = 2\pi \cdot \text{numero di avvolgi-
menti di } \alpha \text{ intorno
a } (0,0)$$

Osservo che
cambio variabile.

$$(x-1)$$

$$\omega = \frac{(x-1) dy - y dx}{(x-1)^2 + y^2}$$

Valore lo stesso con $\mathbb{R}^2 - \{(1,0)\}$

Quindi

$$\int_K \omega = 2\pi$$

Basta prendere

$$\tilde{\omega} = \frac{1}{2\pi} \quad \omega = \frac{1}{2\pi} \frac{(x-1)dy - ydx}{(x-1)^2 + y^2}$$

37 es. 7

Si fassi una 1 forma chiusa su

$A = \mathbb{R}^2 \setminus \{(-1,0), (1,0)\}$. Al
valore di $\int$ curva semplice chiusa e
orientata in A , quanti valori può

calcolare $\int_{\partial} \omega$?

Ripetiamo il Teorema 15.3.5

Se $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$ è limitato, $\bar{\Omega}$ la chiusura di un aperto, e ha bordo costituito da un insieme finito di curve regolari a tratti;

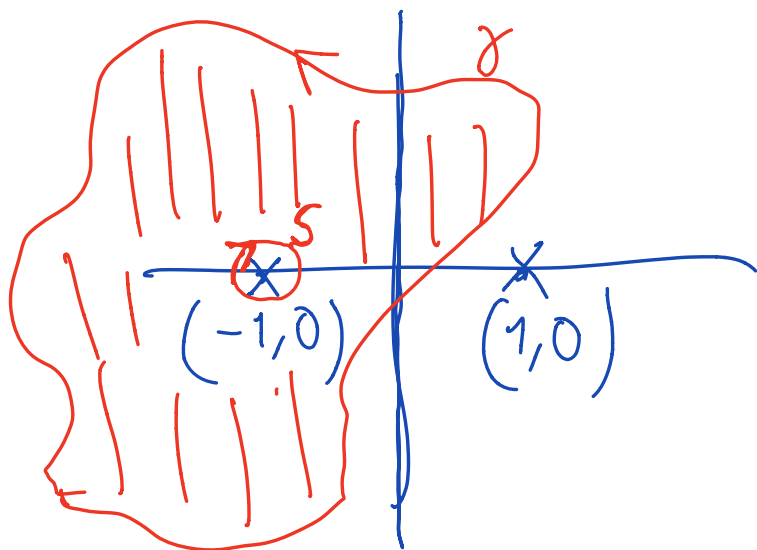
se ω è una 1-forma definita su un aperto che contiene Ω allora

$$\int_{\Omega} d\omega = \int_{\partial\Omega} \omega$$

bordo di Ω

orientato

Def 15.3.3



Ω la parte di piano compresa fra γ ed S

Ω ha le proprietà del teorema

Perché w data dall'esercizio è chiusa.

