

- I) 1) Ninguna aplicación lineal $T: \mathbb{R}^6 \rightarrow \mathbb{R}^5$ es inyectiva. \textcircled{V} F Si $T: \mathbb{R}^6 \rightarrow \mathbb{R}^5$ fuese inyectiva, $\{Te_1, \dots, Te_6\}$ serían 6 vectores lin. indep. en \mathbb{R}^5
- 2) Si L es un subespacio vectorial de un espacio vectorial W y w es un vector en W , entonces el conjunto $w + L = \{w + l : l \in L\}$ es también un subespacio vectorial de W . \textcircled{V} \textcircled{F} Si $w \neq 0, 0 \notin w + L$
- 3) Existen subespacios vectoriales K, L de \mathbb{C}^{10} tales que $\dim K = \dim L = 3$ y $\dim(K + L) = 9$. \textcircled{V} \textcircled{F} $\dim(K + L) \leq \dim K + \dim L = 6$
- 4) Si $T: \mathbb{R}^6 \rightarrow \mathbb{R}^6$ es lineal e inyectiva, entonces T es sobreyectiva. \textcircled{V} F Si T es inyectiva, $\{Te_1, \dots, Te_6\}$ es una base
- 5) Si $a, b \in \mathbb{R}$, entonces la matriz $\begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix}$ es definida positiva si y sólo si $a > |b|$. \textcircled{V} F Por Sylvester
- 6) Si una matriz ampliada puesta en forma escalonada tiene menos pivotes que filas, entonces el sistema de ecuaciones del que procede la matriz ampliada tiene infinitas soluciones. \textcircled{V} \textcircled{F}
- 7) Sea \mathbb{K} un cuerpo. El espacio vectorial \mathbb{K}^2 se convierte en un cuerpo si definimos la multiplicación de la siguiente forma: $(k_1, k_2) \cdot (l_1, l_2) = (k_1 l_1, k_2 l_2)$ para todos $(k_1, k_2), (l_1, l_2) \in \mathbb{K}^2$. \textcircled{V} \textcircled{F} $(1, 0) \neq (0, 0)$ pero $(1, 0)$ no tiene inverso multiplicativo
- 8) Suponemos que el producto de matrices AB está bien definido. Si $\text{ran}(A) = \text{ran}(AB)$, entonces $\text{ran}(A) = \text{ran}(B)$. \textcircled{V} \textcircled{F} $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$
- 9) Las matrices $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$ representan la misma aplicación lineal con respecto a bases distintas. \textcircled{V} \textcircled{F} $\det \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \neq \det \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$
- 10) Si la matriz A es simétrica, entonces es invertible. \textcircled{V} \textcircled{F} (considerar cualquier matriz simétrica con $\det = 0$, Ej: $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$).

II) a) (5 puntos) Definimos una forma bilineal en \mathbb{R}^3 mediante $(x, y)_A := x^T A y$, donde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}.$$

Decidir razonadamente si $(x, y)_A$ es un producto escalar (no hace falta comprobar la bilinealidad, puesto que ésta se afirma en el enunciado).

b) (10 puntos) Usar el Algoritmo de Gram-Schmidt para ortogonalizar los vectores columna de A .

c) (5 puntos en total).

i) (1 punto) Enunciar el Teorema de Pitágoras en términos de vectores y sus normas.

ii) (1 punto) Dados dos vectores x e y distintos de 0, escribir la fórmula para la proyección ortogonal $P_{\text{Span}\{y\}}(x)$ de x sobre $\text{Span}\{y\}$, donde $\text{Span}\{y\}$ es el espacio generado por el vector y .

iii) (1 punto) Usar los apartados anteriores para probar que $\|P_{\text{Span}\{y\}}(x)\| \leq \|x\|$.

iv) (2 puntos) Usar los apartados anteriores para probar la desigualdad de Cauchy-Schwarz.

iv) (2 puntos) Usar los apartados anteriores para probar la desigualdad de Cauchy-Schwarz.

a) Puesto que $A = A^T$,

$$\langle u, v \rangle_A = U^T A v = (U^T A v)^T$$

$$= v^T A^T U = v^T A U = \langle v, u \rangle_A.$$

$$\det [1] = 1 > 0, \quad \det \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} = 1 > 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{vmatrix} = 2 > 0, \text{ luego}$$

por el criterio de Sylvester, A es definida positiva (alternativamente, $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$ se

ha obtenido a partir de A sin intercambiar filas; como todos los pivotes son positivos, A es definida positiva).

