2) tale gruppo ha elemento neutro (0,1): (x,4)*(0,1)=(x+0.4,4.1)=(x,4) Inoltre, ogni elemento (x,y) ha inverso (= x , x), infatti: $(x, y)*(-\frac{x}{y}, \frac{4}{y}) = (x - \frac{x}{y}, \frac{y}{y}) = (x - \frac{x}{y}) = (x - \frac{y}{y}) = (0, 1)$ b) Notiamo che: (x,y)*(2,b)=(x+2y,yb) =(3+xb,by)=(2,b)+(x,y) non e' commutativo! C) N= {(x,1) & G| x & Q } e' un sottogruppo. CRITERIO: (x.1) * (4.1)=(x.1) + (-4.1)=(x-4,1) 6 N. Anche il neutro (0.1) 6 N. Ne' un sottogruppo. Inoltre, sia (2.b) eG, (2.b) * (x.1) * (2.b) = (2.b) * (x.1) * (-2.b) = (2.b) * (x.1) * (-2.b) = (2.b) = ((a,b)*(×.1)*(-a, 4)=(a+xb,b)*(-a, 4)=(2+xb-ab,b+)=(xb,1)∈N=>N e' normale. 2) $P_{\lambda}(\tau) = \det \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 1 + K & 0 \\ 3 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 + K \\ 3 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 - \lambda & 1 + K \\ 3 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 - \lambda & 1 + K \\ 3 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 \\ 1 - \lambda & 0$ V₁=Ker 6 2 0 = Ker 0 2 0 = Ker 0 1 1 1-K 2 dim (V₁)=1 se K=-1 T e' diagonalizeabile se e solo se K=3 base di autovettori A= } 1 , 0 , 0 So che Ak e' sinile alla matrice associata a TK con la base di autovettori A, e risulta essere diagonale. so che C=MER(TK) ossia una matrice del cambiamento di base. Se considerassimo E la base canonica, avremmo

```
27
                                                                             98
216K:-106 (25) → 16K: 19 (25) → K:19·11 (25) → K=9 (25) → K=9+25b
                   x: 28: 3(5^2)
x=2+27(4+8[9+25+])=|+27(76 +25.8+)=2053+(27.25.8)+=2053 (mod 27.25.8)
b) considero KerF: { PER2[t] | d/2 P(t2)-(t+2) P(t+1) = 0}
   (2 t4+b12+c)-(+2)(2(++)3+b(++)+c)=0 (42+3+2bt)-(+2)(2(++)3+bt+b+c) +
122t2 bt - (t+2)(2(t2+1)+bt+b+c)=0 => 122t2bt-(t+2)(2t2 22t+2)-(t+2)(bt)-tb-2b-tc-2c
12 at + bt - at - 22t - 21 - 2 at - 4 at - 2 a - t b - 3 bt - 2b - tc - 2c = - 2t + t2 (8 · 2 - b) + t (-52 - 2b - c) - 2 (2 · b · c)
2) un insieme Finito di Vettori {v̄_1,...v̄_r}, vede i vettori linearmente indipendenti se l'unica
 combinazione lineare di essi uguale al vettore nollo, ha i coefficenti tutti nulli:
                Q, V, + a2V2... + a, V, = O←P α, = α2... = α, = 0
b) [a] & Zn e' invertibile se ] = & Zn | 2. x = 1 (mod n), ma ció e' possibile se e solo
 MCD(a,n) divide 1 => MCD(a,n):1.
C) Considero P: Z+nZ tale che P(2)=n·a. Tale mappa e un omomorfismo: P(0)=n·o=0
 e f(a+b)=n(a+b)=na+nb=f(a)+f(b). Indtre e' iniettiva: a+bnf(a)=na+nb=f(b). E anche suriettiva:
 VnaenZ ] acZ | f(a):na => f e' un isomorfismo.
```