

Cognome \_\_\_\_\_ Nome \_\_\_\_\_

**Esercizio 1**

Sia  $V$  uno spazio vettoriale su un campo  $\mathbb{K}$ .

a) Mostrare che l'applicazione

$$\text{tr}: \text{End}(V) \longrightarrow \mathbb{K},$$

che associa ad ogni endomorfismo la sua traccia, è lineare.

b) Sia  $W \subseteq \text{End}(V)$  l'insieme degli endomorfismi a traccia nulla. Mostrare che  $W$  è un sottospazio vettoriale di  $\text{End}(V)$ .

c) Poniamo  $\mathbb{K} = \mathbb{C}$  e  $V = \mathbb{C}^2$ . Scrivere una base di  $\text{End}(\mathbb{C}^2)$  e del sottospazio  $W$ .

## Esercizio 2

Consideriamo i vettori di  $\mathbb{R}^3$ :

$$\underline{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \underline{v}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}, \quad \underline{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \underline{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1/2 \end{pmatrix}.$$

- Mostrare che  $\mathcal{B} = \{\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3\}$  è una base di  $\mathbb{R}^3$ .
- Scrivere la matrice del cambiamento di base dalla base canonica alla base  $\mathcal{B}$ .
- Scrivere le coordinate del vettore  $\underline{w}$  nella base  $\mathcal{B}$ .
- Sia  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare data da  $f(\underline{x}) = A\underline{x}$ , dove  $A$  è la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & \sqrt{2} \\ -1 & 0 & 0 \\ -2 & -3 & 0 \end{pmatrix}.$$

Scrivere la matrice  $C$  associata ad  $f$  rispetto alla base  $\mathcal{B}$ .

- Scrivere la matrice  $M \in GL(3, \mathbb{R})$  tale che  $C = MAM^{-1}$ .

### Esercizio 3

Consideriamo le seguenti due basi di  $\mathbb{R}^2$ :

$$\mathcal{B}_1 = \{(1, 1), (1, 0)\}, \quad \mathcal{B}_2 = \{(4, 3), (3, 2)\}.$$

- a) Scrivere le equazioni del cambiamento di base da  $\mathcal{B}_1$  a  $\mathcal{B}_2$ , cioè: dette  $\underline{x}_1$  le coordinate di un vettore di  $\mathbb{R}^2$  rispetto a  $\mathcal{B}_1$ , e  $\underline{x}_2$  le coordinate dello stesso vettore rispetto a  $\mathcal{B}_2$ , scrivere le equazioni che determinano  $\underline{x}_2$  dato  $\underline{x}_1$ .
- b) Siano:  $Q$  la matrice del cambiamento di base da  $\mathcal{B}_1$  a  $\mathcal{B}_2$ ;  $P$  la matrice del cambiamento di base dalla base canonica a  $\mathcal{B}_1$ ;  $R$  la matrice del cambiamento di base dalla base canonica a  $\mathcal{B}_2$ . Determinare la relazione che intercorre tra le matrici  $Q$ ,  $P$  ed  $R$ .

#### Esercizio 4

Sia  $V$  uno spazio vettoriale reale di dimensione  $n$ , e consideriamo due basi  $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n\}$  e  $\mathcal{B}' = \{v'_1, \dots, v'_n\}$  di  $V$ . Sia  $M \in \text{GL}(n, \mathbb{R})$  la matrice del cambiamento di base da  $\mathcal{B}$  a  $\mathcal{B}'$ . Diciamo che  $\mathcal{B}'$  è *equiorientata* con  $\mathcal{B}$  se  $\det M > 0$ .

- a) Mostrare che essere equiorientate è una relazione di equivalenza sull'insieme di tutte le basi di  $V$ .
- b) Mostrare che nell'insieme di tutte le basi di  $V$  esistono esattamente due classi di equivalenza rispetto a questa relazione.
- c) Poniamo  $V = \mathbb{R}^n$ , e sia  $\mathcal{B} = \{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$  una base di  $\mathbb{R}^n$ . Mostrare che  $\mathcal{B}$  è una base positiva (nel senso che  $\det[\underline{v}_1 \mid \dots \mid \underline{v}_n] > 0$ ) se e solo se  $\mathcal{B}$  è equiorientata con la base canonica.