Por tanto, $\langle \cdot, \cdot \rangle_A$ es un producto escalar;

la forma es bilineal, simétrica y definida positiva.

b) $U_1 = (1, 1, 0)$

$$U_2 = (1, 2, 1) - P_{\text{Span } U_1}((1, 2, 1)) = (1, 2, 1) - \frac{\langle (1, 2, 1), (1, 1, 0) \rangle}{\langle (1, 1, 0), (1, 1, 0) \rangle} (1, 1, 0)$$

$$= (1, 2, 1) - \left(\frac{3}{2}, \frac{3}{2}, 0\right) = \left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, 1\right)$$

$$U_3 = (0, 1, 3) - P_{\text{Span } U_1}((0, 1, 3)) - P_{\text{Span } U_2}((0, 1, 3))$$

$$= (0, 1, 3) - \frac{\langle (1, 1, 0), (0, 1, 3) \rangle}{2} (1, 1, 0)$$

$$- \frac{\langle (-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, 1), (0, 1, 3) \rangle}{\frac{3}{2}} \left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, 1\right)$$

$$v_3 = (0, 1, 3) - \left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, 0\right) - \left(-\frac{7}{6}, +\frac{7}{6}, \frac{7}{3}\right)$$

$$= \left(\frac{2}{3}, -\frac{2}{3}, \frac{2}{3}\right)$$

$$c) ii) P_{\text{Span}(y)} x = \frac{\langle x, y \rangle}{\langle y, y \rangle} y$$

i) Sea V un e.v. con producto escalar o hermitico $\langle \cdot, \cdot \rangle$. Si $\langle u, v \rangle = 0$, entonces $\|u+v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2$, donde

$$\|w\|^2 = \langle w, w \rangle.$$

iii) Como $P_{\text{Span}(y)}(x) \perp x - P_{\text{Span}(y)}(x)$

Pitágoras \downarrow

$$\|x\|^2 = \|P_{\text{Span}(y)}(x)\|^2 + \|x - P_{\text{Span}(y)}(x)\|^2$$

$$\geq \|P_{\text{Span}(y)}(x)\|^2, \text{ luego}$$

$$\|P_{\text{Span}(y)}(x)\| \leq \|x\|.$$

d) Por los apartados anteriores

$$\|x\| \geq \|P_{\text{Span}(y)}(x)\| = \left\| \frac{\langle x, y \rangle}{\langle y, y \rangle} y \right\|.$$

$$= \frac{|\langle x, y \rangle|}{\|y\|^2} \|y\| = \frac{|\langle x, y \rangle|}{\|y\|}, \text{ luego}$$

$$|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\| \text{ cuando } y \neq 0.$$

Si $y=0$, entonces ambos lados de la desigualdad $|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|$ son 0, luego el resultado también es cierto en este caso

III) a) (10 puntos) Dado el siguiente sistema de ecuaciones lineales:

$$\left. \begin{aligned} 2x + 8y - z + w &= 0 \\ 4x + 16y - 3z - w &= -10 \\ -2x + 4y - z + 3w &= -6 \end{aligned} \right\},$$

expresar dicho sistema en forma matricial $Ax = b$, y calcular sus soluciones o justificar que no las tiene.

$$\begin{bmatrix} 2 & 8 & -1 & 1 \\ 4 & 16 & -3 & -1 \\ -2 & 4 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -10 \\ -6 \end{bmatrix}$$

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 2 & 8 & -1 & 1 & 0 \\ -2 & 4 & -1 & 3 & -6 \\ 4 & 16 & -3 & -1 & -10 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 2 & 8 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 12 & -2 & 4 & -6 \\ 0 & 0 & -1 & -3 & -10 \end{array} \right]$$

$$\sim \left[\begin{array}{cccc|c} 2 & 8 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 6 & -1 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 10 \end{array} \right], \quad w \in \mathbb{R} \text{ arbitraria}$$

$$\boxed{z = 10 - 3w}, \quad 6y = -3 + z - 2w = 7 - 5w$$

$$\boxed{y = \frac{7}{6} - \frac{5}{6}w} \quad 2x = -8y + z - w =$$

$$= -\frac{28}{3} + \frac{20}{3}w + 10 - 4w$$

$$= \frac{2}{3} + \frac{8}{3}w$$

$$\boxed{x = \frac{1}{3} + \frac{4}{3}w}$$

b) (10 puntos) Hallar una base para $\text{Ker}(A)$, el núcleo de A , así como su descripción mediante ecuaciones cartesianas.

