

I3 MAT1203 - Algebra Lineal  
Diciembre 2, 2014

1. a) Determine bases para el espacio columna, el espacio fila y el espacio nulo de la matriz

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

- b) Sea  $L : \mathcal{P}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^4$  la transformación lineal definida por

$$L(1) = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, L(x-1) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} \text{ y } L(x^2-x+1) = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Encuentre  $L(a+bx+cx^2)$  para todo polinomio  $a+bx+cx^2 \in \mathcal{P}_2(\mathbb{R})$ .

a)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 \\ -2 & -2 & -2 & -1 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{F_3 \leftarrow F_3 + 2F_1} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{F_3 \leftarrow F_3 - F_2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \text{rref}(A)$$

0.9 los pivotes 3, 4, 5

- Base  $\text{Col}(A) = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$  (0.7) (cols 1, 4, 5 de A)

- Base  $\text{Fil}(A) = \left\{ [1 \ 1 \ 1 \ 0 \ 0 \ -1], [0 \ 0 \ 0 \ 1 \ -1 \ 2], [0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0] \right\}$  (0.7) (Fila No Nula de rref(A))

- Base  $\text{Nul}(A)$

$AX=0 \Rightarrow \begin{aligned} x_1 &= -x_2 - x_3 + x_6 \\ x_4 &= -2x_6 \\ x_5 &= 0 \end{aligned}$

$x_2, x_3, x_6$  libres  
 $x_1, x_4, x_5$  básicos

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \\ x_6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -x_2 - x_3 + x_6 \\ x_2 \\ x_3 \\ -x_6 \\ 0 \\ x_4 \end{bmatrix} = x_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + x_6 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Base Nul}(A) = \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\} \quad (0.7)$$

b)  $L(a+bx+cx^2) = a L(1) + b L(x) + c L(x^2) \quad (0.8)$

Revo •  $L(1) = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,

•  $L(x) = L(x-1+1) = L(x-1) + L(1) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix} \quad (0.8)$

•  $L(x^2) = L(x^2 - x + 1 + x - 1) = L(x^2 - x + 1) + L(x - 1)$   
 $= \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix} \quad (0.8)$

•  $\therefore L(a+bx+cx^2) = a \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} + b \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix} + c \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a+b \\ 2a+3b \\ 2a+5b+3c \end{bmatrix} \quad (0.6)$

Auto para Detado  
correcto!

2. a) [ 3 pts.] Demuestre que  $W = \{p(x) \in \mathcal{P}_3(\mathbb{R}) : x \text{ es factor de } p(x)\}$  es un subespacio vectorial de  $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$ , el espacio de los polinomios de grado menor o igual a 3, y determine una base de  $W$ .

b) [ 3 pts.] Sean

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Determine la solución de mínimos cuadrados de  $Ax = b$  y determine la distancia de  $b$  a  $\text{Col}(A)$

a)

Para demostrar que  $W$  es subespacio hay que dem

i)  $0 \in W$

ii)  $p, q \in W \Rightarrow p+q \in W$

iii)  $p \in W, \alpha \in \mathbb{R} \Rightarrow \alpha p \in W$

i)  $0 = x \cdot 0 \quad \therefore x \text{ es factor de } 0(x)$

ii)  $p, q \in W \Rightarrow p = x \cdot r(x), q(x) = x \cdot s(x) \quad r, s \in \mathbb{R}_2$

$\Rightarrow p+q = x \cdot r(x) + x \cdot s(x)$   
 $= x \cdot (r(x) + s(x))$

pero  $r+s \in \mathbb{R}_2 \quad \therefore p+q \in W$ .

iii)  $p \in W, \alpha \in \mathbb{R} \Rightarrow p = x \cdot r(x) \Rightarrow \alpha p = x \cdot (\alpha r(x)) \in W$   
 $(\alpha r \in \mathbb{R}_2)$

Por i, ii, iii se tiene que  $W$  es subespacio de  $\mathbb{P}_3$

• Encuentremos una base para  $W$

$p \in W \Rightarrow p = x(a x^2 + b x + c) = a x^3 + b x^2 + c x$

$\therefore W = \langle x^3, x^2, x \rangle$

Como  $x^3, x^2, x$  son l.i. tenemos que una base de  $W$  es  $B_W = \{x^3, x^2, x\}$  (Hay una infinidad de bases)

Si demostramos  $W = \langle \rangle$ , dicen que es subespacio

b)

Hay que resolver las ecuaciones normales  $A^T A x = A^T b$  (0.6 (método))

$$A^T A = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 6 & -1 \\ 0 & -1 & 3 \end{bmatrix} \quad (0.4)$$

$$A^T b = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \quad (0.4)$$

$$\begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 6 & -1 \\ 0 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \Rightarrow x_1 = 1, x_2 = 0, x_3 = 1$$

∴ la sol de mínimos cuadrados de  $Ax = b$  es  $x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$  (0.5)

• La distancia de  $b$  a  $\text{col}(A)$  es  $\|b - Ax\| = \left\| \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\| = \sqrt{1}$  (1 pt)

