

P.1

da (1.1) si ha $\varepsilon_{ijk} = (\hat{e}_i \wedge \hat{e}_j) \cdot \hat{e}_k$. In fatti il prodotto misto da il volume del parallelepipedo costruito con i 3 vettori con segno. Quindi se 2 vettori sono uguali, i tre sono complanari ed il volume è nullo. Altrimenti $(\hat{e}_1 \wedge \hat{e}_2) \cdot \hat{e}_3 = \hat{e}_1 \cdot \hat{e}_3 = 1 = \hat{e}_2 \cdot \hat{e}_3 = (\hat{e}_1 \wedge \hat{e}_1) \cdot \hat{e}_3 = (\hat{e}_2 \wedge \hat{e}_3) \cdot \hat{e}_1$
 $(\hat{e}_2 \wedge \hat{e}_1) \cdot \hat{e}_3 = -\hat{e}_1 \cdot \hat{e}_3 = -1 = -\hat{e}_2 \cdot \hat{e}_3 = (\hat{e}_1 \wedge \hat{e}_3) \cdot \hat{e}_2 = (\hat{e}_3 \wedge \hat{e}_2) \cdot \hat{e}_1$

P.7
 (1.12) $(A\hat{e}_1 \wedge A\hat{e}_2) \cdot A\hat{e}_3 = [\varepsilon_{ijk} (A\hat{e}_1)_j (A\hat{e}_2)_k] \cdot (A\hat{e}_3)_i = \varepsilon_{ijk} A_{jn} (\hat{e}_1)_n A_{kn} (\hat{e}_2)_n A_{ip} (\hat{e}_3)_p \hat{e}_i \cdot \hat{e}_s = \varepsilon_{ijk} A_{jn} \delta_{in} A_{kn} \delta_{2n} A_{ip} \delta_{3p} \delta_{is} = \varepsilon_{ijk} A_{ji} A_{k2} A_{33} = \varepsilon_{ijk} A_{ji} A_{k2} A_{33} = \varepsilon_{123} A_{11} A_{22} A_{33} + \varepsilon_{132} A_{11} A_{32} A_{23} + \varepsilon_{213} A_{21} A_{12} A_{33} + \varepsilon_{231} A_{21} A_{32} A_{13} + \varepsilon_{312} A_{31} A_{12} A_{23} + \varepsilon_{321} A_{31} A_{22} A_{13} = \det A$

(1.13) $(A\hat{e}_2 \wedge A\hat{e}_1) \cdot A\hat{e}_3 = (-A\hat{e}_1 \wedge A\hat{e}_2) \cdot A\hat{e}_3 = -\det A = \varepsilon_{213} \det A = (\hat{e}_2 \wedge \hat{e}_1) \cdot \hat{e}_3 \det A$

$(A\hat{e}_3 \wedge A\hat{e}_1) \cdot A\hat{e}_2 = (A\hat{e}_1 \wedge A\hat{e}_3) \cdot A\hat{e}_2 = \det A = \varepsilon_{312} \det A = (\hat{e}_3 \wedge \hat{e}_1) \cdot \hat{e}_2 \det A$
 e così via.

P.8
 (1.18) Se $j=n$ $\Rightarrow \sum_i A_{ij} A_{in}^c = \sum_i A_{in} (-1)^{i+n} \det A^{(in)} = \det A$ = Sarrus
di Laplace
 Se $j \neq n$ $\Rightarrow \sum_i A_{in} A_{ij}^c = \sum_i A_{in} (-1)^{i+j} \det A^{(ij)} = 0 = \delta_{jn} \det A$

\Rightarrow vale (1.19).

