

1. 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?
2. (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 l'endomorfismo $\mathcal{L}: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$ così definito:

$$\mathcal{L}(\alpha\vec{b}_1 + \beta\vec{b}_2) = (2\alpha + \beta)\vec{b}_1 - \beta\vec{b}_2.$$

- (a) Scrivere la matrice che rappresenta \mathcal{L} rispetto alla base \mathcal{B} .
 - (b) Scrivere la matrice che rappresenta \mathcal{L} rispetto alla base canonica.
 - (c) Determinare $\text{Ker}(\mathcal{L})$, $\text{Im}(\mathcal{L})$, le loro dimensioni e una loro base.
3. Data la matrice $\mathbf{A} = (a_{ij}) = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 5 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & 3 \end{pmatrix}$, calcolare $\mathbf{A}^T \mathbf{A}$, $\frac{1}{2}\mathbf{A}$, $\det(\mathbf{A})$, $\det(\mathbf{A}^T \mathbf{A})$, $\det(\frac{1}{2}\mathbf{A})$ e le somme $\sum_{k=1}^3 a_{k,1} \cdot a_{2,k}$, $\sum_{i=2}^3 \sum_{j=2}^3 a_{i+1,j-1}$. Scrivere il codice Octave per calcolare tali somme usando cicli `for`.

4. Posto $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 0 & 5 & 4 \end{bmatrix}$, $\mathbf{B} = \begin{bmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 5 & 1 & 1 \end{bmatrix}$, $\mathbf{C} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$,

valutare (se è possibile) $\mathbf{A} + \mathbf{B}$, $\mathbf{A} + \mathbf{C}$, $3\mathbf{A} - \mathbf{B}$, $\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}$, $\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}$, $\mathbf{C} \cdot \mathbf{A}$.

5. Dati i vettori $\mathbf{a} = [3, -1, 5]$ e $\mathbf{b} = [7, 4, -2]$, calcolare $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}^T$ e $\mathbf{a}^T \cdot \mathbf{b}$. È un caso che il determinante di $\mathbf{a}^T \cdot \mathbf{b}$ è zero?
6. Calcolare il volume del parallelepipedo di spigoli $\vec{a} = (1, -3, 2)$, $\vec{b} = (4, 2, 1)$, $\vec{c} = (1, 0, -1)$.
7. Trovare la matrice inversa di $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -5 & 3 \end{bmatrix}$. Controllare il risultato con il comando `inv(A)` di Octave/MATLAB.

8. (a) Risolvere il seguente sistema di equazioni lineari nei casi $a = 1, 6$ e $a = 1, 5$.

$$\begin{cases} 0,5x - 1,0y = 0,1 \\ ax - 3,0y = 0,0. \end{cases}$$

- (b) Calcolare la matrice inversa (se esiste) della matrice dei coefficienti in entrambi i casi.
9. Risolvere il seguente sistema lineare con l'algoritmo di Gauss calcolando la fattorizzazione LU della matrice dei coefficienti:

$$\begin{array}{rcl} x_1 & - & 2x_2 & + & 2x_3 & = & 0 \\ -2x_1 & + & 3x_2 & - & 5x_3 & = & 0 \\ x_1 & & & + & 2x_3 & = & 1 \end{array} .$$

10. Scrivere la matrice \mathbf{a} che viene creata dal seguente codice Octave:
`clear a; for k = 1 : 3 for i = 1 : 2; a(i,k) = i + k; end; end;`