

1.

$$\text{Siano } A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ -1 & 1 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}, v_k = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \\ k \end{bmatrix}.$$

a) Si determini una base di  $\mathcal{C}(A)$ .

b) Si determinino i  $k$  per i quali  $v_k \in \mathcal{C}(A)$ .

$$\text{Siano } v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, v_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

b) Si determini una base di  $\mathcal{N}(A)$ .

b') Si stabilisca se  $v_1, v_2, v_3$  è una base di  $\mathcal{N}(A)$ .

2. Sono date le applicazioni

$$F(x, y) = (x, 2x + y);$$

$$G \text{ lineare, con } [G] = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix};$$

$$H \text{ lineare: } H(1, 0, 0) = (1, 0), H(0, 1, 0) = (0, 1), H(0, 0, 1) = (1, 1).$$

a) Si stabilisca se l'applicazione è iniettiva, suriettiva, biiettiva;

b) Si calcoli se possibile l'applicazione inversa;

c) Si determinino le dimensioni degli spazi immagine e nucleo.

d) Si calcoli se possibile  $G \circ H$ .

3. Sia

$$F(x) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0.8 & -0.6 \\ 0 & -0.6 & -0.8 \end{bmatrix} x, \quad \forall x \in \mathbb{R}^3.$$

a) Si determini se possibile una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$  di autovettori di  $F$ .

b) Si scriva la relazione fra le matrici di  $F$  rispetto alle basi canonica e trovata.

**Algebra Lineare (modulo di C.I.); Informatica per il Management; 23.06.23**

1. Sia

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{bmatrix}.$$

- a) Si determinino il rango di  $A$  e le dimensioni di  $\mathcal{N}(A)$  e  $\mathcal{N}(A^T)$ .
- b) Si determini una base per  $\mathcal{C}(A)$ ,  $\mathcal{R}(A)$ ,  $\mathcal{N}(A)$  e  $\mathcal{N}(A^T)$ .
- c) Si calcoli  $AA^T$  e si stabilisca se è non singolare, in due modi.

2. In  $\mathbb{R}^3$  sono date

la base  $(1, 1, 0)$ ,  $(2, 0, 1)$ ,  $(3, -1, -1)$  e il vettore  $(-3, 2, 2)$ .

- a) Si applichi alla base il processo di Gram-Schmidt e si effettui una verifica;
- c) Si calcolino le coordinate del vettore rispetto alla base ottenuta, in due modi.

3. Sia  $T : \odot \mathbb{R}^3$  lineare tale che

$$T(1, 0) = (2, k), \quad T(0, 1) = (1, -2) \quad (k \text{ parametro} \in \mathbb{R}).$$

- a) Si determini per quali  $k$  l'applicazione  $T$  è rappresentabile da qualche matrice diagonale e si scrivano le matrici diagonali.
- b) Posto  $k = 5$ , si scrivano le matrici diagonali  $D$  e per ciascuna  $D$  si determini una base  $\mathcal{B}$  tale che  $[T]_{\mathcal{B}} = D$ .

1. Sono date le sequenze di vettori

$$\mathcal{A}: \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 5 \end{bmatrix}; \quad \lambda_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} = 0$$

$$\mathcal{B}: \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix};$$

$$\mathcal{C}: \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Siano  $A, B, C$  le matrici che hanno colonne rispettivamente  $\mathcal{A}, \mathcal{B}, \mathcal{C}$  e siano  $F, G, H$  le applicazioni lineari associate ad  $A, B, C$ .

- Le sequenze  $\mathcal{A}, \mathcal{B}, \mathcal{C}$  sono linearmente indipendenti, sono base di  $\mathbb{R}^n$ ?
- Le matrici  $A, B, C$  sono invertibili, con quale inversa?
- Le equazioni  $BX = A$  e  $BX = C$  hanno soluzioni, quali?
- Le applicazioni  $F, G, H$  sono iniettive, suriettive, biiettive, con quale inversa?

2. Sia

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 3 \\ 2 & 1 & 3 \end{bmatrix}.$$

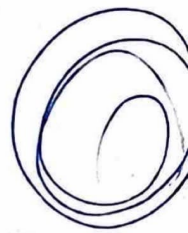
Si determini una base di  $\mathcal{R}(A)$ ,  $\mathcal{C}(A)$ ,  $\mathcal{N}(A)$ ,  $\mathcal{N}(A^T)$ .