(1.25) $(AB)^C = A^C B^C$

P.9-11
13-14
②

Dim. nel caso A e B invertibili (senza il complementare è nullo)

Per il Teor. 1.10.1 si ha $(AB)^C = [\det(AB) (AB)^T]^{-1} = \det(AB) [(AB)^{-1}]^T =$

$\stackrel{\text{Binet}}{(1.24)} \det A \det B (B^{-1} A^{-1})^T \stackrel{(1.20)}{=} \det A \det B A^{-T} B^{-T} =$

$= [(\det A) A^{-T}] [(\det B) B^{-T}] \stackrel{1.10.1}{=} A^C B^C$

(1.27) $(A^C)^T = (A^T)^C$

Dim nel caso A invertibile col Teor. 1.10.1

$A^C = \det A A^{-1}$

$(A^T)^C = [\det A^T (A^T)^{-1}]^T = \det A [(A^{-1})^T]^T = (\det A) A^{-1} = A^C$

(1.39)₁ $\det B = \det [(\det A) (A^{-1})^T] = (\det A)^n \det (A^{-1})^T =$

$= (\det A)^n \det(A^{-1}) = (\det A)^n (\det A)^{-1} = (\det A)^{n-1}$
poiché $AA^{-1} = I$

Quindi $(A^C)^C \stackrel{(1.38)_2}{=} \det B (B^{-1})^T \stackrel{(1.39)_1}{=} (\det A)^{n-1} (\det A A^{-1})^{-1T} =$

$\stackrel{(1.26)}{=} (\det A)^{n-1} (\det A) ((A^T)^{-1})^{-1T} = (\det A)^{n-2} (A^T)^T = (\det A)^{n-2} A$

P.14 $\sum_{i=1}^n i = \frac{n}{2} (n+1) \Rightarrow \sum_{i=1}^{n-1} i = \frac{n-1}{2} (n-1+1) = \frac{n-1}{2} n$

P.16 (1.46): $0 = S \cdot A = (S^S + S^A) \cdot A = S^S \cdot A + S^A \cdot A \stackrel{\text{Teor. 1.131}}{=} S^A \cdot A, \forall A. = 0$
es. m

CALCOLO DI COMPLEMENTARE E INVERSO (2')

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{con } \det A = 1 - 4 = -3 \neq 0$$

$$A_{11}^C = (-1)^{1+1} \det(1) = 1; \quad A_{12}^C = (-1)^{1+2} \det(2) = -2$$

$$A_{21}^C = (-1)^{2+1} \det(2) = -2; \quad A_{22}^C = (-1)^{2+2} \det(1) = 1$$

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

$$\Rightarrow A^{-1} = (\det A)^{-1} A^{CT} = -\frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow AA^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} -\frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \end{bmatrix} = -\frac{1}{3} \begin{pmatrix} (1-4) & (-2+2) \\ (2-2) & (-4+1) \end{pmatrix} =$$

$$= \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} = I \quad \text{e analogamente per } A^{-1}A = I$$

Esercizio con
matrice 3×3 ;

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 0 \end{pmatrix}, \quad A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

8.112
Calcolo in componenti del prodotto scalare fra operatori:
 $A \cdot B = \text{tr}(AB^T) = (AB^T)_{ii} = (AB^T)_{ik} \delta_{ik} = A_{ij} (B^T)_{jk} \delta_{ik} = A_{ij} B_{kj} \delta_{ik} = A_{ij} B_{ji}$

§ 1.15. Calcoliamo l'operatore inverso di R: data la

proprietà $I = R^T R$, moltiplicare a destra per R^{-1} , si ha $R^{-1} = R^T (R R^{-1}) = R^T$. (1.54)

Per la (1.55) usiamo la (1.22): $A^c = A^{-1T} \det A$, e quindi si ha: $R^c = R^{-1T} \det R = (R^T)^T \det R = R \cdot I = R$ per la (1.53).

P. 22. Per dimostrare le proprietà abbiamo usato la proprietà (1.8) della traccia, e cioè $\text{tr}(ABC) = \text{tr}(BCA) = \text{tr}(CAB)$.

