

1. Sia $\mathcal{E} = \{e_1, e_2, e_3\}$ la base canonica di \mathbb{R}^3 e sia $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare tale che:

$$T(e_1) = e_1 - 2e_2 + e_3$$

$$T(e_2) = 2e_2 - e_3$$

$$T(e_3) = e_1 + e_3$$

- (a) Si mostri che T è un isomorfismo di \mathbb{R}^3
- (b) Si determini la matrice associata a T^{-1} rispetto a \mathcal{E}
- (c) Si consideri il sottospazio $W = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 : x_1 + 2x_2 - x_3 = 0\}$.
Si determini una base del sottospazio immagine $T(W)$.
2. Sia $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare definita così:

$$T(x_1, x_2, x_3, x_4) = (3x_1 - 2x_3 + x_4, 4x_1 - 2x_2 + 2x_3 + 3x_4, x_1 + 2x_3 + 2x_4)$$

- (a) Stabilire qual è la dimensione del sottospazio immagine $Im(T)$ e se ne determini una base
- (b) Stabilire qual è la dimensione del nucleo $Ker(T)$ e se ne determini una base
- (c) Stabilire se esiste un vettore non nullo $v \in \mathbb{R}^4$ in modo tale che $T(v) = 0$
- (d) T è iniettiva? Perché?
- (e) T è suriettiva?
- (f) Stabilire se esistono valori di $h \in \mathbb{R}$ in modo che $v_h = (1-h, h, h) \in Im(T)$
- (g) Posto $U = Span(e_1 - e_2, e_1 + e_3) \subseteq \mathbb{R}^4$ stabilire qual è la dimensione del sottospazio $T(U)$ e se ne determini una base.

3. Sia $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ l'applicazione lineare tale che:

$$T(1, 1, 0) = (1, 1, 0, 1)$$

$$T(1, -1, 2) = (1, 2, -1, 0)$$

$$T(0, 0, 1) = (0, 0, 1, 1)$$

- (a) Spiegare perchè T è ben definita.
- (b) Stabilire se T è iniettiva e/o suriettiva
- (c) Qual è l'immagine del vettore $v = (2, 0, 3)$?

4. Sia $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare definita da:

$$F(x_1, x_2, x_3) = (x_1 + x_2 - x_3, x_1 + x_3, x_3 - x_1 - 2x_2)$$

- (a) Stabilire qual è la dimensione del sottospazio immagine $Im(F)$ e se ne determini una base
- (b) Stabilire qual è la dimensione del nucleo $Ker(F)$ e se ne determini una base
- (c) Stabilire se F è un isomorfismo di \mathbb{R}^3 e in caso affermativo si determini F^{-1}
- (d) Stabilire se esiste un vettore $v \in \mathbb{R}^3$ in modo tale che $F(v) = v$
- (e) Stabilire se esistono valori di $k \in \mathbb{R}$ in modo che $v_k = (k-1, 1, k) \in Im(F)$
- (f) Posto $W = Span(e_1 + e_2, e_1 + e_3)$ stabilire qual è la dimensione del sottospazio $F(W)$ e se ne determini una base.
- (g) Dopo aver verificato che l'insieme $\mathcal{B} = \{e_1 - e_2, e_1 - e_3, e_3\}$ è una base di \mathbb{R}^3 non ortonormale rispetto al prodotto scalare standard, si calcoli il determinante della matrice $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}F$ che rappresenta F rispetto a \mathcal{B} . (in realtà per calcolare il determinante non è necessario determinare esplicitamente $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}F$. Perché?)

5. Sia $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare definita da: $F(x) = Ax$ dove

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

(a) Si determini la matrice associata alla base costituita dai vettori $v_1 = (1, 1, 1), v_2 = (1, 0, 0), v_3 = (0, 0, 1)$.

(b) Si trovi una base del nucleo di T e si stabilisca se T è invertibile.

6. Si determini per quali valori di $k \in \mathbb{R}$ esiste una applicazione lineare $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tale che

$$F(0, 1, -1) = (3, -1, 0)$$

$$F(-2, 1, 3) = (-k, -1, k + 3)$$

$$\text{Ker}(F) = \text{Span} \{ (1, k^2 + 3k, -2) \}.$$

Per i valori di k per cui F esiste si specifichi inoltre se essa è unica oppure no.

7. Nello spazio vettoriale \mathbb{R}^4 sia U il sottospazio generato dai vettori

$$u_1 = (3, -1, 2, 2), u_2 = (1, 2, -1, 3), u_3 = (1, -5, 4, -4).$$

Si indichi poi con W il sottospazio immagine dell'applicazione lineare $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ definita così:

$$f(x, y, z) = (2x - y, x + 3z, 3x + y + z, 2y - 3z)$$

(a) Stabilire qual è la dimensione di U e se ne determini una base

(b) Stabilire qual è la dimensione di W e se ne determini una base

(c) Dato il vettore $w_h = (1, 4, h, -1)$, si stabilisca se esiste un valore di $h \in \mathbb{R}$ per cui si abbia $f(v) = w_h$ per qualche $v \in \mathbb{R}^3$ (in altri termini si chiede che $w_h \in W = \text{Im}(f)$)

(d) Si stabilisca se esiste una applicazione lineare $g : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ tale che $g(U) = W$.