

Questi preliminari:

1) Vero: Se $f: \mathbb{K}^3 \rightarrow \mathbb{K}$,

$\text{Im} f$ è un s.s.v. di \mathbb{K} quindi ha
 $\dim = 0$ o $= 1$: $\dim \text{Im} f = 0 \Leftrightarrow f = 0$

Ma $\dim \text{Im} f = 1 \Leftrightarrow \text{Im} f = \mathbb{K}$ cioè
 f suriettiva

2) Vero: le matrici E_{ij} formano una
base di $M_{m,n}(\mathbb{K})$ e, avendo una sola
riga non nulla, hanno rango 1

3) Falso, es. $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sono lin. dip
in \mathbb{K}^2 ma non sono multipli e due a due

Es. 1 La riduzione di Gauss

di $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & a \\ 1 & 1 & 4 \end{pmatrix}$ mostra che se $a \neq 5$

v_1, v_2, v_3 sono LIN IND \Rightarrow una base.

Poiché si può prescrivere arbitrariamente il valore di una funzione lineare su una base, $R_a = \{a \in K : a \neq 5\}$.

Se $a=5$ si ha la dip. lineare

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad \text{Quindi una } f \text{ lineare}$$

$$f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix}\right) = f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}\right) + 3 f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \text{verifica}$$

$$\text{pertanto } S_a = \{5\}, \text{ e } T_a = \{5\}$$

poiché in quest'ultimo caso la condizione $f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ segue dalle prime due; completando $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ a una base, ed aggiungendo $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} =: v_3'$ per ogni $\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \in K^2 \exists! f$

$$\text{r.c. } f(v_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad f(v_2) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad f(v_3) = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$$

quindi esistono infinite applicazioni
che verificano le condizioni $f(v_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e
 $f(v_2) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Ex. 2. Osservare che $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

quindi $U = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$ che sono

$$\text{L.I.N. IND} \Rightarrow \dim U = 2$$

Quanto a V_1 $\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & -2 \end{pmatrix}$

$$R_2 - R_1 : \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

Se $3 \neq 0$ si trova $t=0$ $x-y+z=0$

$\dim V = 2$ e una base è $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$

in $\mathbb{Z}/3\mathbb{Z}$ si ha soltanto l'equazione

$$x - y + z + t = 0.$$

$\dim V = 3$, una base è $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$.

Determiniamo $U \cap V$ se $K = \mathbb{Q}$.

un generico vettore di U è

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_2 \\ -\lambda_1 \end{pmatrix} \text{ Sostituendo nelle equazioni che definiscono } V.$$

$$\begin{cases} \lambda_1 - \lambda_2 + \lambda_2 = 0 \\ -\lambda_1 = 0 \end{cases} \text{ che ha sol. } \lambda_1 = 0$$

$$\text{Quindi } U \cap V = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

Se $K = \mathbb{Z}/3\mathbb{Z}$ sostituendo si trova

l'equazione identicamente soddisfatta

$$\Rightarrow U \subseteq V \text{ e } U \cap V = U. \# U \cap V = 9$$

Es. 3. Osservare che $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in C$

quindi $\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \subseteq \text{Span } C$

$$\parallel \\ \mathbb{K}^3$$

quindi $\text{Span } C = \mathbb{K}^3$.

Dalla linearità di f segue che

$$f(C) \subseteq S \Leftrightarrow f(\text{Span } C) \subseteq S.$$

Quindi $\mathcal{H} = \{ f \in \text{End}(\mathbb{R}^3) : \text{Im } f \subseteq S \}$

Poniamo $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ e sia $\{v_1, v_2, v_3\} = \mathcal{B}_V$
un completamento

$$f \in \mathcal{H} \Leftrightarrow M_{\mathcal{B}_V}^{\mathcal{B}_V}(f) = \begin{pmatrix} \bullet & \bullet & \bullet \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow \dim \mathcal{H} = 3$ (la verifica che \mathcal{H}
è in SSV è standard).

Poiché ogni $f \in \mathcal{H}$ ha rango ≤ 1
non esistono funziori suriettive in \mathcal{H} .