

RISPOSTE ALLE PROPOSIZIONI DELLE ESERCITAZIONI 3.1 – 3.4

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

(Cognome)

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

(Nome)

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

(Numero di matricola)

• 3.1

Proposizione	Vera	Falsa
$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = x_1$ è lineare	•	□
$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = x_1 \cdot x_2$ è lineare	□	•
$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = x_1^3$ è lineare	□	•
$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \sin(x_1) + \sin(x_2)$ è lineare	□	•
$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = x_1 + 2x_2$ è lineare	•	□
$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \pi \cdot x_1 + 2 \log_e(7) \cdot x_2$ è lineare	•	□
te Esiste $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tale che $f \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$, $f \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $f \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$	□	•
Esiste $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tale che $f \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$, $f \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $f \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$	•	□

• 3.2

Proposizione	Vera	Falsa
Esiste un'applicazione lineare da \mathbb{R}^3 in \mathbb{R}^3 iniettiva	•	□
Esiste un'applicazione lineare da \mathbb{R}^3 in \mathbb{R}^4 iniettiva	•	□
Esiste un'applicazione lineare da \mathbb{R}^3 in \mathbb{R}^2 iniettiva	□	•
Esiste un'applicazione lineare da \mathbb{R}^3 in \mathbb{R}^4 surgettiva	□	•
Esiste un'applicazione lineare da \mathbb{R}^3 in \mathbb{R}^3 surgettiva	□	•
Esiste un'applicazione lineare da \mathbb{R}^3 in \mathbb{R}^2 surgettiva	•	□
f iniettiva $\Rightarrow \text{Ker}(f) = \{0_V\}$	•	□
$\text{Ker}(f) = \{0_V\} \Rightarrow f$ iniettiva	•	□
$\text{Ker}(f) = \{0_V\} \Rightarrow f$ surgettiva	□	•
Esiste $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tale che $\dim \text{Ker}(f) = \dim \text{Im}(f)$	•	□
Esiste $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tale che $\dim \text{Ker}(f) = \dim \text{Im}(f)$	□	•

Ogni applicazione lineare da \mathbb{R}^2 in \mathbb{R}^3 è iniettiva	<input type="checkbox"/>	•
$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4 \Rightarrow \text{rk}(f) \leq 3$	•	<input type="checkbox"/>
$f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3 \Rightarrow \text{rk}(f) \leq 3$	•	<input type="checkbox"/>
$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tale che $\text{Ker}(f) = \{0_V\} \Rightarrow \text{rk}(f) = 3$	•	<input type="checkbox"/>
$f : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tale che $\text{rk}(f) = 3 \Rightarrow f$ surgettiva.	•	<input type="checkbox"/>
$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^5$ tale che $\text{rk}(f) = 3 \Rightarrow f$ iniettiva.	•	<input type="checkbox"/>
$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^5$ tale che $\text{rk}(f) = 3 \Rightarrow f$ surgettiva .	<input type="checkbox"/>	•
$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tale che $\text{rk}(f) = 2 \Rightarrow f$ iniettiva.	<input type="checkbox"/>	•
$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tale che $\text{rk}(f) = 2 \Rightarrow f$ surgettiva.	<input type="checkbox"/>	•
A matrice 3×3 , B matrice $3 \times 3 \Rightarrow A \cdot B = B \cdot A$	<input type="checkbox"/>	•
A matrice 5×3 , B matrice $3 \times 4 \Rightarrow A \cdot B$ è una matrice 5×4	•	<input type="checkbox"/>
A matrice 3×2 , B matrice $2 \times 3 \Rightarrow A \cdot B$ è una matrice 3×3	•	<input type="checkbox"/>
A matrice 3×2 , B matrice $2 \times 3 \Rightarrow A \cdot B$ è una matrice 2×2	<input type="checkbox"/>	•
A matrice 3×2 , B matrice $2 \times 3 \Rightarrow B \cdot A$ è una matrice 2×2	•	<input type="checkbox"/>
Esiste una matrice 2×2 A non nulla tale che $A^2 = 0$	•	<input type="checkbox"/>

A matrice 3×3 , $\Rightarrow \det(3A) = 3 \cdot \det(A)$	<input type="checkbox"/>	•
A matrice 3×3 , $\Rightarrow \det(2A) = 8 \cdot \det(A)$	•	<input type="checkbox"/>
A matrice 3×3 , $\Rightarrow \det(-A) = -\det(A)$	•	<input type="checkbox"/>
A matrice 2×2 , $\Rightarrow \det(-A) = -\det(A)$	<input type="checkbox"/>	•
A, B matrici 3×3 , $\Rightarrow \det(A + B) = \det(A) + \det(B)$	<input type="checkbox"/>	•
A, B matrici 3×3 , $\Rightarrow \text{rk}(A + B) = \text{rk}(A) + \text{rk}(B)$	<input type="checkbox"/>	•
A matrice 31×31 , $\Rightarrow \text{rk}(A^n) = n \cdot \text{rk}(A)$	<input type="checkbox"/>	•
Esiste una matrice 3×3 A non nulla tale che $A^2 = 0$	•	<input type="checkbox"/>

- Sia $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ lineare e sia A la matrice associata ad f rispetto alla base canonica. Allora :

Proposizione	Vera	Falsa
$\text{rk}(f) = 3 \Rightarrow \det(A) \neq 0$	•	<input type="checkbox"/>
$\det(A) \neq 0 \Rightarrow \text{rk}(f) = 3$	•	<input type="checkbox"/>
$\text{rk}(f) < 3 \Leftrightarrow \det(A) = 0$	•	<input type="checkbox"/>
$\det(A) \neq 0 \Rightarrow \text{Ker}(f) = \{0_V\}$	•	<input type="checkbox"/>
$\det(A) = 0 \Rightarrow \text{Ker}(f) \neq \{0_V\}$	•	<input type="checkbox"/>
$\det(A) = 0 \Rightarrow \exists v \in \mathbb{R}^3, v \neq 0_V \text{ t.c. } f(v) = 0_V$	•	<input type="checkbox"/>

- Si consideri il seguente *sistema lineare di n equazioni in n incognite*

$$A \cdot X = b$$

dove A è una matrice $n \times n$, X il vettore delle incognite, b il vettore termine noto . Allora :

Proposizione	Vera	Falsa
Esiste sempre almeno una soluzione	<input type="checkbox"/>	•
Non esiste mai soluzione del sistema	<input type="checkbox"/>	•
Esiste un'unica soluzione $\Rightarrow \det(A) \neq 0$	•	<input type="checkbox"/>
$\det(A) \neq 0 \Rightarrow$ Esiste un'unica soluzione	•	<input type="checkbox"/>
$\text{rk}(A) < n \Rightarrow$ non esiste nessuna soluzione del sistema	<input type="checkbox"/>	•
$\det(A) = 0 \Rightarrow$ esistono infinite soluzioni	<input type="checkbox"/>	•
$\text{rk}(A) = \text{rk}(A b) < n \Rightarrow$ esistono infinite soluzioni del sistema	•	<input type="checkbox"/>