

Dato uno spazio vettoriale  $V$  di dimensione  $n$  ed una sua base  $B = (v_1, \dots, v_n)$ , le coordinate di un vettore  $v \in V$  rispetto alla base  $B$  sono l'unica  $n$ -pla  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n$  tale che  $v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$ . Indichiamo questa  $n$ -pla con  $[v]_B$ .

Ad esempio, qualsiasi sia  $B = (v_1, \dots, v_n)$  si ha  $[v_1]_B = (1, 0, \dots, 0)$  (infatti  $v_1 = 1 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + \dots + 0 \cdot v_n$ ),  $[v_2]_B = (0, 1, \dots, 0)$  e così via.

Indichiamo con

$$[\ ]_B : V \rightarrow \mathbb{R}^n$$

la trasformazione lineare che, applicata ad un vettore  $v$ , restituisce le sue coordinate rispetto alla base  $B$ .

- (1) Considera i seguenti vettori di  $\mathbb{R}^3$ :  $v_1 = (1, 2, 1)$ ,  $v_2 = (1, 1, 0)$ ,  $v_3 = (2, 0, 0)$ .
  - (a) Dimostra che  $B = (v_1, v_2, v_3)$  è una base di  $\mathbb{R}^3$ .
  - (b) Determina le coordinate dei seguenti vettori nella base  $B$ :  $v = v_1 - v_2 + v_3$  (non c'è bisogno di fare alcun calcolo!),  $w = (3, 1, 0)$ ,  $z = (0, 1, -1)$ .  
**(R:**  $[v]_B = (1, -1, 1)$ ,  $[w]_B = (0, 1, 1)$ ,  $[z]_B = (-1, 3, -1)$ )
  - (c) Determina il vettore  $v$  di  $\mathbb{R}^3$  che ha coordinate  $(2, -1, 3)$  rispetto alla base  $B$ .
- (2) In  $\mathbb{R}^3$  sono dati i vettori  $u_1 = (1, 1, 2)$ ,  $u_2 = (2, -1, 3)$ ,  $u_3 = (3, 0, h)$ ; dire per quali valori di  $h$  i vettori  $u_1, u_2, u_3$  sono linearmente indipendenti (suggerimento: considerare la matrice delle righe e ridurre a scala. Trovare per quali valori di  $h$  lo spazio delle righe ha dimensione...)  
**(R:**  $h \neq 5$ )
- (3) In  $\mathbb{R}^4$  sono dati i vettori  $u_1 = (1, -1, 0, 1)$ ,  $u_2 = (2, 1, 1, 0)$ ,  $u_3 = (3, 0, 1, 1)$ ,  $u_4 = (0, 1, -1, 0)$ . Verificare che i vettori  $u_1, u_2, u_4$  sono linearmente indipendenti, e che  $u_3$  è una loro combinazione lineare. Trovare le coordinate  $(a, b, c)$  di  $u_3$  rispetto alla base  $u_1, u_2, u_4$  del sottospazio vettoriale  $L(u_1, u_2, u_3, u_4)$ .  
 Determinare per quali valori di  $t \in \mathbb{R}$  il vettore  $v = (1, -1, 2t-8, t+1)$  appartiene allo spazio  $L(u_1, u_2, u_4)$   
 (suggerimento:  $v \in L(u_1, u_2, u_4)$  se e solo i sottospazi  $L(u_1, u_2, u_4)$  e  $L(u_1, u_2, u_4, v)$  hanno la stessa dimensione (perché?)) Per i valori di  $t$  trovati, determinare le coordinate  $(\lambda, \mu, \nu)$  di  $v$  rispetto ai vettori  $u_1, u_2, u_4$ .  
**(R:**  $(a, b, c) = (1, 1, 0)$ ,  $t = 2$ ,  $(\lambda, \mu, \nu) = (3, -1, 3)$ )
- (4) Considerare lo spazio vettoriale  $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  delle matrici  $2 \times 2$  a coefficienti reali e i seguenti sottoinsiemi:

$$S = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} : x_2 = x_3 \right\}, T = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} : x_2 = -x_3 \right\}$$

- (a) Dimostrare che  $S, T$  e  $W$  sono sottospazi vettoriali di  $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  e trovare una base di ognuno di loro.
- (b) Date le matrici

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

con  $A \in S, B \in T$  determinarne le coordinate rispetto alla base trovata.

(5) Sia  $(e_1, e_2, e_3)$  la base canonica di  $\mathbb{R}^3$ .

(a) Dati i vettori  $u_1, u_2, u_3$  con

$$u_1 = e_1 + e_2, \quad u_2 = -e_2, \quad u_3 = e_3,$$

dimostrare che  $(u_1, u_2, u_3)$  è ancora una base per  $\mathbb{R}^3$ .

(b) Considerare il vettore  $v = (3, 2, 1)$  e scriverlo prima come combinazione lineare degli elementi della base canonica e poi come combinazione lineare degli elementi della base  $(u_1, u_2, u_3)$ .

(c) Considerare il vettore  $v = u_1 + u_2 - u_3$  e scriverlo come combinazione lineare dei vettori della base canonica.

(6) Sia  $F : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare indotta dalla matrice:

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & 2 \\ 3 & -1 & 2 & 4 \\ 0 & 2 & 2 & -2 \end{pmatrix}$$

relativamente alle basi canoniche del dominio e codominio. Determinare il valore di  $F$  sul generico vettore  $(x, y, z, w)$  di  $\mathbb{R}^4$ .