

Parte I

1. Questo tipo di esercizi si risolve facilmente calcolando alcuni determinanti principali.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} : \det A = -1 : \text{due esercizi per forza 1 autovalore } > 0 \text{ e 1 autovalore}$$

$$u < 0, \text{ quindi } l_+(A) = 1, l_-(A) = 1, l_0(A) = 0 ;$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} : \det A = -1 : \text{potrebbe essere o 1 autovalore } < 0 \text{ e gli}$$

altri due > 0 , oppure tutti e 3 gli autovalori < 0 .

Questa ultima possibilità è esclusa dal fatto che $a_{11} = \mathbf{e}_1^T A \mathbf{e}_1 = 0$
e quindi il prodotto non è definito. Segue $\sigma = (2, 1, 0)$

$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. $\operatorname{rg} A = 2$ quindi $\iota_0(A) = 1$. Il det fatto con

le righe e colonne di indici 1, 3 è $\begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} < 0$, quindi

$\varphi_A | \operatorname{Span}\{e_1, e_3\}$ ha indice di positività 1 e di negatività 1.

Quindi $\exists \underline{v}, \underline{w} \in \operatorname{Span}\{e_1, e_3\}$ s.c. $\varphi_A | \operatorname{Span}\{\underline{v}\} > 0$ e $\varphi_A | \operatorname{Span}\{\underline{w}\} < 0$

Quindi $\iota_+(A) = 1$, $\iota_-(A) = 1$

[Stiamo sfruttando l'osservazione: se $\varphi: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ è un prodotto scalare

e $W \subset V$ è un sottospazio, allora $\iota_+(\varphi) \geq \iota_+(\varphi|_W)$ e $\iota_-(\varphi) \geq$

$\iota_-(\varphi|_W)$. Attenzione: non è vero per ι_0 : controesempio: φ non

degenera ma avente vettori isotropi.]

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 4 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\det A = 0, \quad \det A_{12}^{12} = -1 \Rightarrow \sigma = (1, 1, 1)$$

Inoltre: $\operatorname{rg} A = 2 \Rightarrow \nu_0(A) = 1$, e in maniera del tutto analoga al caso precedente il duale $\varphi_A |_{\operatorname{span}\{e_1, e_2\}}$ ha indice di positività e di negatività = 1 e lo stesso quindi per $c_+(A), \nu_+(A)$.

$$2 - (i) \quad B = A^* A, \quad B^* = (A^* A)^* = A^* (A^*)^* = A^* A = B.$$

$x^* A^* A x = (Ax)^* Ax \geq 0$, perché il prodotto hermitiano canonico è definito positivo (quindi se $Ax \neq 0$ viene > 0).

(ii) Ovviamente $\ker A \subset \ker B$. Inverse se $Bx = 0$, si ha:

$x^* Bx = 0$ cioè $x^* A^* A x = (Ax)^* Ax = 0$ e quindi $Ax = 0$ perché il prodotto hermitiano canonico $\bar{c} > 0$.

3. $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ ha determinante $(1, 1, 0)$ quindi SI. Es: $\underline{x}^T A \underline{x} =$

$$x_1^2 + 2x_1x_2 + 2x_2x_1 + 3x_2^2 = x_1^2 + 4x_1x_2 + 3x_2^2 = 0 \quad \text{si può vedere}$$

$$(x_1, x_2) = (1, -1)$$

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$ è singolare, quindi SI, basta prendere un vettore in ker A
es: $(2, -1)$

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 5 \end{pmatrix}$ det $A > 0$, $a_{11} > 0 \Rightarrow A > 0$ (criterio minori
principali, quindi NO.

$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ $\sigma(A) = (2, 1, 0)$ quindi SI : es: $a_{11} = 0$
quindi basta prendere $(1, 0, 0)$

Parte II

Esercizio 1 1. Se $\varphi(v, w) = 0, \psi(v, w) = 0 \quad \forall v \in V, w \in W$

allora $(\varphi + \psi)(v, w) = \varphi(v, w) + \psi(v, w) = 0 + 0 = 0$.

$$(\alpha\varphi)(v, w) = \alpha \cdot \varphi(v, w) = \alpha \cdot 0 = 0.$$

Una matrice A è dell'tipo $M_B(\varphi)$ per $\varphi \in S \Leftrightarrow$

$$a_{13} = \varphi(e_1, e_3) = a_{31} = 0 \quad e$$

$$a_{23} = \varphi(e_2, e_3) = a_{32} = 0 \quad c \quad a_{ij} = a_{ji}$$

(due spazi sono ortogonali \Leftrightarrow ogni vettore di una base del primo è ortogonale ad ogni vettore di una base del secondo)

Anche $\dim S = 4$.

2. Basta prendere un prodotto di due albrici come matrice associata

rispetto alle basi canoniche sia $\begin{bmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{bmatrix}$ con $a, b > 0$, $c < 0$

nel primo caso:

$$\varphi(\underline{x}, \underline{y}) = (1 \ 2 \ 3) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = a + 4b + 9c = 0, \text{ quindi si}$$

può prendere $a = 5, b = 1, c = -1$.

