

# Quiz di algebra lineare e geometria

Spazi vettoriali, sottospazi vettoriali, vettori linearmente dipendenti, insiemi di generatori

- Sappiamo che un campo  $K$  è anche uno spazio vettoriale. Ma, in generale, uno spazio vettoriale  $V$  è un campo?
  - ☐ No
  - ☐ Sì
- Il sottoinsieme di  $\mathbb{R}^2$  costituito dai vettori  $v = (a, b)$  con  $a \geq 0$  e  $b \geq 0$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^2$ .
  - ☐ Vero
  - ☐ Falso
- Il sottoinsieme di  $\mathbb{R}^2$  costituito dai vettori  $v = (2a, 3a)$  al variare di  $a \in \mathbb{R}$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^2$ .
  - ☐ Vero
  - ☐ Falso
- Il sottoinsieme di  $\mathbb{R}^2$  costituito dai vettori  $v = (a, a^2)$  al variare di  $a \in \mathbb{R}$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^2$ .
  - ☐ Vero
  - ☐ Falso
- Nello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^2$  due vettori non nulli e non paralleli sono linearmente indipendenti.
  - ☐ Vero
  - ☐ Falso
- In uno spazio vettoriale  $V$  se ho tre vettori e nessuno di questi è parallelo a uno degli altri due, allora i tre vettori dati sono linearmente indipendenti.
  - ☐ Vero
  - ☐ Falso
- Se  $v_1, v_2, v_3$  sono tre vettori linearmente dipendenti, allora sicuramente  $v_1$  si può scrivere come combinazione lineare dei vettori  $v_2$  e  $v_3$ .
  - ☐ Vero
  - ☐ Falso
- Consideriamo i seguenti vettori di  $\mathbb{R}^3$ :  $v_1 = (2, 0, -1)$ ,  $v_2 = (1, 1, 2)$ ,  $v_3 = (0, 2, a)$ . Per quale valore di  $a \in \mathbb{R}$  essi sono linearmente dipendenti?
  - ☐  $a = 0$
  - ☐  $a = 5$
  - ☐ per nessun valore di  $a$
  - ☐  $a = 3$
- Consideriamo i seguenti vettori di  $\mathbb{R}^4$ :  $v_1 = (1, -1, 2, -1)$ ,  $v_2 = (3, 1, a, 3)$ ,  $v_3 = (0, 2, -1, 3)$ . Per quale valore di  $a \in \mathbb{R}$  essi sono linearmente dipendenti?
  - ☐  $a = -2$
  - ☐  $a = 0$
  - ☐  $a = 4$
  - ☐ per nessun valore di  $a$
  - ☐  $a = -5$

- In  $\mathbb{R}^3$  i vettori  $v_1 = (1, -1, 2)$  e  $v_2 = (0, 2, 1)$  formano un sistema di generatori.
  - Vero
  - Falso

Vettori linearmente dipendenti, insiemi di generatori, basi, dimensione, equazioni dei sottospazi vettoriali, intersezione, somma e somma diretta di sottospazi vettoriali

- Prendendo quattro vettori in  $\mathbb{R}^3$  essi saranno linearmente dipendenti?
  - Sì, sempre
  - Dipende da come scelgo i vettori
- Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione  $n$  e siano  $v_1, v_2, \dots, v_k \in V$ . Una delle seguenti affermazioni è corretta:
  - se  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono linearmente dipendenti allora  $k \geq n$
  - se  $k \leq n$  allora  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono linearmente indipendenti
  - se  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono linearmente indipendenti allora  $k \leq n$
- Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione  $n$  e siano  $v_1, v_2, \dots, v_k \in V$ . Una delle seguenti affermazioni è corretta:
  - se  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono un insieme di generatori di  $V$  allora  $k \leq n$
  - se  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono un insieme di generatori di  $V$  allora  $k \geq n$
  - se  $k \geq n$ , allora  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono un insieme di generatori di  $V$
- Dati tre vettori  $v_1, v_2, v_3 \in \mathbb{R}^4$  tali che nessuno di essi è parallelo a uno degli altri due, il sottospazio vettoriale da essi generato ha necessariamente dimensione 3.
  - Vero
  - Falso
- In  $\mathbb{R}^4$  il sottospazio di equazione  $x_1 - 2x_3 + x_4 = 0$  ha dimensione:
  - 1
  - 2
  - 3
- In  $\mathbb{R}^3$  il sottospazio  $U$  di equazione  $x_2 = 0$  ha dimensione:
  - 0
  - 2
  - 1
- Siano  $U$  e  $W$  sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}^n$ . Se  $U$  e  $W$  sono in somma diretta, allora deve necessariamente essere  $U + W = \mathbb{R}^n$ .
  - Vero
  - Falso
- Siano  $U_1, U_2, W$  sottospazi vettoriali di  $V$ . Se  $U_1 \oplus W = U_2 \oplus W$  allora deve necessariamente essere  $U_1 = U_2$ .
  - Vero
  - Falso
- Siano  $U_1, U_2$  due sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}^n$ , entrambi di dimensione 2 e tali che  $U_1 \oplus U_2 = \mathbb{R}^4$ . Allora è sempre possibile trovare un sottospazio vettoriale  $W$  di  $\mathbb{R}^4$  tale che  $U_1 \oplus W = \mathbb{R}^4$  e  $U_2 \oplus W = \mathbb{R}^4$ .
  - Vero
  - Falso

- Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione 6 e siano  $U_1, U_2$  sottospazi di  $V$ , con  $\dim U_1 = 5$  e  $\dim U_2 = 2$ . Una delle seguenti affermazioni è vera.
  - $U_1 \cap U_2$  può avere dimensione 3 e in tal caso si ha  $\dim(U_1 + U_2) = 4$
  - $U_1 \cap U_2$  può avere dimensione 0 e in tal caso  $U_1$  e  $U_2$  sono in somma diretta
  - La dimensione di  $U_1 \cap U_2$  può essere solo 1 oppure 2

Funzioni lineari, nucleo e immagine, matrice di una funzione lineare, operazioni sulle matrici

- Per quale valore di  $t$  la funzione  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  definita ponendo  $f(x, y) = 2x - 3y + txy$  è lineare?
  - Per ogni valore di  $t$
  - Per  $t = 0$
  - Per  $t = 1$
- Sia  $V$  lo spazio vettoriale dei polinomi nella variabile  $x$ , a coefficienti reali. La funzione che ad ogni polinomio  $p(x) \in V$  associa la sua derivata  $p'(x)$  è una funzione lineare.
  - Vero
  - Falso
- Sia  $f: V \rightarrow W$  una funzione lineare e siano  $v_1, v_2, \dots, v_k \in V$  vettori linearmente indipendenti. I vettori  $w_1 = f(v_1), w_2 = f(v_2), \dots, w_k = f(v_k)$  sono linearmente indipendenti?
  - Sì, se il nucleo di  $f$  è  $\{0\}$
  - Sì, ma solo se  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono una base di  $V$
  - Sì, sempre
- Sia  $f: V \rightarrow W$  una funzione lineare e siano  $v_1, v_2, \dots, v_k \in V$  un sistema di generatori di  $V$ . I vettori  $w_1 = f(v_1), w_2 = f(v_2), \dots, w_k = f(v_k)$  sono un sistema di generatori di  $W$ ?
  - Sì, ma solo se  $f$  è suriettiva
  - Sì, ma solo se  $v_1, v_2, \dots, v_k$  sono una base di  $V$
  - Sì, sempre
- Siano  $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  e  $g: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  due funzioni lineari. Il nucleo della funzione composta  $g \circ f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  deve necessariamente avere dimensione  $\geq 1$ ?
  - Sì, indipendentemente da  $f$  e  $g$
  - No, può anche avere dimensione 0
- Sia  $f: V \rightarrow V$  una funzione lineare. Una delle seguenti affermazioni è vera:
  - se  $f$  è iniettiva non è detto che sia anche suriettiva
  - se  $f$  è suriettiva non è detto che sia anche iniettiva
  - se  $f$  è iniettiva allora deve essere anche suriettiva
- Esiste una funzione lineare  $f: \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^5$  tale che il nucleo di  $f$  è uguale all'immagine di  $f$ .
  - Vero
  - Falso
- Esiste una funzione lineare  $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  tale che il nucleo di  $f$  è uguale all'immagine di  $f$ .
  - Vero
  - Falso
- Sia  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  la funzione lineare definita ponendo  $f(x, y) = (2x - 3y, x + 4y)$ . Sia  $v_1 = (1, 1), v_2 = (2, -1)$ . La matrice di  $f$  rispetto alla base di  $\mathbb{R}^2$  formata dai vettori  $v_1, v_2$  è:
  - $\begin{pmatrix} 3 & 1 \\ -2 & 3 \end{pmatrix}$
  - $\begin{pmatrix} -1 & 7 \\ 5 & -2 \end{pmatrix}$
  - $\begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}$

