

- (1) Sia  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  la trasformazione lineare definita da:

$$F(x, y, z) = (x + 2y, x - y + z).$$

- (a) Dopo aver determinato il valore di  $F(e_1)$ ,  $F(e_2)$  ed  $F(e_3)$ , dove  $e_1, e_2, e_3$  sono i vettori della base canonica di  $\mathbb{R}^3$ , scrivere la matrice  $A$  che rappresenta  $F$  rispetto alla base canonica del dominio e del codominio.
- (b) Trovare una base per il sottospazio vettoriale  $Im(F)$  (sottospazio immagine della trasformazione lineare  $F$ ). La trasformazione  $F$  è suriettiva?
- (c) Determinare il sottospazio  $Ker(F)$  (nucleo della trasformazione lineare  $F$ ) e una sua base. La trasformazione è iniettiva?
- (2) Sia  $A$  la seguente matrice a coefficienti reali:

$$A := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) Se  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  è la trasformazione lineare determinata da  $A$  rispetto alla base canonica per dominio e codominio, calcolare il valore di  $F(1, 0, -1)$ .
- (b) Trovare gli autovalori della matrice  $A$  ed i relativi autospazi.
- (c) La matrice  $A$  è diagonalizzabile? Se possibile, determinare una base di  $\mathbb{R}^3$  formata da autovettori della matrice  $A$ .
- (3) Dati  $k$  vettori  $v_1, \dots, v_k$  di  $\mathbb{R}^n$ , dare la definizione del sottospazio  $L(v_1, \dots, v_n)$  generato da  $v_1, \dots, v_k$ . I vettori  $v_1, \dots, v_k$  formano una base per  $L(v_1, \dots, v_n)$ ? Se sì, fornire una dimostrazione, altrimenti un controesempio.