



NOMBRE, APELLIDOS Y DNI:

INSTRUCCIONES: Entregar UNICAMENTE estas hojas. Cuando se pide en un apartado responder V (verdadero) o F (falso), responder *únicamente* V o F, marcando adecuadamente la opción elegida. IMPORTANTE: Se prohíbe el uso de calculadoras, libros, apuntes, teléfonos móviles, y en general, de toda la tecnología moderna (posterior al bolígrafo). IMPORTANTE: En los problemas II, III y IV las respuestas deben justificarse adecuadamente.

INFORMACION: Los puntos asignados a las preguntas V o F son: respuesta correcta, 1 punto, respuesta incorrecta, - 1 punto, en blanco, 0 puntos. Valor mínimo de cualquier problema: 0 puntos.

- I) 1) Si la aplicación lineal  $T : \mathbb{R}^6 \rightarrow \mathbb{R}^5$  es sobreyectiva, entonces su núcleo tiene dimensión 1.  V  F  $6 = \dim \ker T + \dim \text{Im } T = \dim \ker T + 5$
- 2) La aplicación  $T : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ , definida mediante  $T(z) = \text{Re}(z)$  (donde  $\text{Re}(z)$  denota la parte real de  $z$ ) es  $\mathbb{C}$ -lineal.  V  F  $T(iz) \neq i T(z)$
- 3) La aplicación  $T : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ , definida mediante  $T(z) = \text{Im}(z)$  (donde  $\text{Im}(z)$  denota la parte imaginaria de  $z$ ) es  $\mathbb{R}$ -lineal.  V  F  $[T]_{B_c B_c} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$
- 4) La aplicación  $T : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ , definida mediante  $T(z) = (2 + 3i) \bar{z}$ , es  $\mathbb{C}$ -lineal.  V  F  $T(iz) \neq i T(z)$
- 5) La aplicación  $T : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ , definida mediante  $T(z) = (2 + 3i) \bar{z}$ , es  $\mathbb{R}$ -lineal.  V  F
- 6) Si en una matriz cuadrada reemplazamos la fila  $j$  por la fila  $j$  menos la fila  $i$ , el valor del determinante no cambia.  V  F
- 7) Si dos matrices cuadradas tienen la misma traza y el mismo determinante, entonces representan a la misma aplicación lineal, quizá con respecto a bases distintas.  V  F  $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = [I]_{B_B} \neq \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$
- 8) Existe una matriz  $3 \times 3$  con cuatro autovalores complejos distintos.  V  F
- 9) Las funciones  $\cos(t)$ ,  $\sin(t)$ ,  $\sin(2t)$  son linealmente independientes.  V  F Evaluar
- 10) La función  $(\cos t)^{10} \in \text{Span}_{\mathbb{C}}\{e^{int} : n \in \mathbb{Z}\}$ .  V  F Expandir  $(\cos t)^{10} = \left(\frac{e^{it} + e^{-it}}{2}\right)^{10}$  en  $t=0, t=\frac{\pi}{2}$

II) a) (5 puntos) Sea  $\mathcal{P}_2^{\mathbb{R}}$  el espacio de todos los polinomios con coeficientes reales y grado menor o igual a 2. Sea  $B_c = \{1, x, x^2\}$  la base canónica de dicho espacio, y sean  $p_1(x) = (1-x)^2$ ,  $p_2(x) = 2x(1-x)$ ,  $p_3(x) = x^2$ . Hallar las coordenadas  $[p_i(x)]_{B_c}$  de los polinomios  $p_1, p_2$  y  $p_3$  con respecto a la base canónica.

b) (5 puntos) Probar que el conjunto  $B = \{p_1, p_2, p_3\}$  es una base de  $\mathcal{P}_2^{\mathbb{R}}$ .

c) (10 puntos) Sea  $D : \mathcal{P}_2^{\mathbb{R}} \rightarrow \mathcal{P}_2^{\mathbb{R}}$  la aplicación lineal definida mediante  $D(a_0 + a_1x + a_2x^2) = a_1 + 2a_2x$ . Hallar la matriz  $A = [D]_{B_B}$  que representa a  $D$  con respecto a la base  $B$ . ¿Cuál es la dimensión del núcleo de  $D$ ?

$$a) \quad p_1(x) = 1 - 2x + x^2, \quad p_2(x) = 2x - 2x^2, \quad p_3(x) = x^2$$

$$\text{luego } [p_1(x)]_{B_c} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad [p_2(x)]_{B_c} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix}, \quad [p_3(x)]_{B_c} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

b) Como tenemos 3 vectores en un e.v. de dimension 3, basta probar independencia lineal. Esto puede hacerse directamente a partir de la definici3n: escribimos  $a p_1(x) + b p_2(x) + c p_3(x) = 0$ .