- Esistono matrici non nulle  $A$  e  $B$  tali che la matrice prodotto  $AB$  sia nulla.
  - Vero
  - Falso

Funzioni lineari, nucleo e immagine, matrice di una funzione lineare, cambiamento di basi, sistemi lineari, riduzione di una matrice in forma a scala

- Esistono delle matrici  $A$  e  $B$  tali che  $AB = I$  ma  $BA \neq I$ .
  - Vero
  - Falso
- Date due matrici  $A$  e  $B$  si ha, in generale,  ${}^T(AB) = {}^T A^T B$ .
  - Vero
  - Falso
- Per quale valore di  $t$  la seguente matrice non ha rango 3?  $\begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 1 & -2 & 2 \\ 1 & t & 0 \end{pmatrix}$ 
  - $t = 3$
  - $t = 4$
  - $t = 0$
- Se  $A$  è una matrice quadrata tale che  $A^2 = 0$  allora la matrice  $I - A$  è invertibile.
  - Vero
  - Falso
- Sia  $A$  una matrice reale quadrata di ordine  $n$ , con  $n \geq 2$ . Siano  $P$  e  $Q$  matrici reali quadrate invertibili di ordine  $n$ . Allora la matrice  $A' = PAQ$  ha lo stesso rango di  $A$ .
  - Vero
  - Falso
- Sia  $V$  uno spazio vettoriale reale e  $f: V \rightarrow V$  una funzione lineare. Sia  $v = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  una base di  $V$  e indichiamo con  $A$  la matrice di  $f$  rispetto alla base  $v$ . Supponiamo che  $A = aI$ , ove  $I$  è la matrice identica e  $a \in \mathbb{R}$ . Allora la matrice  $A'$  di  $f$  rispetto ad una qualunque altra base  $v' = \{v'_1, v'_2, \dots, v'_n\}$  di  $V$  deve necessariamente essere uguale alla matrice  $A$ .
  - Vero
  - Falso
- Sia  $V$  uno spazio vettoriale e siano  $v = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  e  $v' = \{v'_1, v'_2, \dots, v'_n\}$  due basi di  $V$ . Le colonne della matrice di cambiamento di base  $M_v^{v'}(id)$  sono:
  - le coordinate dei vettori  $v_1, v_2, \dots, v_n$  rispetto alla base  $v'_1, v'_2, \dots, v'_n$
  - le coordinate dei vettori  $v'_1, v'_2, \dots, v'_n$  rispetto alla base  $v_1, v_2, \dots, v_n$
- Sia  $V$  uno spazio vettoriale e siano  $v = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  e  $v' = \{v'_1, v'_2, \dots, v'_n\}$  due basi di  $V$ . La matrice di cambiamento di base  $M_v^{v'}(id)$  agisce nel modo seguente:
  - $M_v^{v'}(id)$  moltiplica il vettore colonna delle coordinate di un vettore  $u$  rispetto alla base  $v = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  e dà come risultato il vettore colonna delle coordinate di  $u$  rispetto alla base  $v' = \{v'_1, v'_2, \dots, v'_n\}$
  - $M_v^{v'}(id)$  moltiplica il vettore colonna delle coordinate di un vettore  $u$  rispetto alla base  $v' = \{v'_1, v'_2, \dots, v'_n\}$  e dà come risultato il vettore colonna delle coordinate di  $u$  rispetto alla base  $v = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$
- Una matrice triangolare superiore è sempre una matrice a scala.
  - Vero
  - Falso

- Un sistema lineare in cui sono presenti più incognite che equazioni ha sempre infinite soluzioni.
  - Vero
  - Falso

Funzioni lineari e matrici, operazioni elementari, calcolo del rango di una matrice, eliminazione di Gauss, sistemi di equazioni lineari

