

III Examen Parcial

Instrucciones: Esta es una prueba de desarrollo, por lo tanto, debe presentar **todos** los pasos necesarios que le permitieron obtener cada una de las respuestas. Trabaje en forma clara, ordenada y utilice bolígrafo para resolver el examen. No se aceptan reclamos de exámenes resueltos con lápiz o que presenten algún tipo de alteración. No se permite el uso de calculadora programable ni de teléfono celular.

1. Sea $\mathcal{T} : \mathcal{P}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^4$ tal que $\mathcal{T}(a + bx + cx^2) = (a - b, a - c, 0, a - b)$, $\forall p(x) \in \mathcal{P}_2(\mathbb{R})$
 - (a) Verifique que \mathcal{T} es una transformación lineal. (3 pts)
 - (b) Determine una base para $\text{Nucl}(\mathcal{T})$ (3 pts)
 - (c) Determine una base para $\text{Im}(\mathcal{T})$ (3 pts)
 - (d) ¿Es \mathcal{T} inyectiva? ¿Es \mathcal{T} sobreyectiva? Justifique. (2 pts)

2. Sea $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 6 & -4 & 6 \\ 3 & -3 & 5 \end{pmatrix}$
 - (a) Determine todos los valores propios de A (3 pts)
 - (b) Halle una base para E_2 (4 pts)

3. Si $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 4 & -5 \\ 0 & 1 & -1 & -2 & 3 \\ 2 & 0 & 2 & -1 & 8 \\ 0 & -2 & 2 & -2 & 6 \end{pmatrix}$, encuentre una base para el espacio de las soluciones del sistema homogéneo $Ax = 0$ (4 pts)

4. Si se sabe que $B = \{1 + 2x, x - x^2, 1 + 3x^2\}$ es una base de $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$, C_1 es la base estándar (canónica) de $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$, C_2 es la base estándar (canónica) de \mathbb{R}^2 y $\mathcal{T} : \mathcal{P}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^2$ es una transformación lineal, tal que $\mathcal{T}(1 + 2x) = (2, -4)$, $\mathcal{T}(x - x^2) = (-1, 2)$ y $\mathcal{T}(1 + 3x^2) = (1, -2)$, determine $[\mathcal{T}]_{C_1}^{C_2}$ (5 pts)
5. Sea $\mathcal{T} : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ una transformación lineal, tal que $\text{Nucl}(\mathcal{T}) = \{0\}$. Demuestre que si $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ es un conjunto linealmente independiente en \mathcal{V} , entonces $\{\mathcal{T}(v_1), \mathcal{T}(v_2), \dots, \mathcal{T}(v_n)\}$ es un conjunto linealmente independiente en \mathcal{W} . (3 pts)
6. Sean $B = \{v_1, v_2\}$ y $D = \{w_1, w_2\}$ bases de \mathbb{R}^2 , tales que $w_1 = v_1 - v_2$ y $w_2 = 3v_1$. Si se sabe que $[T]_B^D = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}$, para alguna transformación lineal $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$
- (a) Calcule $[T(2v_1 - v_2)]_D$ (2 pts)
- (b) Encuentre $[T]_B$ (2 pts)
- (c) Calcule $[I]_B^D$, donde $I : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ es la transformación identidad. (3 pts)