

**Solución III Examen Parcial**  
**Miércoles 22 de Noviembre**

---

Instrucciones: Esta es una prueba de desarrollo, por lo que deben aparecer todos los pasos que lo llevaron a la respuesta. Trabaje en forma clara y ordenada. No son procedentes reclamos sobre exámenes resueltos con lápiz (parcial o totalmente), o que presenten alguna alteración. No se permite el uso de dispositivos con memoria de texto no conectividad a Internet, así como el uso de hojas sueltas.

---

1. Determine si la función  $T$  es una transformación lineal o no, para cada uno de los siguientes casos, justifique su respuesta.

(a) Sea  $T : \mathbb{P}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^3$ , tal que  $T(a + bx + cx^2) = (2b - c, a, c - 2a - 2b)$ . (2 puntos)

$$\begin{aligned} T(\alpha u + v) &= T(\alpha(a + bx + cx^2) + (d + ex + fx^2)) \\ &= T((\alpha a + d) + (\alpha b + e)x + (\alpha c + f)x^2) \\ &= (2(\alpha b + e) - (\alpha c + f), (\alpha a + d), (\alpha c + f) - 2(\alpha a + d) - 2(\alpha b + e)) \\ &= \alpha(2b - c, a, c - 2a - 2b) + (2e - f, d, f - 2d - 2e) \\ &= \alpha T(u) + T(v) \end{aligned}$$

(b) Sea  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ , tal que  $T(a, b, c) = (2, a + b + c, a - b + c)$ . (2 puntos)  
No es lineal pues  $T(0, 0, 0) = (2, 0, 0)$

2. Se define  $V$  como el espacio vectorial tal que  $V = \{ax^3 + bx/a, b \in \mathbb{R}\}$  y las transformaciones lineales  $S : \mathbb{R}^3 \rightarrow V$  y  $T : V \rightarrow \mathbb{R}^4$  definidas por:

$$S(a, b, c) = -bx^3 + (a - c)x \quad ; \quad T(ax^3 + bx) = (a, -a, b, b)$$

(a) Calcule la composición  $T \cdot S$  (4 puntos)

$$T(S(a, b, c)) = T(-bx^3 + (a - c)x) = (-b, b, a - c, a - c)$$

(b) Determine  $(T \cdot S)(1, 2, 3)$ . (1 puntos)

$$T(S(1, 2, 3)) = (-2, 2, -2, -2)$$

3. Considere la transformación lineal,  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ , tal que:

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x - y \\ x + 3y \\ x + y \end{pmatrix}$$

(a) Justifique si  $T$  es o no inyectiva.

(3 puntos)

$$\begin{aligned} 2x - y = 0 &\rightarrow 2x = y \\ x + 3y = 0 &\rightarrow x = -3y \\ x + y = 0 &\rightarrow x = -y \\ &\rightarrow x = 0, y = 0 \\ &\rightarrow \text{inyectiva} \end{aligned}$$

(b) Justifique si  $T$  es o no sobreyectiva.

(2 puntos)

$\dim Nuc(T) + \dim Img(T) = 2$ , Como es inyectiva  $\dim Nuc(T) = 0$ , por lo tanto no es Sobreyectiva

4. Sea  $T : \mathbb{P}_1(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^2$  una transformación lineal que satisface que:

$$T(x+1) = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad ; \quad T(2x+3) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

(a) Verifique que el conjunto  $\{x+1, 2x+3\}$  es li

(2 puntos)

Son li pues uno no es múltiplo del otro

(b) Determine el criterio  $T(ax+b)$  con  $a$  y  $b$  constantes fijas.

(3 puntos)

$$ax+b = C_1(x+1) + C_2(2x+3)$$

$$ax+b = (C_1+2C_2)x + (C_1+3C_2)$$

$$\begin{cases} C_1+2C_2 = a \\ C_1+3C_2 = b \end{cases}$$

$$C_1 = 3a - 2b$$

$$C_2 = b - a$$

$$ax+b = (3a-2b)(x+a) + (b-a)(2x+3)$$

$$T(ax+b) = (3a-2b)T(x+a) + (b-a)T(2x+3)$$

$$T(ax+b) = (3a-2b) \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} + (b-a) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} T(ax+b) = \begin{pmatrix} -6a+4b \\ 2a-b \end{pmatrix}$$

5. Sea  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  una transformación lineal con matriz del cambio de base en las bases canónicas.

$$T(x, y, z) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x-z \\ y-z \end{pmatrix}$$

Donde  $C_1, C_2$  son las bases canónicas de  $\mathbb{R}^3$  y  $\mathbb{R}^2$ , respectivamente.

a) Determine una base para el núcleo de  $T$  y la nulidad

(3 puntos)

$$T(x, y, z) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x-z \\ y-z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x = y = z$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z \\ z \\ z \end{pmatrix} \Rightarrow Nuc(T) = cl \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \Rightarrow baseNuc(T) = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \Rightarrow nul(T) = 1$$

b) Determine una base para la imagen de  $T$  y el rango

(3 puntos)

$$T(x, y, z) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x - z \\ y - z \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{Base} = \text{Canónica} \Rightarrow \text{rango} = 2$$

6. Calcule los subespacios asociados a cada valor propio de la matriz:

(5 puntos)

$$\det(A - aI) = \det \begin{pmatrix} 1-a & 2 & 3 \\ 0 & 1-a & 0 \\ 2 & 1 & 2-a \end{pmatrix} = (1-a)(a^2 - 3a - 4) = (1-a)(a+1)(a-4)$$

$$(A + 1I) = \begin{pmatrix} 1+1 & 2 & 3 \\ 0 & 1+1 & 0 \\ 2 & 1 & 2+1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$y = 0, x = \frac{-3z}{2} \Rightarrow V_1 = \text{cl}\{(-3/2, 0, 1)\}$$

$$(A - 1I) = \begin{pmatrix} 1-1 & 2 & 3 \\ 0 & 1-1 & 0 \\ 2 & 1 & 2-1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$y = \frac{-3z}{2}, x = \frac{-y-z}{2} \Rightarrow y = \frac{-3z}{2}, x = \frac{-z}{4} \Rightarrow V_1 = \text{cl}\{(-1/4, -3/2, 1)\}$$

$$(A - 4I) = \begin{pmatrix} 1-4 & 2 & 3 \\ 0 & 1-4 & 0 \\ 2 & 1 & 2-4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} -3 & 2 & 3 \\ 0 & -3 & 0 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$y = 0, x = z \Rightarrow V_1 = \text{cl}\{(1, 0, 1)\}$$


---