

Matrices de transformaciones lineales. Cambios de base.

Jueves 10 de octubre

Ejercicio 1. Sea $B = \{(1, -2, 1), (2, -3, 3), (-2, 2, -3)\}$

- (a) Probar que B es una base de \mathbb{R}^3 .
- (b) Hallar la matriz de cambio de base de la base canónica ${\cal C}$ a ${\cal B}.$
- (c) Hallar las coordenadas, respecto de B, de los vectores (1,0,1) y (-1,2,1).
- (d) Más aún, describir (x, y, z) en términos de la base B.

Ejercicio 2. Sea
$$B = \left\{ \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ -3 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 2 & -3 \end{pmatrix} \right\}.$$

- (a) Probar que B es una base de $\mathbb{R}^{2\times 2}$.
- (b) Sea $C = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$. Hallar la matriz de cambio de base de B a C y la matriz de cambio de base de C a B.
- (c) Hallar las coordenadas respecto de B de las matrices $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 2 & 5 \\ -7 & 3 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 10 & -1 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}$.

Ejercicio 3. Sea
$$B = \{(0, 1, -2, 0), (1, -1, 2, 1), (0, -2, 3, 3), (2, 2, -2, -3)\}.$$

- (a) Probar que B es una base de \mathbb{R}^4 .
- (b) Hallar la matriz de cambio de base de B a la base canónica C y la matriz de cambio de base de C a B.
- (c) Hallar las coordenadas respecto de B de $(w, x, y, z) \in \mathbb{R}^4$.

Ejercicio 4. Sean V un k-espacio vectorial de dimensión n, B una base de V y $A \in k^{n \times n}$ una matriz inversible. Probar que existen bases B_1 y B_2 tales que:

- (a) A es la matriz de cambio de base de B_1 a B;
- (b) A es la matriz de cambio de base de B a B_2 .

Ejercicio 5.

- (a) Para cada una de las transformaciones lineales $T_i: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ del ejercicio 2 del Práctico 5, dar su matriz respecto de las bases canonicas de \mathbb{R}^3 .
- (b) Repetir pero ahora tomando las bases ordenadas $B_1 = \{(1,1,0), (0,1,1), (1,0,0)\}$ y $B_2 = \{(1,-2,1), (2,-3,3), (-2,2,-3)\}.$

Ejercicio 6. Para las transformaciones lineales $T_i: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ del ejercicio 2 del Práctico 5, hallar las siguientes composiciones: $T_4 \circ T_3$, $T_3 \circ T_4$, $T_5 \circ T_3$. Verificar que la matriz respecto de las bases canónicas es el correspondiente producto de matrices.



Martes 15 de octubre

Ejercicio 7. Sean $T,U:\mathbb{R}[t]_2\to\mathbb{R}[t]_1$ las transformaciones lineales definidas por

$$T(ax^2 + bx + c) = (a+b)x + 2c - a,$$
 $U(P) = P'.$

- (a) Sean $C=\{x^2,x,1\}$, $C'=\{x,1\}$. Calcular las matrices de T y U respecto de C y C'.
- (b) Sean $B=\{x^2+1,x^2+x+1,x^2\}$ y $B'=\{1,x-2\}$. Calcular las matrices de T y U respecto de las bases B y B'.

Ejercicio 8. Sea $T: \mathbb{C}^2 \to \mathbb{C}^2$ la transformación lineal dada por $T(x_1, x_2) = (x_1, 0)$. Sea B la base canónica de \mathbb{C}^2 , y B' la base $\{(1, i), (-i, 2)\}$

Calcular la matriz de T respecto de la base B, respecto de la base B', respecto de las bases B y B', y respecto de las bases B' y B.

Ejercicio 9. Sea $T: V \to W$ una transformación lineal mostrar que:

- (a) Si T(v)=0 para todo $v\in V$, entonces para cualesquiera bases B_V y B_W de V y W respectivamente, la matriz de T respecto de ellas es la matriz nula.
- (b) Si Nu T es no trivial entonces existe una base B_V de V tal que para cualquier base B_W de W la matriz de T respecto de ellas tiene al menos una columna nula. Más aún, se puede elegir B_V de tal manera que tenga dim Nu T columnas nulas.
- (c) Existen bases B_V y B_W de V y W respectivamente tal que la matriz de T respecto de ellas es $\begin{pmatrix} \mathsf{Id}_m & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ donde $m = \dim \mathsf{Im}(T)$.

Ejercicio 10. Sea $V=\mathbb{R}^{n\times n}$ y sea $A\in V$ una matriz fija. Sean L_A , R_A y T_A las funciones de V en V definidas por:

$$L_A(B) = AB,$$
 $R_A(B) = BA,$ $T_A = AB - BA.$

- (a) Probar que son transformaciones lineales.
- (b) Demostrar que $L_A = 0$ si y sólo si A = 0.
- (c) ¿Es cierto que $T_A=0$ si y sólo si A=0?
- (d) Determinar $\{A : \operatorname{Id}_n \in \operatorname{im} L_A\}, \{A : \operatorname{Id}_n \in \operatorname{im} R_A\} \text{ y } \{A : \operatorname{Id}_n \in \operatorname{im} T_A\}.$

Ejercicio 11. Sean $V = \mathbb{R}^6$ y W_1 y W_2 los siguientes subespacios de V:

$$W_1 = \{(u, v, w, x, y, z) : u + v + w = 0, x + y + z = 0\},\$$

$$W_2 = \langle (1, -1, 1, -1, 1, -1), (1, 2, 3, 4, 5, 6), (1, 0, -1, -1, 0, 1), (2, 1, 0, 0, 0, 0)\rangle.$$

Determinar $W_1 \cap W_2$ y describirlo por generadores y con ecuaciones.

Ejercicio 12. Sean $V = \mathbb{R}[x]_4$ y W_1 y W_2 los siguientes subespacios de V:

$$W_1 = \{ P \in V : P(1) = P(2) = 0 \},$$
 $W_2 = \langle 3 - 2x + x^2 + x^4, 1 - x + x^2 - x^3 \rangle.$

Determinar $W_1 \cap W_2$.

Práctico 6



Ejercicio 13. Sean V y W dos \Bbbk -espacios vectoriales, $\mathsf{Hom}(V,W)$ el conjunto de todas las transformaciones lineales.

(a) Dadas $T,U \in \text{Hom}(V,W)$ y $c \in \mathbb{R}$, definitions las funciones $T+U:V \to W$, $c \cdot T:V \to W$ como sigue:

$$(T+U)(v) = T(v) + U(v), \qquad (c \cdot T)(v) = c \cdot (T(v)), \qquad v \in V.$$

Probar que T+U y $c\cdot T$ son transformaciones lineales; es decir, $T+U,c\cdot T\in \operatorname{Hom}(V,W)$.

(b) Probar que $\mathsf{Hom}(V,W)$ es un \Bbbk -espacio vectorial, con la suma y el producto por escalares definidos en el inciso anterior.

Ejercicio 14. Sean V y W dos \Bbbk -espacios vectoriales, de dimensión n y m respectivamente. Sean B y B' bases de V y W, respectivamente. Definimos

$$\Phi: \operatorname{Hom}(V,W) \to \mathbb{k}^{m \times n}, \qquad \qquad \Phi(T) = [T]_{B,B'} \operatorname{para cada} T \in \operatorname{Hom}(V,W).$$

Probar que Φ es un isomorfismo. Concluir que dim $\operatorname{Hom}(V,W)=mn$.