P. 23. Dimostriamo la (1.65); dalla (1.64) si ha, per $n=3$,

$$0 = \det(A - 2I) = \begin{vmatrix} (A_{11}-2) & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & (A_{22}-2) & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & (A_{33}-2) \end{vmatrix} =$$

$$= (A_{11}-2)(A_{22}-2)(A_{33}-2) + A_{12}A_{23}A_{31} + A_{13}A_{21}A_{32} - A_{13}A_{31}(A_{22}-2) -$$

$$- A_{23}A_{32}(A_{11}-2) - A_{12}A_{21}(A_{33}-2) = -2^3 + 2^2(A_{11} + A_{22} + A_{33}) -$$

$$- 2(A_{22}A_{33} + A_{11}A_{33} + A_{11}A_{22} - A_{13}A_{31} - A_{23}A_{32} - A_{12}A_{21}) + \det A;$$

osserviamo che $(A_{11} + A_{22} + A_{33}) = \text{tr} A = I_1$, e che si ha

$$I_2 = \text{tr}(A^c) \stackrel{(1.17)}{=} (-1)^{i+i} \det A^{(ii)} = (-1)^{2i} \det A^{(ii)} = \det A^{(ii)} =$$

$$= |A^{(11)}| + |A^{(22)}| + |A^{(33)}| = \begin{vmatrix} A_{22} & A_{23} \\ A_{32} & A_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} A_{11} & A_{13} \\ A_{31} & A_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{vmatrix}.$$

Cambiando segno otteniamo la (1.65).

P. 24 $\frac{\partial J_m}{\partial A_{ij}} = \frac{\partial}{\partial A_{ij}} (A^m)_{kk} = m A_{kk}^{(m-1)} \frac{\partial (A_{kk})}{\partial A_{ij}} = m A_{kk}^{(m-1)} \delta_{ki} \delta_{kj} = m A_{ji}^{m-1} = m (A^T)_{ij}^{m-1}$.

(3.5) $A_{ii} = \text{tr}(A) = \text{tr} A' = A'_{ii}$

(b) $A_{ij} A_{ji} = A \cdot A = \|A\|^2 = \|R\|^2 = \|A\|^2$

(c) $A'_{ij} A'_{jk} A'_{ki} = A'_{ij} (A')^T_{jk} (A')^T_{ki} = \text{tr}(A' A'^T A'^T)$

$(R^T)_{ie} A_{em} (R^T)_{is} A_{sp} (R^T)_{ru} A_{uv} (R^T)_{vj} =$

$= R_{ei} A_{em} R_{nj} R_{si} A_{sp} R_{pu} R_{ur} A_{uv} R_{vj} =$

$= \delta_{es} A_{em} \delta_{mv} \delta_{pu} A_{sp} A_{uv} = A_{sv} A_{su} A_{uv} = A_{ij} A_{im} A_{ni}$

Alternativamente $\text{tr}(A' A'^T A'^T) = \text{tr}[R^T A (R^T)^T A^T (R^T)^T] =$
 $= \text{tr}[R^T (A A^T A^T) R] = \text{tr}(A A^T A^T R R^T) = \text{tr}(A A^T A^T)$

(d) $\epsilon_{ijh} \epsilon_{kpi} A_{ip} = \epsilon_{ijh} \epsilon_{pih} A_{ip} = 2 \delta_{ip} A_{ip} = 2 A_{ii} = \text{tr}(A)$
 $\epsilon_{ijh} \epsilon_{kpi} \rightarrow \begin{matrix} -1 & p & h \\ +1 & p & i \end{matrix}$
 $2 I \cdot A$

(3.6) (d) $D_{ij} x_j x_i = x_i D_{ij} x_j = x_i \partial x_j = x \cdot \partial x$
 $D_{ij} (x_i \otimes x_j) = \partial \cdot (x \otimes x)$

(b) $D_{ij} x_i x_j = \partial \cdot x \otimes x = \partial \cdot (x \otimes x)$ per il Teorema 1.13.1

(3.12) La risposta è NO. Verifichiamo con una semplice inversione del primo asse, si ha

$$v' = (-v_1, v_2, v_3) \text{ quindi } T' = \begin{pmatrix} -v_1 & 0 & 0 \\ 0 & v_2 & 0 \\ 0 & 0 & v_3 \end{pmatrix},$$

mentre dovrebbe essere :

$$Q^T T Q = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 & 0 & 0 \\ 0 & v_2 & 0 \\ 0 & 0 & v_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_1 & 0 & 0 \\ 0 & v_2 & 0 \\ 0 & 0 & v_3 \end{pmatrix}$$