Nel secondo caso si può prendere $a > 0, b, c < 0$ e allora

si può prendere $a = 13, b = c = -1$

Esercizio 2. 1. $\varphi\left(\int_0^1 p(x), q(x)\right) = \int_0^1 p(1-x)q(x) dx =$

[facendo il cambiamento $1-x=t$]

$$= \int_1^0 f(t) q(1-t) (-dt) = \int_0^1 f(t) q(1-t) dt = \varphi(p(x), f(q(x)))$$

Sia $\mathcal{B} = \{1, x, x^2, x^3\}$ la base canonica di V . Allora.

$$A = M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -2 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \quad \text{perché: } \begin{aligned} f(1) &= 1 \\ f(x) &= 1-x \\ f(x^2) &= (1-x)^2 = x^2 - 2x + 1 \\ f(x^3) &= (1-x)^3 = -x^3 + 3x^2 - 3x + 1 \end{aligned}$$

La matrice è triangolare quindi gli autovalori sono 1 e -1 con molteplicità 2. Per calcolare gli autovettori: per $\lambda = 1$:

$$A - I = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -2 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{perché per } A - I = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$$

quindi l'autospazio

$$V_1 = \text{Span} \{ 1, x^2 - x \}$$

e similmente per $\lambda = -1$

$$A+I = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & -3 \\ 0 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{ker } A+I = \text{Spans} \left\{ \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \frac{1}{4} \\ 0 \\ -\frac{3}{2} \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\text{quindi } V_{-1} = \text{Spans} \left\{ -\frac{1}{2} + x, \frac{1}{4} - \frac{3}{2}x^2 + x^3 \right\}$$

Sappiamo che $V_1 \perp V_{-1}$ per la. ortogonalità. Bisogna ortogonalizzare le basi di V_1 e quella di V_{-1} .

La $p(x) = x^2 - x$: sottintendogli

$$q(x) = p(x) - \frac{q(p(x), 1)}{q(1, 1)} \cdot 1 = x^2 - x - \frac{\int_0^1 x^2 - x \, dx}{\int_0^1 1 \, dx}$$

$$= x^2 - x + \frac{1}{6} \quad \text{Dividendo per la norma si trova}$$

che in V_1 la base ortogonale $\bar{e} = 1$, $(x^2 - x + \frac{1}{6}) \sqrt{10}$

Per V_{-1} , sostituiamo $x^3 - \frac{3}{2}x^2 + \frac{1}{4}$ con

$$x^3 - \frac{3}{2}x^2 + \frac{1}{4} = \frac{\int_0^1 (x^3 - \frac{3}{2}x^2 + \frac{1}{4})(x - \frac{1}{2}) dx}{\int_0^1 (x - \frac{1}{2})^2 dx} (x - \frac{1}{2}) =$$

$$x^3 - \frac{3}{2}x^2 + \frac{1}{4} + \frac{3}{5}(x - \frac{1}{2}) = x^3 - \frac{3}{2}x^2 + \frac{3}{5}x - \frac{1}{10}$$

Dividendo per 6 come una base ortogonale di V_{-1} risulta

$$(x - \frac{1}{2}) \sqrt{3}, \quad (x^3 - \frac{3}{2}x^2 + \frac{3}{5}x - \frac{1}{20}) \sqrt{7} \cdot 20$$

2. Sia $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$ base ortonormale di autovettori per f (tesore simmetriche) relativi agli autovalori $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ (con eventuali ripetizioni). Allora $\forall \underline{v} = \sum x_i \underline{v}_i$ si ha:

$$\begin{aligned} \psi(f(\underline{v}), \underline{v}) &= \psi\left(f\left(\sum x_i \underline{v}_i\right), \sum x_j \underline{v}_j\right) = \psi\left(\sum x_i \lambda_i \underline{v}_i, \sum x_j \underline{v}_j\right) = \\ &= \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i^2 \end{aligned}$$

da cui segue subito: se $\lambda_i > 0 \forall i$ allora $\psi(\underline{v}, \underline{v}) > 0 \forall \underline{v}$

Se $\psi(\underline{v}, \underline{v}) > 0 \forall \underline{v} \Rightarrow \psi(\underline{v}_i, \underline{v}_i) = \lambda_i > 0$.

[localativo] \Rightarrow Sia $W = V_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus V_{\lambda_k}$ la decomposizione
di W in autovalori.

Se $\underline{v} = \underline{v}_1 + \dots + \underline{v}_k$, $\underline{v}_i \in V_{\lambda_i}$, allora

$$\|\underline{v}\|^2 = \|\underline{v}_1\|^2 + \dots + \|\underline{v}_k\|^2 \quad (\text{teo. di Pitagora})$$

$$\begin{aligned} \psi(f(\underline{v}), \underline{v}) &= \psi(f(\underline{v}_1 + \dots + \underline{v}_k), \underline{v}_1 + \dots + \underline{v}_k) = \\ &= \psi(\lambda_1 \underline{v}_1 + \dots + \lambda_k \underline{v}_k, \underline{v}_1 + \dots + \underline{v}_k) = \lambda_1 \|\underline{v}_1\|^2 + \dots + \lambda_k \|\underline{v}_k\|^2 \geq \end{aligned}$$

$$\geq \lambda_1 (\|\underline{v}_1\|^2 + \dots + \|\underline{v}_k\|^2) = \lambda_1 \|\underline{v}\|^2$$

$$\epsilon = \text{vale} \Leftrightarrow \underline{v}_2 = \dots = \underline{v}_k = 0$$

da cui si conclude.