

1. Calcolare l'inversa della matrice  $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$  risolvendo due sistemi lineari e verificare il risultato con MATLAB/Octave: `inv(A)`.
2. Si determinino le coordinate del vettore  $\mathbf{v} = 3\mathbf{i} - 4\mathbf{j} \in \mathbf{R}^2$  rispetto alla base  $\mathcal{B} = (-2\mathbf{i} + \mathbf{j}, \mathbf{i} - \mathbf{j})$ :
  - (a) geometricamente attraverso un disegno;
  - (b) algebricamente utilizzando il risultato dell'esercizio 1.
3. (Bramanti-Pagani-Salsa, Esercizio 41, p. 103) Sia  $F: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^2$  la trasformazione lineare rappresentata nelle basi canoniche da

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Determinare il nucleo e l'immagine di  $F$ , le loro dimensioni e una loro base.

4. (Bramanti-Pagani-Salsa, Esercizio 45, p. 104) Sia  $f: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  la trasformazione lineare definita dalle relazioni:

$$\begin{aligned} f(e_1) &= e_1 - e_2 \\ f(e_2) &= e_1 - e_2 + e_3 \\ f(e_3) &= e_2 - e_3 \end{aligned}$$

dove  $e_1, e_2, e_3$  sono la base canonica in  $\mathbf{R}^3$ . Dire se  $f$  è iniettiva, se è suriettiva se è biunivoca. Determinare  $\dim \text{Im}(f)$  e il rango della matrice che rappresenta  $f$ .

5. Si scriva una funzione MATLAB/Octave `scambio(k,l,A)` che scambia fra loro la  $k$ -esima e la  $l$ -esima riga di una matrice  $\mathbf{A}$ . (Si veda Quarteroni-Saleri, pag. 39, esercizio 1.5 e la soluzione 1.5, pag. 302.)