

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

(Cognome)

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

(Nome)

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

(Numero di matricola)

**PRIMA PARTE**

PUNTEGGIO : risposta mancante = 0 ; risposta esatta = +2 ; risposta sbagliata = -2

- Dire se le seguenti proposizioni sono vere o false:

Proposizione	Vera	Falsa
Esiste un'applicazione lineare da $\mathbb{R}^3$ in $\mathbb{R}^4$ surgettiva	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Un sistema lineare di 3 equaz. in 2 incognite non ha mai soluzione	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
A matrice $3 \times 3$ a coeff. reali $\Rightarrow \det(2A) = 8 \cdot \det(A)$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
A matrice $4 \times 4$ a coeff. reali , $rk(A) = 3 \Rightarrow \det(A) \neq 0$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
$v$ autovettore per $f \Rightarrow 2v$ è autovettore per $f$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

- $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definita da

$$f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 - 2x_2 \\ x_2 \\ x_1 + 3x_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{matrice associata a } f \text{ rispetto alle basi canoniche di } \mathbb{R}^2 \text{ e } \mathbb{R}^3 : \left( \begin{array}{cc} & \\ & \end{array} \right)$$

- $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definita da

$$f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 - x_3 \\ x_1 + x_3 \\ x_1 + x_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \dim(Ker f) = \boxed{\phantom{00}} \quad \dim(Im f) = \boxed{\phantom{00}}$$

- Data  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ , il vettore  $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$  è autovettore relativo all'autovalore -3 SE

- $rk \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 1 & 2 \\ 3 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \boxed{\phantom{00}}$

- $\det \begin{pmatrix} 3 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -5 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \boxed{\phantom{00}}$

- $A = \begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 6 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow A \cdot B = \left( \begin{array}{cc} & \\ & \end{array} \right)$

- [punteggio: 0-6] **Esercizio 1.** Al variare del parametro reale  $t$  sia  $f_t : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare definita da

$$f_t \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4x_1 + 4x_2 + tx_3 \\ x_1 + tx_2 + x_3 \\ x_1 + 2x_2 + 2x_3 \end{pmatrix}$$

- (i) Si determini per quali valori di  $t$   $f_t$  è iniettiva.

- (ii) Si determini per quali valori di  $t$  esiste almeno una soluzione del sistema  $f_t \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$

- (iii) Si determini per quali valori di  $t$  il vettore  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$  è autovettore per  $f_t$

- [punteggio: 0-5] **Esercizio 2.** Sia  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare espressa rispetto alla base canonica dalla matrice

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 8 \\ 0 & -1 & 0 \\ -2 & 3 & -5 \end{pmatrix}$$

- (i) Si determinino gli autovalori di  $f$  specificandone la molteplicità algebrica.  
(ii) Si determinino gli autovettori di  $f$ .  
(iii) Si dica se  $f$  è diagonalizzabile e/o triangolarizzabile.