

1 Sia $\{e_1, e_2, e_3, e_4\}$ la base standard di \mathbb{R}^4 . Data una trasformazione lineare $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ tale che

$$T(e_1) = 2T(e_1 + e_2) = e_3 \quad \text{e} \quad T(e_3) = 2T(e_3 + e_4) = e_1$$

- Determinare il nucleo di T ed una sua base
- Determinare l'immagine di T ed una sua base
- Scrivere la matrice di T rispetto alle base canonica di R^4 .

2 Sia $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ la trasformazione lineare data da

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

- Determinare la matrice di T rispetto alle basi canoniche di \mathbb{R}^3 e R^4
- Determinare nucleo e immagine
- Determinare la matrice di T rispetto alla base $b = \{\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3\}$ di \mathbb{R}^3 , dove $\bar{v}_1 = (1, 0, 1)$, $\bar{v}_2 = (0, 1, -2)$ e $\bar{v}_3 = (-1, -1, 0)$ e alla base canonica di \mathbb{R}^4 .
- Determinare la matrice di T rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^3 e alla base alla base $b' = \{\bar{w}_1, \bar{w}_2, \bar{w}_3, \bar{w}_4\}$ di R^4 , dove $\bar{w}_1 = (2, 0, 1, 0)$, $\bar{w}_2 = (2, 1, -1, 0)$, $\bar{w}_3 = (-1, -1, 0, 0)$ e $\bar{w}_4 = (0, 0, 0, 1)$
- Determinare la matrice di T rispetto alla base b di R^3 e alla base b' di R^4 , dove b e b' sono le basi definite nei punti 2 e 3 rispettivamente.

3 Sia $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ la trasformazione lineare data da

$$T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3x_1 - x_2 + 2x_3 \\ -x_1 + 2x_2 - x_3 \end{pmatrix}$$

- Determinare la matrice di T rispetto alle basi canoniche di \mathbb{R}^3 e R^2
- Determinare nucleo e immagine
- Determinare la matrice di T rispetto alla base $b = \{\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3\}$ di \mathbb{R}^3 , dove $\bar{v}_1 = (2, -2, 1)$, $\bar{v}_2 = (1, 1, -2)$ e $\bar{v}_3 = (0, -1, 3)$ e alla base canonica di \mathbb{R}^4 .
- Determinare la matrice di T rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^3 e alla base alla base $b' = \{\bar{w}_1, \bar{w}_2\}$ di R^2 , dove $\bar{w}_1 = (3, 5)$, $\bar{w}_2 = (2, -3)$.
- Determinare la matrice di T rispetto alla base b di R^3 e alla base b' di R^4 , dove b e b' sono le basi definite nei punti 2 e 3 rispettivamente.

4 Sia $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^4$ la trasformazione lineare data da

$$T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 - 3x_2 \\ x_2 \\ x_1 - x_2 \\ x_2 + 2x_1 \end{pmatrix}$$

- Determinare la matrice di T rispetto alle basi canoniche di \mathbb{R}^2 e R^4
- Determinare nucleo e immagine
- Determinare la matrice di T rispetto alla base $b = \{\bar{v}_1, \bar{v}_2\}$ di \mathbb{R}^2 , dove $\bar{v}_1 = (2, 1)$ e $\bar{v}_2 = (1, -2)$ e alla base canonica di \mathbb{R}^4 .
- Determinare la matrice di T rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^2 e alla base alla base $b' = \{\bar{w}_1, \bar{w}_2, \bar{w}_3, \bar{w}_4\}$ di R^4 , dove $\bar{w}_1 = (2, 0, 1, 1)$, $\bar{w}_2 = (-1, 1, -1, 0)$, $\bar{w}_3 = (-1, -1, 0, 2)$ e $\bar{w}_4 = (1, 0, 0, 1)$

5. Determinare la matrice di T rispetto alla base b di R^3 e alla base b' di R^4 , dove b e b' sono le basi definite nei punti 2 e 3 rispettivamente.

5 Sia $\{e_1, e_2, e_3, e_4\}$ la base standard di \mathbb{R}^4 . Sia $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ la trasformazione lineare tale che

$$T(e_1) = -e_1 - e_2, \quad T(e_2) = -4e_1 + e_2 - e_3, \quad T(e_3) = e_2 - e_3, \quad T(e_4) = ke_3 + ke_4$$

- Scrivere la matrice di T_k associata alla base standard di R^4
- Determinare nucleo e immagine per ogni k

6 Sia $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ la trasformazione lineare definita da

$$T(\bar{e}_2 + \bar{e}_3) = 2\bar{e}_1 + \bar{e}_3, \quad T(\bar{e}_1 + \bar{e}_3) = T(\bar{e}_1 - \bar{e}_3), \quad T(\bar{e}_1 + \bar{e}_4) = 2\bar{e}_4 + \bar{e}_2, \quad T(\bar{e}_1) = \bar{e}_1,$$

dove $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, e_3, \bar{e}_4\}$ è la base standard di \mathbb{R}^4 .

- Scrivere la matrice A che rappresenta T rispetto alla base standard,
- Determinare $\ker T$ e $\text{Im}(T)$.
- Determinare autovalori e basi dei relativi autospazi di T , determinare se T è diagonalizzabile.
- Esiste un sottospazio tridimensionale V di \mathbb{R}^4 tale che T ristretta a V sia iniettiva (esibirne uno o dimostrare che non può esistere).