

1. Dati i vettori $\vec{a} = (1, 1, 1)$, $\vec{b} = (-1, 1, -1)$, $\vec{c} = (1, 0, 1)$ in \mathbf{R}^3 ,
 - (a) verificare se $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ sono linearmente indipendenti;
 - (b) determinare $\dim \text{Span}(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$;
 - (c) trovare una base di $\text{Span}(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$;
 - (d) trovare una base ortonormale di $\text{Span}(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$.

2. Si dimostri che i vettori $\vec{v}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1)$, $\vec{v}_2 = \frac{1}{\sqrt{6}}(1, 1, -2)$ e $\vec{v}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}}(1, -1, 0)$ formano una base ortonormale di \mathbf{R}^3 .
 Dato un generico vettore $\vec{r} = (a, b, c)$, si determinino c_1, c_2, c_3 in modo che valga la relazione $\vec{r} = c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 + c_3\vec{v}_3$.

3. (Bramanti-Pagani-Salsa, p. 70, Esercizio 21) Per quali valori del parametro reale t il vettore $\mathbf{w} = (2, t, 0, 1)$ di \mathbf{R}^4 appartiene al sottospazio $\text{Span}(\mathbf{u}, \mathbf{v})$ generato da $\mathbf{u} = (1, 0, 0, 1)$ e $\mathbf{v} = (0, 1, 0, 1)$? Calcolare la dimensione dello $\text{Span}(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w})$ al variare di t .

4. Siano $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 0 & 5 & 4 \end{bmatrix}$, $\mathbf{B} = \begin{bmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 5 & 1 & 1 \end{bmatrix}$, $\mathbf{C} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$. Calcolare (se è possibile) $\mathbf{A} + \mathbf{B}$, $\mathbf{A} + \mathbf{C}$, $3\mathbf{A} - \mathbf{B}$, $\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}$, $\mathbf{C} \cdot \mathbf{A}$, $\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}^T$, $\mathbf{C} \cdot \mathbf{C}^T$, \mathbf{C}^{-1} .

5. Sia \mathbf{A} una matrice quadrata. È vero che allora la matrice $\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^T$ è simmetrica?

6. (Bramanti-Pagani-Salsa, Esercizio 42, p. 103) Si considerino la base \mathcal{B} di \mathbf{R}^2 formata dai vettori $\vec{b}_1 = (1, 2)$ e $\vec{b}_2 = (2, 0)$ e la trasformazione lineare $F: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$ così definita:

$$F(\alpha\vec{b}_1 + \beta\vec{b}_2) = (2\alpha + \beta)\vec{b}_1 - \beta\vec{b}_2.$$
 - (a) Scrivere la matrice che rappresenta F rispetto alla base \mathcal{B} .
 - (b) Scrivere la matrice che rappresenta F rispetto alla base canonica.

7. Descrivere geometricamente l'applicazione $f: \mathbf{C} \rightarrow \mathbf{C}$, $z \mapsto z(1 + i\sqrt{3})$. Stabilire se f è \mathbf{R} -lineare. Scrivere f in forma matriciale, cioè posto $z = x + iy$ e $f(z) = \bar{x} + i\bar{y}$, trovare una matrice A tale che $\begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$. Qual è l'applicazione inversa e qual è la matrice associata ad essa?