

- 10.1) Determina la dimensione ed una base di  $\ker f$  e  $\operatorname{Im} f$ , ove  $f : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  è definita da  $f(x, y, z) = (x + 3z, 2x + y + z, 3x + y + 4z)$ .
- 10.2) Sia  $f : \mathbf{R}^4 \rightarrow \mathbf{R}^4$  l'applicazione lineare definita da  $f(\vec{e}_1) = (1, 0, 2, 0)$ ,  $f(\vec{e}_2) = (1, 2, 0, 1)$ ,  $f(\vec{e}_3) = (-1, 0, 2, 0)$ ,  $f(\vec{e}_4) = (1, 1, 0, 1)$ .
- a) Determina l'espressione di  $f(x_1, x_2, x_3, x_4)$ .
- b) Sia  $W$  il sottospazio generato da  $\vec{e}_1$  e  $\vec{e}_3$ . Mostra che  $f(W) \subset W$ .
- 10.3) Denota con  $\mathcal{E} = \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$  la base canonica di  $\mathbf{R}^4$  e con  $\mathbf{E} = \{\mathbf{E}_1, \mathbf{E}_2, \mathbf{E}_3\}$  quella di  $\mathbf{R}^3$ . Determinare, se esiste, una applicazione lineare  $f : \mathbf{R}^4 \rightarrow \mathbf{R}^3$  tale che  $\operatorname{Im} f = \langle \mathbf{E}_1 + \mathbf{E}_2, \mathbf{E}_1 - \mathbf{E}_3 \rangle$ ,  $\ker f = \langle \mathbf{e}_1 + 2\mathbf{e}_2, 2\mathbf{e}_1 - \mathbf{e}_2 \rangle$ .
- 10.4) Sia  $T : \mathbf{R}^4 \rightarrow \mathbf{R}^3$  l'applicazione lineare definita da  $T(x_1, x_2, x_3, x_4) = (2x_1 + x_2, x_3 + x_4, x_1 + x_3)$ .
- a) Determina la matrice  $A$  associata a  $T$  rispetto alla base canonica  $\mathcal{E} = \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$  di  $\mathbf{R}^4$  e alla base canonica  $\mathbf{E} = \{\mathbf{E}_1, \mathbf{E}_2, \mathbf{E}_3\}$  di  $\mathbf{R}^3$ .
- b) Determina la dimensione ed una base di  $\operatorname{Im} T$ .
- c) Determina la dimensione ed una base del nucleo  $\ker T$ .
- 10.5) Sia  $f : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  l'unica applicazione lineare tale che  $f(\mathbf{v}_1) = 3\mathbf{v}_1$ ,  $f(\mathbf{v}_2) = 2\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 + 3\mathbf{v}_3$ ,  $f(\mathbf{v}_3) = \mathbf{v}_1 - \mathbf{v}_3$ , , ove con  $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3\}$  si denoti una base  $\mathcal{B}$  di  $\mathbf{R}^3$ .
- a) Determina la matrice di  $f$  rispetto alla base  $\mathcal{B}$  in dominio e codominio.
- b) Determina le componenti in  $\mathcal{B}$  di un vettore  $\mathbf{v}$  tale che  $f(\mathbf{v}) = \mathbf{v}_3$ .
- 10.6) Considera l'applicazione lineare  $f : \mathbf{R}^4 \rightarrow \mathbf{R}^4$  definita da

$$f(x_1, x_2, x_3, x_4) = (x_1 - x_2, 3x_1 + x_2 - x_3, 6x_1 - 2x_2 - x_3, 0).$$

- a) Determina una base per ciascuno dei sottospazi  $\operatorname{Ker} f$  e  $\operatorname{Im} f$ .
- b) Determina una base e la dimensione dell'intersezione  $\operatorname{Ker} f \cap \operatorname{Im} f$ .
- c) Determina una base e la dimensione di  $\operatorname{Ker}(f \circ f)$ .
- 10.7) Considera una base  $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3\}$  di uno spazio vettoriale  $V$  e una base  $\{\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2\}$  una base di uno spazio vettoriale  $W$  sullo stesso campo. Considera l'applicazione lineare  $f : V \rightarrow W$  tale che  $f(\mathbf{v}_1) = -\mathbf{w}_1 + 3\mathbf{w}_2$ ,  $f(\mathbf{v}_3) = 2\mathbf{w}_1 + \mathbf{w}_2$ ,  $\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 \in \operatorname{Ker}(f)$ .
- a) Determina le coordinate  $(y_1, y_2)$  di  $f(x_1\mathbf{v}_1 + x_2\mathbf{v}_2 + x_3\mathbf{v}_3)$ , rispetto alla base assegnata del codominio. Determina, inoltre, la matrice di  $f$  nelle basi assegnate.
- b) Determina il nucleo di  $f$ .