3. E' data l'applicazione lineare  $T: \odot \mathbb{R}^3$  rappresentata rispetto alla base canonica dalla matrice

$$\begin{bmatrix} 14 & -2 & 5 \\ -2 & 11 & 10 \\ 5 & 10 & -10 \end{bmatrix}$$

ed è noto che 15 e -15 sono autovalori.

Si stabilisca se  $T$  è diagonalizzabile; in tal caso si scriva una matrice diagonale  $D$  che rappresenta  $T$  e si scriva una base  $\mathcal{B}$  di  $\mathbb{R}^3$  tale che  $[T]_{\mathcal{B}} = D$ .



1. Sia

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 5 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 3 & 2 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

- a) Si determini una base di  $C(A)$ ; la 4° e 5° colonna sono una base di  $C(A)$ ?  
b) Si determini una base di  $\mathcal{N}(A)$ .

2. Sono date le matrici

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

e le applicazioni associate  $F$  e  $G$ .

- a) Si stabilisca se la matrice è nonsingolare, in 2 modi.  
b) Si calcoli se possibile la matrice inversa e si verifichi.  
c) Si stabilisca se l'applicazione è iniettiva, suriettiva, biiettiva e si scriva l'inversa.

3. E' data l'applicazione lineare  $T : \odot \mathbb{R}^3$  associata alla matrice

$$\begin{bmatrix} 5 & -1 & 2 \\ -1 & 5 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{bmatrix},$$

che ha autovalori 0 e 6.

- a) Si determini se possibile una base ortogonale  $\mathcal{B}$  di  $\mathbb{R}^3$  di autovettori di  $T$ .  
b) Si verifichi quanto trovato.  
c) Si scriva la matrice di  $T$  rispetto a  $\mathcal{B}$ .



Algebra Lineare (C.I. con Analisi Matematica) - 09.01.24

tempo 1h 30'

1. Sia  $A \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & -2 \\ 1 & 2 & 1 & -1 \\ 1 & 3 & 2 & 0 \end{bmatrix}$ .

a) Si determinino una base di  $\mathcal{C}(A)$  e una base di  $\mathcal{R}(A)$ ;

b) la 2° e 3° riga di  $A$  sono una base di  $\mathcal{R}(A)$ ?

c) si determinino i  $p$  tali che  $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ p \end{bmatrix} \in \mathcal{C}(A)$ .

2. Sono dati il sistema  $\begin{cases} x + y + 2z + 3t = 0 \\ 2x + 3y + 5z + 8t = 0 \end{cases}$  e un vettore soluzione,  $\begin{bmatrix} -3 \\ -5 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ .

a) si determini una base dello spazio delle soluzioni del sistema;

b) si determini una base ortogonale dello spazio delle soluzioni;

c) si calcolino le coordinate del vettore rispetto a questa base.

3. E' data l'applicazione lineare  $T$  di  $\mathbb{R}^2$  i sé rappresentata da

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

rispetto alla base canonica.

a) si scriva la matrice di  $T$  rispetto alla base  $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ;

b) si determini una base di  $\mathbb{R}^2$  di autovettori di  $T$  e si scriva la matrice di  $T$  rispetto alla base.

## Algebra Lineare (C.I. con Analisi Matematica) - 01.02.24

tempo 1h 30'

1. Siano

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix},$$

e siano  $F, G, H$  le applicazioni lineari ad esse associate.

- Quali matrici sono moltiplicabili?
- Quali matrici sono invertibili? con quale inversa?
- Quali applicazioni sono componibili? Quali invertibili? Con quale inversa?
- Si risolvano, se possibile, le equazioni

$$CX = B, \quad CX = A;$$

2. Siano

$$V = \text{Span}\{(1, 1, 0, 0), (2, 0, 0, 2), (0, 0, 6, 6)\}, \quad w = (0, 4, 4, 0) \in V.$$

- si determini una base di  $V$ ;
- si determini una base ortogonale di  $V$ ;
- si calcolino le coordinate di  $w$  vettore rispetto a una base di  $V$ .

3. Sia

$$T : \mathbb{R}^3 \hookrightarrow \mathbb{R}^3, \quad T(x, y, z) = (x, 3y + z, 2y + 2z).$$

- Si determinino gli autovalori e le dimensioni degli autospazi di  $T$ ;
- Se possibile, si scrivano una base  $\mathcal{B}$  di  $\mathbb{R}^3$  di autovettori e la matrice  $[T]_{\mathcal{B}}$ .