Evaluando en  $x=0$  obtenemos  $a=0$ ; evaluando en  $x=1$ ,  $c=0$ . Por tanto,  $b \cdot 2x(1-x) = 0$ , luego  $b=0$ .

Tambien puede hacerse usando teoremas; como

$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 2 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$ , las columnas son linealmente independientes.

c) La matriz de la derivada  $D$  puede calcularse f3cilmente con respecto a la base can3nica:

$$[D]_{B_c B_c} = \begin{bmatrix} [D1]_{B_c} & [Dx]_{B_c} & [Dx^2]_{B_c} \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Como  $[D]_{B_c B_c}$  tiene 2 columnas linealmente independientes,  $\dim(\text{Im } D) = 2$ , luego  $\dim(\text{Ker } D) = 1$ , ya que  $\dim P_2^{\mathbb{R}} = 3 = \dim(\text{Im } D) + \dim(\text{Ker } D)$ .

Cambio de base:

$$A = [D]_{B B} = [I]_{B B_c} [D]_{B_c B_c} [I]_{B_c B}$$

Hallamos  $[I]_{B B_c} = [I]_{B_c B}^{-1}$ :

$$\begin{aligned} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -2 & 2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] &\sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right] \\ &\sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right] &\sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} A &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 2 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 2 & -4 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

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

$$\left. \begin{array}{l} x + 2y - z + 3w = 1 \\ 2x + 2y - z + 2w = 1 \\ x + 3z + 3w = 1 \end{array} \right\},$$

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

$$\left[ \begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 3 & 1 \\ 2 & 2 & -1 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 3 & 3 & 1 \end{array} \right] \sim \left[ \begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 3 & 1 \\ 0 & -2 & 1 & -4 & -1 \\ 0 & -2 & 4 & 0 & 0 \end{array} \right]$$
$$\sim \left[ \begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 3 & 1 \\ 0 & -2 & 1 & -4 & -1 \\ 0 & 0 & 3 & 4 & 1 \end{array} \right] \quad \boxed{z = \frac{1 - 4w}{3}}$$

$$2y = 1 + z - 4w, \quad 6y = 3 + 1 - 4w - 12w = 4 - 16w$$

$$\boxed{y = \frac{2 - 8w}{3}}$$

$$3x = 3 - 6y + 3z - 9w = 3 - 4 + 16w + 1 - 4w - 9w = 3w$$

$$\boxed{x = w}$$

b) (10 puntos) Hallar bases para  $\text{Ker}(A)$  e  $\text{Im}(A)$ , el núcleo y la imagen de  $A$  respectivamente.

$$\text{Base para } \text{Ker } A = \left\{ \bar{x} = (x, y, z, w) : A \bar{x} = \bar{0} \right\}.$$

Resolviendo el sistema anterior con  $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$  en vez de  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ , obtenemos

$$\boxed{3z = -4w}, \quad 2y = z - 4w, \quad 6y = -4w - 12w = -16w$$

$$\boxed{3y = -8w}, \quad 3x = -6y + 3z - 9w = 16w - 4w - 9w = 3w$$

$$\text{Ker } A = \left\{ (3w, -8w, -4w, w) : w \in \mathbb{K} \right\}.$$

$$\text{Base: } \left\{ \begin{bmatrix} 3 \\ -8 \\ -4 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

Base para  $\text{Im } A$ : Tomamos las columnas de  $A$  con pivotes en  $E_A$ :  $\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \right\}$

IV) (20 puntos) Dada la matriz  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}$ , hallar sus autovalores (posiblemente complejos) y autovectores asociados. Encontrar matrices  $D$  y  $P$  tales que  $D$  es diagonal y  $A = PDP^{-1}$  (no es necesario hallar  $P^{-1}$ ).

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & 1 \\ -2 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)^2 + 2 = \lambda^2 - 2\lambda + 1 + 2 = 0$$

$$\lambda = \frac{2 \pm \sqrt{4 - 12}}{2} = 1 \pm i\sqrt{2}, \quad D = \begin{bmatrix} 1 + i\sqrt{2} & 0 \\ 0 & 1 - i\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

Autovector asociado a  $1 + i\sqrt{2}$ :

$$\begin{bmatrix} -i\sqrt{2} & 1 \\ -2 & -i\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{array}{l} -i\sqrt{2}x + y = 0 \\ y = i\sqrt{2}x \end{array}, \quad \begin{bmatrix} 1 \\ i\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

Autovector asociado a  $1 - i\sqrt{2}$ :

$$\begin{bmatrix} i\sqrt{2} & 1 \\ -2 & i\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad y = -i\sqrt{2}x, \quad \begin{bmatrix} 1 \\ -i\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ i\sqrt{2} & -i\sqrt{2} \end{bmatrix}$$