

1. Nello spazio euclideo tridimensionale xyz sia R_x la rotazione di angolo 90° attorno all'asse x e R_z la rotazione di angolo 90° attorno all'asse z .
 - (a) Determinare (rispetto alla base canonica) la matrice di R_x , la matrice di R_z e la matrice della composizione $R_z \circ R_x$.
 - (b) Calcolare l'asse e l'angolo della rotazione $R_z \circ R_x$.

2. Data la matrice

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix},$$

- (a) stabilire se \mathbf{A} è ortogonale e calcolare $\det(\mathbf{A})$;
 - (b) trovare l'asse e l'angolo della rotazione definita dalla matrice \mathbf{A} (rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^3).
3. Data la funzione $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x, y) = x^4 + 4x^2y^2 - 2x^2 + 2y^2$,
 - (a) trovare i punti critici della f ,
 - (b) calcolare la matrice hessiana nei punti critici,
 - (c) classificare i punti critici utilizzando gli autovalori della matrice hessiana.