

# TUTORATO di ALGEBRA LINEARE

12 novembre 2018

## Esercizio 1

Sia  $E = \{e_1, e_2, e_3\}$  la base standard di  $\mathbb{R}^3$  e sia  $B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$ .

- (a) Verificare che  $B$  è un sistema di generatori di  $\mathbb{R}^3$ .
- (b) Gli elementi di  $B$  sono linearmente indipendenti? Costituiscono una base di  $\mathbb{R}^3$ ?

Sia  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che  $F \left( \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 2x - y \\ z \\ y \end{pmatrix}$ .

- (c) Verificare che  $F$  è lineare.
- (d) Determinare  $(M_F)_{E,E}$ ,  $(M_F)_{B,B}$ ,  $(M_F)_{E,B}$ ,  $(M_F)_{B,E}$ .
- (e) Le matrici  $(M_F)_{E,E}$  e  $(M_F)_{B,B}$  sono equivalenti? Sono simili?

## Esercizio 2

Sia  $S = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$ .

- (a) Definire  $\text{span}(S)$  e verificare che  $\text{span}(S) = \mathbb{R}^4$ .
- (b) Trovare una scrittura di  $\begin{pmatrix} 7 \\ 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$  come combinazione lineare di elementi di  $S$ .
- (c)  $S$  costituisce un insieme di vettori linearmente indipendenti? Se no, estrarre da  $S$  una base di  $\mathbb{R}^4$ .

## Esercizio 3

Sia  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che  $f \left( \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 2x - y \\ y + 3x \\ x \end{pmatrix}$ . Siano  $E_2, E_3$  le basi standard.

- (a) Definire  $\text{Ker } f$  e  $\text{Im } f$ . Calcolare una base per entrambi.
- (b) Calcolare  $(M_f)_{E_3, E_2}$ .

Sia  $g : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tale che  $g \left( \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} x - 2z \\ y \end{pmatrix}$ .

- (c) Definire  $\text{Ker } g$  e  $\text{Im } g$ . Calcolare una base per entrambi.
- (d) Calcolare  $(M_g)_{E_2, E_3}$ .
- (e) Calcolare  $(M_{g \circ f})_{E_2, E_2}$  e  $(M_{f \circ g})_{E_3, E_3}$ .