

1. a. Si  $W$  es un subespacio vectorial

1.  $\vec{0} \in W$

2. Si  $\vec{a} \in W$  y  $\vec{b} \in W \rightarrow \vec{a} + \vec{b} \in W$

3. Si  $\vec{a} \in W$  y  $\lambda \in \mathbb{R} \rightarrow \lambda \vec{a} \in W$

Prueba de 1.

Si  $\vec{0} = (0, 0, 0) \in W$  entonces

$-2 \cdot 0 + 2 \cdot 0 + 0 = 0$  y  $0 = 3 \cdot 0$

Claramente se cumple

Prueba de 2

Sea  $\vec{a} = (x_1, y_1, z_1) \in W \rightarrow -2x_1 + 2y_1 + z_1 = 0$  (4) y

$y_1 = 3x_1$  (5)

Sea  $\vec{b} = (x_2, y_2, z_2) \in W \rightarrow -2x_2 + 2y_2 + z_2 = 0$  (6) y

$y_2 = 3x_2$  (7)

$\vec{a} + \vec{b} = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2)$

Si  $\vec{a} + \vec{b} \in W \rightarrow -2(x_1 + x_2) + 2(y_1 + y_2) + z_1 + z_2 = 0$  (8) y

$y_1 + y_2 = 3(x_1 + x_2)$  (9)

De (8)  $-2x_1 - 2x_2 + 2y_1 + 2y_2 + z_1 + z_2 = 0$

$-2x_1 + 2y_1 + z_1 - 2x_2 + 2y_2 + z_2 = 0$

$0 + 0 = 0$  por (4) y (6)

$$\text{de } \textcircled{5} \quad y_1 - 3x_1 = 0 \quad \text{y de } \textcircled{4} \quad y_2 - 3x_2 = 0$$

$$\text{de } \textcircled{9} \quad y_1 + y_2 - 3x_1 - 3x_2 = 0$$

$$y_1 - 3x_1 + y_2 - 3x_2 = 0$$

$$0 + 0 = 0 \quad \text{por } \textcircled{10} \text{ y } \textcircled{11}$$

Prueba de 3

$$\text{Sea } a = (x_1, y_1, z_1) \in W \rightarrow -2x_1 + 2y_1 + z_1 = 0 \quad \textcircled{12} \text{ y}$$

$$y_1 = 3x_1 \quad \textcircled{13}$$

$$\text{sea } ka = (kx_1, ky_1, kz_1)$$

$$\text{Si } ka \in W \rightarrow -2kx_1 + 2ky_1 + kz_1 = 0 \quad \textcircled{14} \text{ y}$$

$$ky_1 = 3kx_1 \quad \textcircled{15}$$

$$\text{De } \textcircled{14} \quad k(-2x_1 + 2y_1 + z_1) = 0$$

$$k \cdot 0$$

$$= 0 \quad \text{por } \textcircled{12}$$

$$\text{De } \textcircled{15} \quad ky_1 = 3kx_1$$

$$y_1 = \frac{3kx_1}{k}$$

$$y_1 = 3x_1 \quad \text{que vale por } \textcircled{13}$$

Como se cumplen las tres propiedades  $W$  es un subespacio vectorial  
base

$$\text{Tenemos que } -2x + 2y + z = 0 \quad \textcircled{16} \text{ y } y = 3x \quad \textcircled{17}$$

$$\text{Reemplazo } \textcircled{17} \text{ en } \textcircled{16}$$

$$-2x + 6x + z = 0$$

$$-4x$$

$$= z$$

Entonces se forma el vector

$$\begin{pmatrix} x \\ 3x \\ -4x \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -4 \end{pmatrix}$$

por lo tanto la base es  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -4 \end{pmatrix} \right\}$  que tiene  $\dim = 1$

1.6

Expreso cada vector como combinación lineal de la base destino

$$(1, 0, 0) = \lambda_1(1, 0, 0) + \lambda_2(1, 1, 0) + \lambda_3(1, 1, 1)$$

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 1 & (1) \\ \lambda_2 + \lambda_3 = 0 & (2) \\ \lambda_3 = 0 & (3) \end{cases}$$

Reemplazando (3) en (2)  $\lambda_2 + 0 = 0 \rightarrow \lambda_2 = 0$  (4)

Reemplazando (3) y (4) en (1)  $\lambda_1 = 1$

El vector expresado en la base es  $(1, 0, 0)$

Expreso el segundo vector como combinación lineal de la base destino

$$(0, 1, 0) = \lambda_1(1, 0, 0) + \lambda_2(1, 1, 0) + \lambda_3(1, 1, 1)$$

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0 & (5) \\ \lambda_2 + \lambda_3 = 1 & (6) \\ \lambda_3 = 0 & (7) \end{cases}$$

Reemplazando (7) en (6)  $\lambda_2 = 1$  (8)

Reemplazando (8) y (7) en (5)  $\lambda_1 + 1 = 0$

$$\lambda_1 = -1$$

El vector expresado en la base queda entonces  $(-1, 1, 0)$

Expreso el tercer vector

$$(0, 0, 1) = \lambda_1(1, 0, 0) + \lambda_2(1, 1, 0) + \lambda_3(1, 1, 1)$$

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0 & (9) \\ \lambda_2 + \lambda_3 = 0 & (10) \\ \lambda_3 = 1 & (11) \end{cases}$$

Reemplazando (11) en (10)  $\lambda_2 + 1 = 0$

$$\lambda_2 = -1 \quad (12)$$

Reemplazando (12) y (11) en (9)

$$\lambda_1 + (-1) + 1 = 0$$

$$\lambda_1 = 0$$

Por lo tanto el vector queda expresado

$$(0, -1, 1)$$

2. Si  $T$  es lineal, sea  $\vec{p} \in \mathbb{R}^3$  y  $\vec{q} \in \mathbb{R}^3$  y  $\kappa \in \mathbb{R}$

$$1. T(\vec{p} + \vec{q}) = T(\vec{p}) + T(\vec{q})$$

$$2. T(\kappa \vec{p}) = \kappa T(\vec{p})$$

Definiciones

Sea  $\vec{p} = (x_1, y_1, z_1)$  y  $\vec{q} = (x_2, y_2, z_2)$

$$T(\vec{p}) = (x_1 - y_1, z_1 - 2y_1) \quad (1)$$

$$T(\vec{q}) = (x_2 - y_2, z_2 - 2y_2) \quad (2)$$

$$\vec{p} + \vec{q} = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2) \quad (3)$$

$$T(\vec{p} + \vec{q}) = (x_1 + x_2 - (y_1 + y_2), z_1 + z_2 - 2(y_1 + y_2))$$

$$= (x_1 + x_2 - y_1 - y_2, z_1 + z_2 - 2y_1 - 2y_2)$$

Prueba de 1

$$T(\vec{p} + \vec{q}) = (x_1 + x_2 - (y_1 + y_2), z_1 + z_2 - 2(y_1 + y_2))$$

$$= (x_1 + x_2 - y_1 - y_2, z_1 + z_2 - 2y_1 - 2y_2)$$

$$= (x_1 - y_1 + x_2 - y_2, z_1 - 2y_1 + z_2 - 2y_2)$$

$$= (x_1 - y_1, z_1 - 2y_1) + (x_2 - y_2, z_2 - 2y_2)$$

$$= T(\vec{p}) + T(\vec{q})$$

por (1) y (2)