- Sia  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la funzione lineare la cui matrice rispetto alle basi canoniche è  $\begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ . In questo caso è possibile trovare una base  $v = (v_1, v_2, v_3)$  del dominio tale che la matrice di  $f$  rispetto alla base  $v$  del dominio e alla base canonica del codominio sia  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ .
  - Vero
  - Falso
- Il rango di una matrice  $A$  è:
  - il numero di righe non nulle di  $A$
  - il numero di colonna lineamenti indipendenti di  $A$
  - il numero di righe linearmente indipendenti di  $A$
  - il numero di righe non nulle in una forma a scala di  $A$
  - il numero di colonne non nulle di  $A$
  - il numero di colonne non nulle in una forma a scala di  $A$
- Volendo determinare il rango di una matrice mediante la riduzione in forma a scala si possono effettuare operazioni elementari sia sulle righe che sulle colonne.
  - Vero
  - Falso
- Sia  $A$  una matrice  $m \times n$ . Allora:
  - $\text{rango}(A) = \max\{m, n\}$
  - $\text{rango}(A) = \min\{m, n\}$
  - $\text{rango}(A) \leq \min\{m, n\}$
- L'insieme delle soluzioni di un sistema lineare non omogeneo è un sottospazio vettoriale.
  - Vero
  - Falso
- Il sistema lineare  $AX = B$  ha soluzione se e solo se:
  - $\text{rango}(A) < \text{rango}(A|B)$
  - $\text{rango}(A|B) = \text{rango}(A) + 1$
  - $\text{rango}(A) = \text{rango}(A|B)$
- Un sistema lineare  $AX = B$  ammette soluzioni se e solo se:
  - $B$  appartiene allo spazio generato dalle righe di  $A$
  - $B$  appartiene allo spazio generato dalle colonne di  $A$
- Volendo calcolare l'inversa della matrice  $\begin{pmatrix} 2 & t \\ 4 & 6 \end{pmatrix}$  utilizzando l'eliminazione di Gauss, per quale valore di  $t$  non è possibile determinare  $A^{-1}$ ?
  - $t = -1$
  - $t = 3$
  - $t = 6$
  - $t = 0$

- Nella permutazione  $\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 4 & 1 & 5 & 2 & 3 \end{pmatrix}$  quante sono le inversioni presenti?
  - 3
  - 4
  - 5
- Il determinante della matrice  $\begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$  è uguale a:
  - 7
  - 0
  - 5

Determinanti, autovalori, autovettori, diagonalizzazione di una matrice

- Moltiplicando tutti gli elementi di una matrice quadrata per uno stesso numero  $\alpha$  il determinante della matrice risulta moltiplicato per  $\alpha$ .
  - Vero
  - Falso
- Se  $A$  è una matrice quadrata di ordine  $n$  si ha  $\det(-A) = -\det(A)$ .
  - Vero
  - Falso
- Se due matrici quadrate di ordine  $n$  hanno lo stesso determinante allora sono simili.
  - Vero
  - Falso
- Se una funzione lineare  $f: V \rightarrow V$  non è iniettiva allora il determinante della matrice di  $f$  rispetto a una qualunque base di  $V$  è uguale a 0.
  - Vero
  - Falso
- Se una funzione lineare  $f: V \rightarrow V$  è suriettiva allora il determinante della matrice di  $f$  rispetto a una qualunque base di  $V$  è necessariamente diverso da 0.
  - Vero
  - Falso
- Esistono matrici quadrate di ordine  $n$ , diverse dalla matrice identica, che sono simili alla matrice identica.
  - Vero
  - Falso
- Se due matrici quadrate di ordine  $n$ ,  $A$  e  $B$ , sono entrambe diagonalizzabili, allora ciò significa che  $A$  e  $B$  sono simili.
  - Vero
  - Falso
- Se  $v_1$  e  $v_2$  sono autovettori di  $f: V \rightarrow V$  allora sicuramente anche  $v_1 + v_2$  è un autovettore di  $f$ .
  - Vero
  - Falso
- Se due matrici quadrate  $A$  e  $B$  hanno lo stesso polinomio caratteristico allora sono simili.
  - Vero
  - Falso

- Se  $\lambda$  è un autovalore di una matrice quadrata  $A$  allora, per ogni intero  $n \geq 1$ ,  $\lambda^n$  è un autovalore di  $A^n$ .
  - Vero
  - Falso

Prodotto scalare di vettori, angoli, aree, volumi, ortogonalità tra vettori e tra sottospazi, proiezioni ortogonali

