

**Esercizio 3.** Siano dati in  $\mathbb{R}^3$  i vettori

$$v_1 := (0, 1, -1), \quad v_2 := (2, 0, 1), \quad v_3 := (1, 2, 0).$$

- (1) Verificare che esiste un unico  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^3)$  avente  $v_1, v_2, v_3$  come autovettori associati, rispettivamente, agli autovalori 0, 3, 6.  $f$  è semplice?
- (2) Determinare  $M(f)$ ,  $\ker(f)$  ed  $\text{im}(f)$ .

*Svolgimento.* In sostanza si richiede che

$$f(v_1) = 0, \quad f(v_2) = 3v_2, \quad f(v_3) = 6v_3.$$

Si noti che  $v_1, v_2, v_3$  sono linearmente indipendenti: infatti

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \rightarrow R_3 - 2R_1} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & -4 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \rightarrow R_3 + 4R_2} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

Ne segue che  $\mathcal{C} := (v_1, v_2, v_3)$  è una base di  $\mathbb{R}^3$  e, quindi, è possibile dimostrare l'esistenza e l'unicità di un tale  $f$ .

Per definizione  $f$  è semplice perché esiste una base di  $\mathbb{R}^3$ , precisamente  $\mathcal{C} := (v_1, v_2, v_3)$ , costituita da autovettori di  $f$ . Se

$$P := \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

allora risulta

$$P^{-1}M(f)P = D := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

Poiché

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 2/3 & -1/3 & -4/3 \\ 2/3 & -1/3 & -1/3 \\ -1/3 & 2/3 & 2/3 \end{pmatrix},$$

segue che

$$\begin{aligned} M(f) &= PDP^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2/3 & -1/3 & -4/3 \\ 2/3 & -1/3 & -1/3 \\ -1/3 & 2/3 & 2/3 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 \\ -4 & 8 & 8 \\ 2 & -1 & -1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

In particolare  $\text{im}(f) = \mathcal{L}((2, -4, 2), (2, 8, -1))$ , da cui  $\dim(\text{im}(f)) = 2$ , pertanto  $\dim(\ker(f)) = 3 - \dim(\text{im}(f)) = 1$ : poiché  $v_1 \in \ker(f)$  concludiamo che  $\ker(f) = \mathcal{L}((0, 1, -1))$ . Per determinare  $\ker(f)$  si può altresì procedere risolvendo il sistema

$$\begin{cases} 2x + 2y + 2z = 0 \\ 2x - y - z = 0. \end{cases}$$