(3.18) (a) $(a \times b) \cdot d = \left(\sum_{ijk} \epsilon_{ijk} d_j b_k \right) d_i = \sum_{ijk} \epsilon_{ijk} d_i d_j b_k = - \sum_{jik} \epsilon_{jik} d_j d_i b_k = - \sum_{ijk} \epsilon_{ijk} d_i d_j b_k$ che è l'opposto di $\sum_{ijk} \epsilon_{ijk} d_i d_j b_k$ ponendo i al posto di j e j al posto di i

quindi nullo.

(b) $\left(\sum_{ijk} \epsilon_{ijk} d_j b_k \right) \left(\sum_{ilm} \epsilon_{ilm} c_l d_m \right) = \sum_{ijk} \epsilon_{ijk} \epsilon_{iem} d_j b_k c_e d_m = \left(\delta_{je} \delta_{km} - \delta_{jm} \delta_{ke} \right) d_j b_k c_e d_m = d_e b_m c_e d_m - d_m b_e c_e d_m = (a \cdot c) (b \cdot d) - (a \cdot d) (b \cdot c)$

(Teorema 1.7.1) Data una matrice diagonale $A = \begin{pmatrix} A_{11} & 0 \\ 0 & A_{22} \end{pmatrix}$, gli autovalori sono A_{11} e A_{22} e gli autovettori $\hat{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ed $\hat{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, poiché $A \hat{e}_1 = A_{11} \hat{e}_1$ e $A \hat{e}_2 = A_{22} \hat{e}_2$.

p. 25. La (1.28) è $(A^c)^c = (\det A)^{n-2} A$ e quindi, per $n=3$,
 vale la (1.71). Mentre dalla (1.41) $B^c(4 \wedge 0) = 3u \wedge Bv$
 si ha la (1.71) bis.

p. 26. Si ha $A^3 = I_1 A^2 + I_2 A + I_3 I$ e moltiplicando
 a destra per A^{-1} si ha $A^2 = I_1 A - I_2 I + I_3 A^{-1}$,
 dividendo per I_3 e spostando i membri si ottiene la (1.73).
 Per trovare il trasposto moltiplicando per I_3 si
 ottiene la (1.74).

p. 27 Per $J_2 = \text{tr}(A^2) = \text{tr}[(A^2)^T] = \text{tr}[A^T]^2 =$
 $= \text{tr}(A^c) + I_1 \text{tr} A^T + I_2 \text{tr} I = I_2 + I_1^2 - 3I_2 = I_1^2 - 2I_2$
 mentre $J_3 = \text{tr}(A^3) = I_1 \text{tr}(A^2) - I_2 \text{tr} A + 3I_3 = I_1^3 - 2I_2 I_1 -$
 $- I_2 I_1 + 3I_3 = I_1^3 + 3(I_3 - I_1 I_2)$.

Infine la (1.75), si ottiene da questa sostituendo le precedenti,

$$\text{coe} \quad I_3 = \frac{1}{3} (J_3 - J_1^3) + J_1 I_2 = \frac{1}{3} (J_3 - J_1^3) + \frac{1}{2} J_1 (J_1^2 - J_2)$$

Per la (1.73) si usa la (1.69) $\frac{\partial J_n}{\partial A} = n(A^T)^{n-1} \cdot I_n F_n H S$

$$\frac{\partial J_1}{\partial A} = \frac{\partial J_1}{\partial A} = I \quad ; \quad \frac{\partial J_2}{\partial A} = \frac{1}{2} \left(2J_1 \frac{\partial J_1}{\partial A} - \frac{\partial J_2}{\partial A} \right) = I_1 I - A^T ;$$

$$\frac{\partial J_3}{\partial A} = \frac{1}{3} \frac{\partial (A^T)^2}{\partial A} - \frac{1}{3} J_1^2 I + \frac{1}{2} 3J_1^2 I - \frac{1}{2} I_2 I - \frac{1}{2} J_1 \frac{\partial (A^T)^2}{\partial A} = (A^T)^2 -$$

$$- I_1^2 I + \frac{3}{2} I_1^2 I - \frac{1}{2} I_1^2 I + \frac{1}{2} I_2 I - I_1 A^T \stackrel{(1.74)}{=} A^c .$$