- Se  $v, w \in \mathbb{R}^n$  sono due vettori paralleli, si ha sempre  $\|v + w\| = \|v\| + \|w\|$ .
  - Vero
  - Falso
- Siano  $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{R}^n$  vettori non nulli a due a due ortogonali, cioè tali che  $v_i \cdot v_j = 0$  per ogni  $i \neq j$ . Allora essi sono linearmente indipendenti e quindi sono una base di  $\mathbb{R}^n$ .
  - Vero
  - Falso
- Siano  $v = (a, b)$  e  $w = (c, d)$  vettori di  $\mathbb{R}^2$  e sia  $P$  il parallelogramma di lati  $v$  e  $w$ . L'area di  $P$  è uguale al valore assoluto del determinante della matrice  $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ .
  - Vero
  - Falso
- Se  $S \subset \mathbb{R}^n$  non è un sottospazio vettoriale e se poniamo  $S^\perp = \{v \in \mathbb{R}^n | v \cdot u = 0, \forall u \in S\}$   $S^\perp$  è comunque un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^n$ .
  - Vero
  - Falso
- Se  $S \subset \mathbb{R}^n$  non è un sottospazio vettoriale e se poniamo  $S^\perp = \{v \in \mathbb{R}^n | v \cdot u = 0, \forall u \in S\}$  allora si ha  $(S^\perp)^\perp = S$ .
  - Vero
  - Falso
- Siano  $U$  e  $W$  sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}^n$ . Allora si ha  $(U + W)^\perp = U^\perp + W^\perp$ .
  - Vero
  - Falso
- Siano  $U$  e  $W$  sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}^n$ . Allora si ha  $(U \cap W)^\perp = U^\perp \cap W^\perp$ .
  - Vero
  - Falso
- Sia  $U$  un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^n$  e consideriamo due vettori  $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^n$ . Siano  $u_1$  e  $u_2$  le proiezioni ortogonali di  $v_1$  e  $v_2$  su  $U$ . Allora la proiezione ortogonale di  $v_1 + v_2$  su  $U$  è data dalla somma  $u_1 + u_2$ .
  - Vero
  - Falso
- In  $\mathbb{R}^3$  sono dati i vettori  $v = (2, -1, 0)$  e  $w = (1, 1, -2)$ . L'area del parallelogramma determinato dai vettori  $v$  e  $w$  è:
  - $\sqrt{29}$
  - $\sqrt{15}$
  - $\sqrt{34}$
  - $\sqrt{27}$

- In  $\mathbb{R}^3$  sono dati i vettori  $v = (1, 0, 1)$  e  $w = (0, 1, -1)$ . L'angolo compreso tra i vettori  $v$  e  $w$  è:
  - 120 gradi
  - 90 gradi
  - 30 gradi
  - 60 gradi

Basi ortogonali e ortonormali, forme bilineari simmetriche, matrici delle forme bilineari simmetriche, forme definite positive, negative, indefinite, vettori isotropi

- La funzione  $g: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  definita ponendo  $g((x_1, y_1), (x_2, y_2)) = 3x_1x_2 - y_1y_2 + 2x_1y_2$  è una forma bilineare simmetrica.
  - Vero
  - Falso
- Sia  $V = M_2(\mathbb{R})$  lo spazio vettoriale delle matrici quadrate di ordine 2 a coefficienti reali. Sia  $g: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  la funzione che associa a due matrici  $A, B \in V$  la traccia della matrice prodotto  $AB$  (la traccia di una matrice quadrata è la somma degli elementi sulla diagonale principale). La funzione  $g$  così definita è una forma bilineare simmetrica.
  - Vero
  - Falso
- Sia  $g: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineare simmetrica e sia  $S$  l'insieme dei vettori isotropi:  $S = \{v \in V \mid g(v, v) = 0\}$ .  $S$  è sempre un sottospazio vettoriale di  $V$ .
  - Vero
  - Falso
- Due matrici  $A$  e  $B$  sono congruenti se esiste una matrice invertibile  $P$  tale che:
  - $B = P^{-1}AP$
  - $B = P^TAP$
- Due matrici congruenti  $G$  e  $G'$  hanno lo stesso determinante.
  - Vero
  - Falso
- Due matrici congruenti  $G$  e  $G'$  non hanno necessariamente lo stesso determinante, ma  $\det G$  e  $\det G'$  hanno lo stesso segno.
  - Vero
  - Falso
- La matrice  $G = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 2 & -2 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$  è:
  - definita negativa
  - definita positiva
  - indefinita
- Sia  $g: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineare simmetrica indefinita. Allora esistono sicuramente dei vettori isotropi non nulli.
  - Vero
  - Falso



- Sia  $V = M_2(\mathbb{R})$  lo spazio vettoriale delle matrici quadrate di ordine 2 a coefficienti reali. Sia  $g: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  la forma bilineare simmetrica che associa a due matrici  $A, B \in V$  la traccia della matrice prodotto  $AB$  (la traccia di una matrice quadrata è la somma degli elementi sulla diagonale principale).

La forma  $g$  è:

- definita negativa
  - definita positiva
  - indefinita
- La forma bilineare simmetrica  $g: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  la cui matrice (rispetto alla base canonica) è  $G = \begin{pmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 2 & 3 & 0 \\ -1 & 0 & -3 \end{pmatrix}$  è:
  - degenerare
  - non degenerare