Las soluciones son las de antes, salvo que los términos constantes valen 0 (estamos en el caso homogéneo), luego $w \in \mathbb{R}$ es arbitrario,

$$x = \frac{4}{3}w, \quad y = -\frac{5}{6}w, \quad z = -3w. \text{ Eliminando}$$

denominadores, concluimos que $v \in \text{Ker } A \Leftrightarrow$

$$v = w(8, -5, -18, 6), \text{ luego}$$

$\{(8, -5, -18, 6)\}$ es una base.

Ecuaciones:

$$\left(\begin{array}{c|c} 8 & x \\ -5 & y \\ -18 & z \\ 6 & w \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{c|c} 1 & \frac{x}{8} \\ 0 & y + \frac{5x}{8} \\ 0 & z + \frac{9x}{4} \\ 0 & w - \frac{3x}{4} \end{array} \right)$$

$$\left. \begin{array}{l} 5x + 8y = 0 \\ 9x + 4z = 0 \\ -3x + 4w = 0 \end{array} \right\}$$

IV) Sea $T: \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$ definida mediante $T(x, y) = (x + 2y, -x + 3y)$.
 a) (5 puntos) Hallar la matriz A que representa a T con respecto a la base canónica. Decidir razonadamente si T es invertible.

$$B_c = \{e_1, e_2\} = \{(1, 0), (0, 1)\}.$$

$$[T]_{B_c B_c} = A = [Te_1 \quad Te_2] = [T(1, 0) \quad T(0, 1)]$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$$

b) (5 puntos) Resolver ^{en} números complejos la ecuación $\det \left(A - \begin{pmatrix} z & 0 \\ 0 & z \end{pmatrix} \right) = 0$.

$$\begin{vmatrix} 1-z & 2 \\ -1 & 3-z \end{vmatrix} = (1-z)(3-z) + 2 = 3 + z^2 - 4z + 2$$

$$= z^2 - 4z + 5 = 0$$

$$z = \frac{4 \pm \sqrt{16 - 20}}{2} = 2 \pm i$$

c) (10 puntos) Decidir razonadamente si $B = \{(1-i, 1)^T, (1+i, 1)^T\}$ es una base de \mathbb{C}^2 , y en caso de respuesta afirmativa, hallar la matriz que representa a T con respecto a esa base.

B es una base puesto que tenemos 2 vectores linealmente independientes en \mathbb{C}^2 . Para ver que son linealmente independientes, podemos formar una matriz con ellos, y hallar el determinante ($\neq 0$), o más directamente, invertimos la matriz.

$$[I]_{B_c B} = \begin{bmatrix} 1-i & 1+i \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\left[\begin{array}{cc|cc} 1-i & 1+i & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|cc} 2 & 2i & 1+i & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\sim \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & i & \frac{1}{2}(1+i) & 0 \\ 0 & 1-i & -\frac{1}{2}(1+i) & 1 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & i & \frac{1}{2}(1+i) & 0 \\ 0 & 2 & -i & 1+i \end{array} \right]$$

$$\sim \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \frac{i}{2} & \frac{1-i}{2} \\ 0 & 1 & -\frac{i}{2} & \frac{1+i}{2} \end{array} \right]$$

$$\text{Luego } [I]_{B B_c} = \begin{bmatrix} \frac{i}{2} & \frac{1-i}{2} \\ -\frac{i}{2} & \frac{1+i}{2} \end{bmatrix}$$

y las columnas son vectores linealmente independientes.

$$[T]_{BB} = [I]_{BB_c} [T]_{B_c B_c} [I]_{B_c B}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{i}{2} & \frac{1-i}{2} \\ -\frac{i}{2} & \frac{1+i}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1-i & 1+i \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} i & 1-i \\ -i & 1+i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3-i & 3+i \\ 2+i & 2-i \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 4+2i & 0 \\ 0 & 4-2i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2+i & 0 \\ 0 & 2-i \end{bmatrix}$$

Observación: $2 \pm i$ son las raíces de $|A - zI|$ halladas en b).