$$\uparrow dw = 0$$

$$\int_{\Omega} dw = \int_{\Omega} 0 = 0$$

Allora

per il teorema 15.3.5

$$0 = \int_M dw = \int_{\partial M} w = \int_{\gamma} w + \int_S w$$

γ orientata S orientata

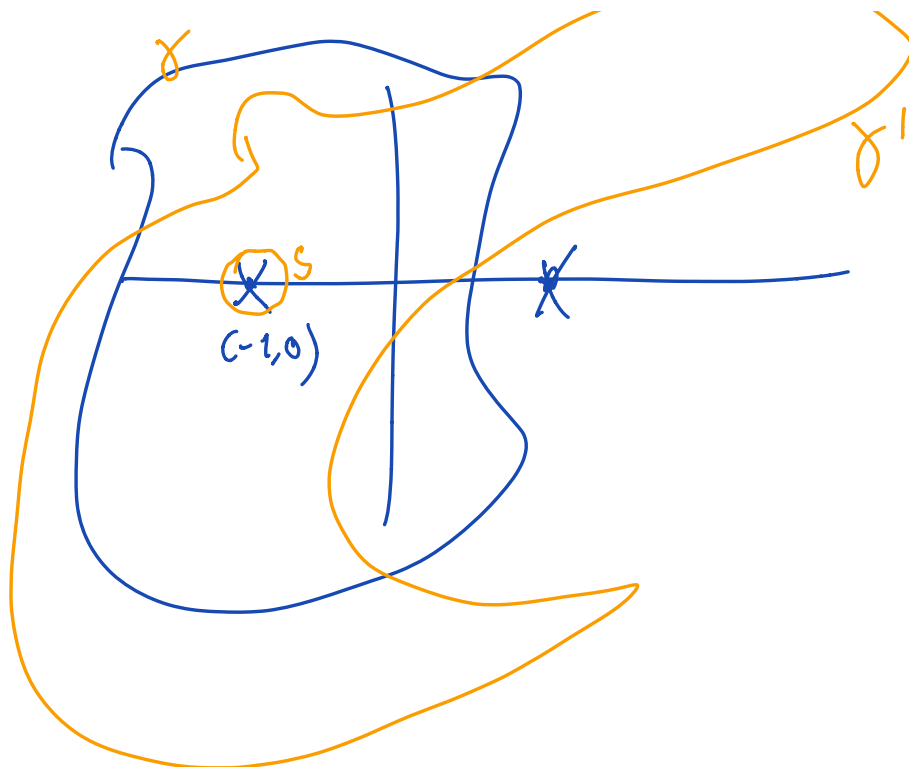
quindi

$$\int_{\gamma} w = - \int_S w$$

γ orientata S orientata

Se invece γ' un'altra curva

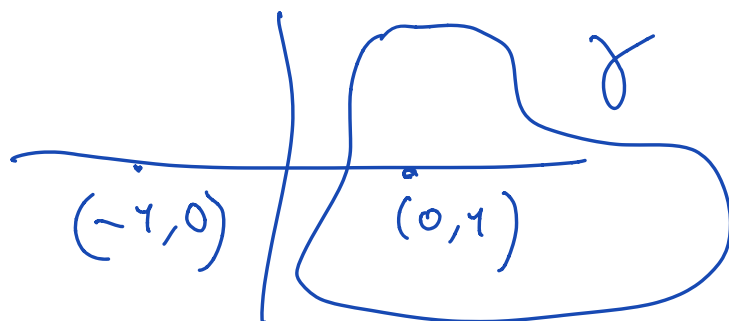




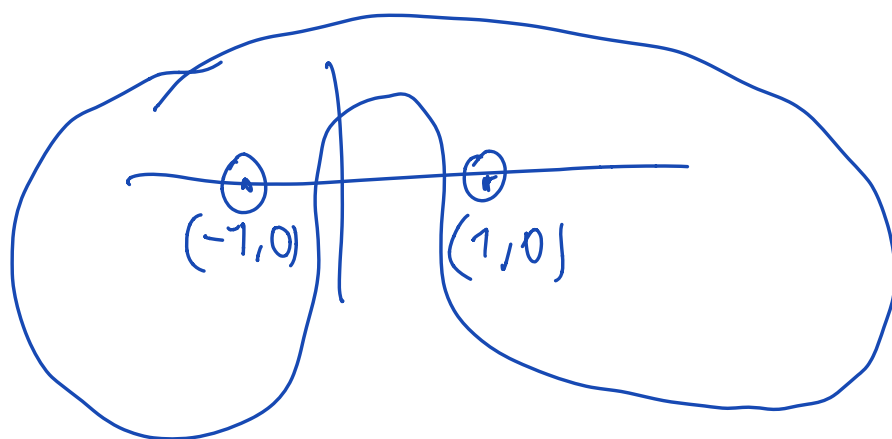
$$\int_{\gamma'} w = - \int_S w$$

Però anche $\int_{\gamma'} w = \int_{\gamma} w$.

Questo ragionamento si usa



e anche

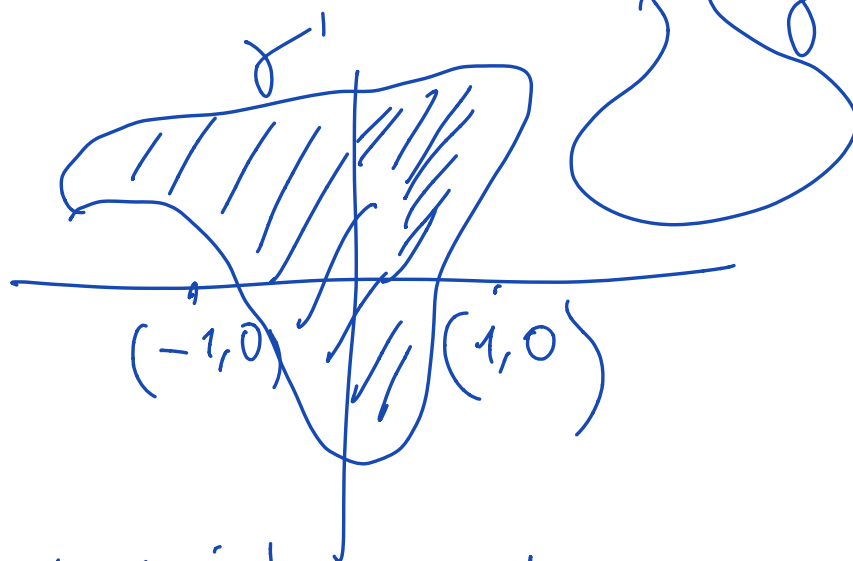


Per ora ho dunque trovato al

massimo 6 possibili valori

per $\int_{\chi} w$

Resta da considerare



Qui ci aiuta il lemma 15.3.8

Se Ω è semplicemente connesso

allora ogni 1-forma chiusa su Ω è
anche esatta su Ω

Allora nel nostro caso

$$\int_{\gamma} \omega = \underbrace{U(\gamma(\phi))} - \underbrace{U(\gamma(0))}$$

ma γ è curva chiusa quindi

$$\gamma(1) = \gamma(0), \text{ allora}$$

$$\int_{\gamma} w = 0$$

C'è un settimo valore possibile per
 $\int_{\gamma} w$ che è 0.

Risposta dunque: al massimo 7

Ricerimute lunedì dalle 16 alq lunedì
 e dalle 16,30 con geometria
 SU PRENOTAZIONE.