



- Sia  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  lineare .

$$\text{Sapendo che } f \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \text{ e che } f \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \text{ determinare } f \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \\ \\ \end{pmatrix}$$

- Determinare la matrice associata, rispetto alle basi canoniche, alla seguente applicazione lineare

$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tale che

$$f \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, f \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix},$$

- Determinare la matrice associata, rispetto alle basi canoniche, alla seguente applicazione lineare

$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tale che

$$f \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, f \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}, f \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 9 \end{pmatrix}$$

- Determinare la matrice associata, rispetto alle basi canoniche, alla seguente applicazione lineare

$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che

$$f \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, f \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, f \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 9 \\ 9 \end{pmatrix}$$

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

$$f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 + x_2 \\ -x_2 \\ x_1 \end{pmatrix}$$

i) Determinare la matrice associata ad  $f$  rispetto alle basi canoniche

ii) Determinare una base di  $Im(f)$  ed uno spazio  $W \subset \mathbb{R}^3$  tale  $\mathbb{R}^3 = W \oplus Im(f)$ .

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

$$f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + x_2 \\ x_2 \\ x_1 \end{pmatrix}$$

i) Determinare la matrice associata ad  $f$  rispetto alle basi canoniche

ii) Determinare una base di  $Im(f)$  ed uno spazio  $W \subset \mathbb{R}^3$  tale  $\mathbb{R}^3 = W \oplus Im(f)$ .

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

$$f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 + 2x_2 + x_3 \\ x_1 - x_2 + x_3 \end{pmatrix}$$

i) Determinare la matrice associata ad  $f$  rispetto alle basi canoniche.

ii) Determinare una base di  $Ker(f)$  ed uno spazio  $W \subset \mathbb{R}^3$  tale  $\mathbb{R}^3 = W \oplus Ker(f)$ .

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

$$f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 + 2x_2 + x_3 \\ x_1 - x_2 + x_3 \\ 2x_1 - 2x_2 + 2x_3 \end{pmatrix}$$

i) Determinare la matrice associata ad  $f$  rispetto alle basi canoniche.

ii) Determinare una base di  $Ker(f)$  ed una di  $Im(f)$ .

iii) Dire se  $\mathbb{R}^3 = Im(f) \oplus Ker(f)$ .