

Ejercicios

Módulo 7

En los ejercicios siguientes, todas las bases son bases ordenadas.

En los ejercicios 1 a 7 calcule el vector coordenado de \mathbf{v} con respecto a la base B dada para el espacio vectorial V .

1. V es \mathbb{R}^2 , $B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$, $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$.

2. V es \mathbb{R}^3 , $B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$, $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

3. V es \mathbb{R}^3 , $B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$, $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$.

4. V es \mathbb{P}_1 , $B = \{1+x, -1+2x\}$, $\mathbf{v} = 3+4x$.

5. V es \mathbb{P}_2 , $B = \{1, x-1, x^2-1\}$, $\mathbf{v} = 1+2x-x^2$.

6. V es \mathbb{P}_2 , $B = \{1-x+x^2, 1+x, 1+x^2\}$, $\mathbf{v} = 3-2x+4x^2$.

7. V es M_{22} , $B = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \right\}$, $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$.

En los ejercicios 8 a 10, sean

$$B_1 = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}, B_2 = \left\{ \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \right\}, B_3 = \left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} \right\}, B_4 = \left\{ \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} \right\}$$

bases para \mathbb{R}^2 .

8. Halle las matrices de transición

a. de B_1 y B_2 .

b. de B_2 y B_3 .

c. de B_1 y B_3 .

Multiplique las matrices de a y b en ambas formas. ¿Está alguno de estos productos relacionado con la matriz de c ?

9. Sea $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$. Exprese $(\mathbf{x})_{B_1}$. Usando las matrices del ejercicio 8, calcule $(\mathbf{x})_{B_2}, (\mathbf{x})_{B_3}$.
10. Calcule las matrices de transición de B_2 a B_4 y de B_4 a B_2 .

En los ejercicios 11 a 13 calcule el vector \mathbf{v} si el vector de coordenadas $[\mathbf{v}]_B$ está dado con respecto a la base B de V .

11. V es \mathbb{R}^2 , $B = \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$, $(\mathbf{v})_B = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.

12. V es \mathbb{P}_2 , $B = \{1-x, 1, 1+x+x^2\}$, $(\mathbf{v})_B = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$.

13. V es \mathbb{P}_3 , $B = \{-1+x^2, 2+2x+x^3, 1+2x-x^2+3x^3, 2x^2+3x^3\}$, $(\mathbf{v})_B = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}$.

14. Sean $B_1 = \{(1, 3), (-1, 2)\}$, $B_2 = \{(0, 1), (-2, 3)\}$ bases para \mathbb{R}^2 , y sean $\mathbf{v} = (3, 4)$, $\mathbf{w} = (-4, 5)$.

- Determine los vectores de coordenadas de \mathbf{v} y \mathbf{w} con respecto a la base B_2 .
- Determine la matriz de transición $P_{B_1 \leftarrow B_2}$ de la base B_2 en la base B_1 .
- Determine los vectores de coordenadas de \mathbf{v} y \mathbf{w} con respecto de B_1 utilizando $P_{B_1 \leftarrow B_2}$.
- Determine los vectores de coordenadas de \mathbf{v} y \mathbf{w} con respecto de S de manera directa.
- Determine la matriz de transición $P_{B_2 \leftarrow B_1}$ de la base B_1 en la base B_2 .
- Determine los vectores de coordenadas de \mathbf{v} y \mathbf{w} con respecto de B_2 utilizando $P_{B_2 \leftarrow B_1}$. Compare las respuestas con las del literal a.

15. Sean $B_1 = \{1+x^2, -2+x, 3+x\}$ y $B_2 = \{x+2x^2, 3+x^2+x, x\}$ bases para \mathbb{P}_2 . Sean $\mathbf{v} = 6-4x+8x^2$ y $\mathbf{w} = 9-x+7x^2$. Responda los literales del ejercicio 14.

16. Sean $B_1 = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ y $B_2 = \{\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2\}$ bases para \mathbb{P}_1 , donde $\mathbf{w}_1 = x$, $\mathbf{w}_2 = 1+x$. Si la matriz de transición de B_1 a B_2 es $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$, determine B_1 .

17. Sean $B_1 = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3\}$ y $B_2 = \{\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2, \mathbf{w}_3\}$ bases para \mathbb{R}^3 , donde $\mathbf{v}_1 = (1, 0, 1)$, $\mathbf{v}_2 = (1, 1, 0)$, $\mathbf{v}_3 = (0, 0, 1)$. Si la matriz de transición de B_2 en B_1 es $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$, determine B_2 .

18. Sean $B_1 = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ y $B_2 = \{\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2\}$ bases para \mathbb{R}^2 , donde $\mathbf{v}_1 = (1, 2)$, $\mathbf{v}_2 = (0, 1)$. Si la matriz de transición de B_2 en B_1 es $\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$, determine B_2 .
19. Suponga que los ejes x e y en el plano se rotan un ángulo θ en sentido antihorario generando nuevos ejes x', y' .
- Determine las coordenadas x, y de los vectores \mathbf{i} y \mathbf{j} rotados.
 - Demuestre que la matriz de cambio de coordenadas está dada por $\begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$.

En los ejercicios 20 a 24 determine si el conjunto de vectores dado es LI o LD.

20. En \mathbb{P}_2 : $3 + 2x, 1 - x + x^2, 2x - x^2$.
21. En \mathbb{P}_2 : $-2 + 2x, 2x + x + 12x^2, x + 4x^2$.
22. En M_{22} : $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 & -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 7 \\ 9 & 6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & -2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$.
23. En \mathbb{P}_n : $\{p_1, p_2, \dots, p_{n+1} : p_i(0) = 0, i = 1, \dots, n+1\}$.
24. En M_{mn} : $\{A_1, A_2, \dots, A_{mn} : \text{la primera componente de cada matriz es cero}\}$.