3. Considere la forma cuadrática

$$F(x) = 2x_1^2 - 2x_1x_2 + 2x_1x_3 + 2x_2^2 - 2x_2x_3 + 2x_3^2$$

- Determine la matriz simétrica  $A$  tal que  $F(x) = x^T A x$
- Diagonalice ortogonalmente la matriz  $A$
- Usando la respuesta obtenida en ii) clasifique la forma cuadrática  $F(x)$

i)  $A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \end{bmatrix}$  1.5

ii) El polinomio característico de  $A$  es

$$P_A(\lambda) = |A - \lambda I| = \begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 & 1 \\ -1 & 2-\lambda & -1 \\ 1 & -1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 + 6\lambda^2 - 9\lambda + 4$$

1.5  
0.5

•  $\lambda = 4$   $B_1 = A - 4I = \begin{bmatrix} -2 & -1 & 1 \\ -1 & -2 & -1 \\ 1 & -1 & -2 \end{bmatrix}$   $\text{null}(B_1) = \left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle$  0.3

•  $\lambda = 1$   $B_2 = A - I = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$   $\text{null}(B_2) = \left\langle \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\rangle$  0.3

Una base de vectores propios es

$\lambda = 1$   $v_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$   $v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$   
 $\lambda = 4$   $v_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$

Ortogonalizamos cada base.

$$\hat{v}_3 = \frac{v_3}{\|v_3\|} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} \\ -1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{bmatrix}$$

$$u_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad u_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \alpha \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

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

$$= \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ 1/2 \end{bmatrix}$$

$$\hat{u}_1 = \frac{u_1}{\|u_1\|} = \begin{bmatrix} -1/\sqrt{2} \\ 0 \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

$$\hat{u}_2 = \frac{u_2}{\|u_2\|} =$$

$$\begin{bmatrix} 1/\sqrt{6} \\ 2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{6} \end{bmatrix}$$

$$\alpha = \frac{\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}}{\begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}} = -\frac{1}{2}$$

6.5

0.5

Una matriz ortogonal de vectores propios es

$$V = \begin{bmatrix} -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 0 & 4/\sqrt{6} & -1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{bmatrix} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix} \quad (0.9)$$

i) Hay otras posibles respuestas!

$$A = V D V^T$$

iii) Puesto que los valores propios de  $A$  son positivos la forma cuadrática es positiva definida. (1. pts)

Si un alumno igualmente dem para el signo de los determinantes que es pos del origen igualmente el pto!

4. Determine si la afirmación es VERDADERA o FALSA y justifique su respuesta (El indicar correctamente si es V o F sin una demostración no tiene puntos)

- a) Si  $A, B$  son matrices de  $n \times n$  y  $\det(AB) = 0$  entonces  $\det(A) = 0$  o  $\det(B) = 0$
- b) Si la proyección ortogonal de  $[1, 2, 3, -1]^T$  en un subespacio  $W$  es  $[2, -1, 1, 1]^T$  entonces la proyección ortogonal de  $b$  en  $W^\perp$  es  $[-1, 3, 2, -2]^T$
- c) Si  $\|x\| = 1$ ,  $\|x - 2y\| = 6$ ,  $\|y\| = 4$  entonces el producto punto de  $x$  con  $y$  es  $x \cdot y = 1$

d) La matriz de proyección en  $W = \text{Gen}\{[2, -1, 1]^T\}$  es  $P = \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 4 & -2 & 2 \\ -2 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \end{bmatrix}$

a) VERDADERO:  $0 = \det(AB) = \det(A)\det(B) \Rightarrow \det(A) = 0$  o  $\det(B) = 0$

b) FALSO:  $[-1, 3, 2, -2] \cdot [2, -1, 1, 1] = -5 \neq 0 \therefore$  No son  $\perp$ 's.  
 La proyección que la proyección  $\perp$  de  $[1, 2, 3, -1]^T$  en  $W$  es  $[2, -1, 1, 1]^T$  No puede ser cierta.  
 Evidentemente habiendo si la hipótesis es FALSA entonces la conclusión es VERDADERA

c) FALSO  
 $36 = \|x - 2y\|^2 = (x - 2y) \cdot (x - 2y) = x \cdot x - 4x \cdot y + 4y \cdot y$   
 $= \|x\|^2 - 4x \cdot y + 4\|y\|^2$   
 $= 1^2 - 4(x \cdot y) + 4 \cdot 16 = 65 - 4x \cdot y$

$\therefore x \cdot y = \frac{65 - 36}{4} \neq 1$

d) Verdadero  $\text{Col}(P) = \langle \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \rangle = W$   
 y además  $P^2 = P$  y  $P^T = P$   $P$  es matriz de proyección en  $\text{Col}(P) = W$

Otro sol 2 calcular  $P = A^T(AA^T)^{-1}A$  con  $A = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$   
 $= \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \left(\frac{1}{6}\right) \cdot [2, -1, 1]$   
 $= \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 4 & -2 & 2 \\ -2 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \end{bmatrix}$