Esercizio (3.15) (b): $\sum_{j,k=1}^3 C_{ijk} A_{jkl} \stackrel{\text{per}}{=} -C_{ikj} A_{jkl} \stackrel{\text{proprietà di } C}{=} -C_{ikj} A_{klj} =$ (5)

$= -C_{ikj} A_{klj} \stackrel{\text{A simmetrico}}{=} -C_{ikj} A_{kjl} =$

$= -\sum_{k,j=1}^3 C_{ikj} A_{kjl} = -[C_{i11} A_{111} + C_{i12} A_{121} + C_{i13} A_{131} +$

$+ C_{i21} A_{211} + C_{i22} A_{221} + C_{i23} A_{231} + C_{i31} A_{311} + C_{i32} A_{321} + C_{i33} A_{331}] =$

$= -\sum_{j,k=1}^3 C_{isk} A_{jkl} = -C_{isk} A_{jkl} \Rightarrow C_{isk} A_{jkl} = 0, \forall i=1,2,3.$

(3.19) $[\underline{a} \times (\underline{b} \times \underline{c})]_i = \epsilon_{ije} d_j (\epsilon_{lmn} b_m c_n) =$

$= \epsilon_{ije} \epsilon_{mnl} d_j b_m c_n = (\delta_{im} \delta_{jn} - \delta_{in} \delta_{jm}) d_j b_m c_n =$

$= d_n b_i c_n - d_m b_m c_i = [(\underline{d} \cdot \underline{c}) \underline{b} - (\underline{d} \cdot \underline{b}) \underline{c}]_i, i=1,2,3.$

p. 29, § 1.18.2. Per una matrice simmetrica $\mathbb{I}_1 = \text{tr } T = u \cdot v$,

$\mathbb{I}_3 = \det T = 0, \mathbb{I}_2 = \text{tr}(T^2) = (-1)^i \det T^{(ii)} = |T^{(11)}| + |T^{(22)}| +$

$+ |T^{(33)}| = \begin{vmatrix} u_2 v_2 & u_2 v_3 \\ u_3 v_2 & u_3 v_3 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} u_1 v_1 & u_1 v_3 \\ u_3 v_1 & u_3 v_3 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} u_1 v_1 & u_1 v_2 \\ u_2 v_1 & u_2 v_2 \end{vmatrix} = d_2 u_3 \begin{vmatrix} v_2 v_3 \\ v_2 v_3 \end{vmatrix} +$

$+ u_1 u_3 \begin{vmatrix} v_1 v_3 \\ v_1 v_3 \end{vmatrix} + u_1 u_2 \begin{vmatrix} v_1 v_2 \\ v_1 v_2 \end{vmatrix} = 0 + 0 + 0 = 0 \Rightarrow$ per la

(1.66) si ha $0 = \lambda^3 - \mathbb{I}_1 \lambda^2 = \lambda^2 (\lambda - u \cdot v) \Leftrightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = 0$ e

$\lambda_3 = u \cdot v$. Sostituendo nell'equazione per gli autovettori

$T \underline{w} = \lambda \underline{w}$ si ottengono: $(\underline{v} \cdot \underline{w}_i) \underline{u} = 0$ per $i=1,2$,

cioè \underline{w}_1 e \underline{w}_2 ortogonali a \underline{v} e fra di loro, mentre per $i=3$

si ha $(\underline{v} \cdot \underline{w}_3) \underline{u} = (\underline{v} \cdot \underline{u}) \underline{w}_3$, cioè $\underline{w}_3 = \underline{u}$ quale terzo

autovettore. Osserviamo che \underline{w}_3 non è

\perp a \underline{w}_1 e \underline{w}_2 in generale perché $\underline{I}^T \neq \underline{I}$.

