# Esercizietti di Algebra Lineare - I

5 **Maggio** 2023

E. Masina

## Esercizio 0.

Stabilire se esiste una applicazione lineare  $T:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R}^2$  tale che

$$T(1,2) = (3,0)$$

$$T(2,7) = (4,5)$$

$$T(1,2) = (3,0)$$
  $T(2,7) = (4,5)$   $T(1,5) = (1,4)$ 

## Soluzione 0.

Se T fosse lineare, allora dovrebbe verificare

$$T(1,2) + T(1,5) = T((1,2) + (1,5)) = T(2,7)$$

Tuttavia si verifica mediante le informazioni contenute nel testo che

$$T(1,2) + T(1,5) = (3,0) + (1,4) = (4,4)$$

mentre

$$T(2,7) = (4,5)$$

pertanto una tale applicazione lineare non esiste.

#### Esercizio 1.

Sia  $T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare definita sulla base canonica di  $\mathbb{R}^2$  come segue:

$$T(e_1) = (1, 2, 1)$$
  $T(e_2) = (1, 0, -1)$ 

- 1. Esplicitare T(x, y);
- 2. Determinare la matrice A associata a T (rispetto alla base canonica);
- 3. Dire se (3,4,1) appartiene a Im(T).

## Soluzione 1.

(1). Un generico vettore  $\mathbf{v}=(x,y)\in\mathbb{R}^2$  si può scrivere come combinazione lineare dei vettori canonici:

$$v = xe_1 + ye_2$$

Per la linearità di T:

$$T(v) = xT(e_1) + yT(e_2)$$

$$= x(1,2,1) + y(1,0,-1)$$

$$= (x + y, 2x, x - y)$$

(2). La matrice associata ha per colonne le immagini di T rispetto alla base canonica  $e_k$ , pertanto la costruzione della matrice è immediata dal testo:

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

(3). Il vettore  $\mathbf{w}=(3,4,1)$  appartiene all'immagine di T se esiste  $(z,y)\in\mathbb{R}^2$  tale che  $\mathsf{T}(x,y)=\mathbf{w}$ .

Da quest'ultima considerazione, traducendo:

$$T(x,y) = w \to (x+y, 2x, x-y) = (3,4,1) \to \begin{cases} x+y=3\\ 2x=4\\ x-y=1 \end{cases}$$

Il sistema è risolvibile e si ottiene la soluzione x = 2, y = 1, pertanto si può anche dire: (3,4,1) = T(1,2) dunque  $\mathbf{w} \in \text{Im}(T)$ .

#### Esercizio 2.

Sia T :  $\mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2$  l'applicazione lineare definita da

$$T(x, y, z) = (2x, y + z)$$

- 1. Verificare che Tè di fatto lineare;
- 2. Dato  $\omega = (1, 1, 1)$  calcolare  $T(\omega)$ ;
- 3. Determinare una base e la dimensione degli spazi vettoriali  $Im(T) \subseteq \mathbb{R}^2$  e  $N(T) \subseteq \mathbb{R}^3$ .

### Soluzione 2.

(1). Si tratta di verificare di fatto che

$$T(x_1+x_2, y_1+y_2+z_1+z_2) = T(x_1, y_1+z_1) + T(x_2, y_2+z_2)$$
  $\forall x_i, y_i, z_i \in \mathbb{R}$  Notiamo subito:

$$T(x_1 + x_2, y_1 + y_2 + z_1 + z_2) = (2(x_1 + x_2), y_1 + y_2 + z_1 + z_2)$$

$$= (2(x_1 + x_2), y_1 + y_2 + z_1 + z_2)$$

$$= (2x_1 + 2x_2, y_1 + y_2 + z_1 + z_2)$$

$$= (2x_1, y_1 + z_1) + (2x_2, y_2 + z_2)$$

$$= T(x_1, y_1 + z_1) + T(x_2, y_2 + z_2)$$

Questo verifica la prima delle condizioni di linearità. Si ha inoltre:

$$T(\lambda(x, y, z)) = T(\lambda x, \lambda y, \lambda z) = (2\lambda x, \lambda y + \lambda z) = (\lambda(2x), \lambda(y + z))$$
$$= \lambda(2x, y + z)$$
$$= \lambda T(x, y, z)$$

Dimostrando che T è una applicazione lineare.

(2).  $T(\omega)$  si calcola applicando la regola di T al vettore  $\omega$ :

$$T(\omega) = T(1, 1, 1) = (2 \cdot 1, 1 + 1) = (2, 1)$$

(3). Possiamo risolvere questo punto costruendo la matrice associata. Le immagini di T rispetto alla base canonica in  $\mathbb{R}^3$  sono:

$$T(e_1) = (2,0)$$
  $T(e_2) = (0,1)$   $T(e_3) = (0,1)$ 

pertanto

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

È immediato notare che

$$\operatorname{Im}(\mathsf{T}) = \Big(\mathsf{T}(\boldsymbol{e}_1), \ \mathsf{T}(\boldsymbol{e}_2), \ \mathsf{T}(\boldsymbol{e}_3)\Big)$$

ossia l'immagine dell'applicazione (o meglio, della matrice associata all'applicazione T) è lo spazio generato dalle colonne della matrice A.

Ricordando i concetti di dimensione, immagine, rango, base e nucleo si ha per la dimensione dello spazio immagine:

$$dim\left(\operatorname{Im}(T)\right)=\operatorname{rk}(A)=2$$

(Ricordarsi che il rango di una matrice M è sempre  $rk(M \le min\{r, c\}, dove r = numero di righe e <math>c = numero di colonne$ ). In questo caso si può osservare facilmente che il rango sia 2.

Come base per Im(T) possiamo prendere i primi due vettori colonna:

$$\mathcal{B}(Im(T)) = \{(2,0), (0,1)\}$$

Il nucleo dell'applicazione (N(T) o equivalentemente  $\ker(T)$ ) è dato dal sottospazio delle soluzioni del sistema lineare omogeneo associato Ax = 0 dove x è il vettore delle coordinate cartesiane. Dunque:

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{0} \to \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{cases} 2\mathbf{x} = \mathbf{0} \\ z + \mathbf{y} = \mathbf{0} \end{cases}$$

Necessariamente x = 0, mentre z = -y. Allora

$$\begin{split} \ker(T) = & \{(0,y,-y), \forall y \in \mathbb{R}\} \quad inoltre \quad dim(\ker(T)) = 1 \\ & e \text{ la base } \grave{e} \quad \mathcal{B}\Big(\ker(T)\Big) = & \{(0,1,-1)\} \end{split}$$