

```
Parte teorica

    Sea K on overpo y V y ω dos K-espacios vectoriales de dimensión finita. Sean β + y β z boses de V y ω respectivamente y f : V→ ω ona trans. Lazer
   @ (3 pts) definis la motris de f en la bores Bi y Bz (dentotada [f] Bi Ba
     Sea B1 = { v1, ..., vn} , B2 = { v1, ..., vn}
           [f]_{\theta_{1}} = [f(v_{1})]_{\theta_{2}} [f(v_{1})]_{\theta_{2}} \dots [f(v_{n})]
      ( ) ( ) pts Probor goo para took 1 &V vale que [f(v)] = [f] p. p. [v] p.
               F= 01 51+... + 2050 .: [5]p1 = (21)
              f(v)= f (a1 v1 + ... + an vn)
                    = a, f(v) + ... + a, f(v) => [f(v)]p= a, [f(v)]p= + ... + a, [f(v)]p= : [f(v)]p= [f]p,p= [v]p,
(2) (12 pts) Sea It on everpo y V on k-espaco vectorial de dimensión finita. Dada una fransformación knowl f:V-V y 1 Ek, definir que significa
que 1 sea autovalor de f y grobor que 1 es un autovalor de f si y solo si 1 es una raiz del polinomio coracteristico de f.
Que 1 sea un autorolor de f significo que 1 es un escolor perteneciente a K tal que f(11) = 11
 El polinomio caracteristico de f es Pf(1) = det (A - 1 Idv) = 0 (siendo et la matriz de f respecto a alguna base)
     (=>1 S, A es autoralos de f, existe un ar no nulo, perteneciente a V top f(v)=1v. esto se trabace en que det(A-11dv)=0.: Pf(A)=0
    (<=) Si P+(X) =0 => A-1Idv no es invertible => existe on vector no mbo us & Kn tg (A-1Idv) us =0 .. f(us) = 1 us
3 Determinar si cada una de las siguientes afirmaciones son verdaderas o falsas, justificando en cada caso la respuesta dada
 @ (3 gits) Sea k un werpo y m<n. SI AG k mxn, entonce el sistema Ax =0 tiene infinitas soluciones
           Satemos que hay m filas y n columnas .: hay m ecuaciones y n incognitas, y como hay mas incognitas que ecuaciones, quederan vorrables
           libras .: hay infinitus soluciones al sistema .: Ve idadoro
 (8) = (8) Existe un isomorfe entre R6 y el subespario de Hatrices {A & R3x3: A (8) = (8)}
        A ( 0) = (0) => que la primera columna de la matriz sea 0 .: si eliminamas esta columna nes grectiria una motis 7 8x2
         ... definitions T: \mathbb{R}^6 \longrightarrow \mathbb{K}^{3\times 2} y como dim (\mathbb{R}^6) = \dim(\mathbb{K}^{3\times 2}) = 6 so bemes give Im(T) = \mathbb{K}^{3\times 2} give here dim 6
         .: el nucleo es {0} por el teorema de la dimensión .: al ser inyectiva y sobre yectiva es biyactiva (isomosfisono).: Verdadeco.
```

```
Porte Practica
(1) (1) got) See T: REt In - REt In la transformación lineal tol goe T(p(t)) = tp'(t) - p(1). Probar que T es dagonalizable
    T(1) = -1
    T(x)= x-1
                      T(x^2) = 2x^2 - 4
                                                                     como es una motriz diagonal det (T) = \(\hat{T}\) ais .. det (T) ≠ 0
    T(x^3) = 3x^3 - 1
                                        0 0 0 0
                                                                    y como tenemo n autovalores 1 distintas, "tenemos n autovectores
   T (x1) = nx1 - 1
                                                                    para armar una bade de T con autorectores .: es diagonaliza ble
(3) (15 pts) Sea V to F- espace vectorial de dimension finita y f.g: V → F dos transformaciones lineales tales que para cada v ∈ V, f(v) = o si colo si
     g(11)=0. Probor que existe un escalar ce F, c $0 tq. f= c.q
(6) Sea V = R3 [t] y <,>: V x V → R |0 funcon <p, q> = p(0)q(0) + p(1)q(1) + p(2)q(2) + p(3)q(3)
                                                                                                                     con pig e V
   @ (10 pts) Probar que <, > es un producto interno
          () <p,9>= <9,p>
               \langle 9, 9 \rangle = 960960 + 961961 + 9619621 + 9639631 = 9609601 + 9619611 + 9629620 + 9639631 = \langle 9, 9 \rangle
          (i) <dp+8, 9> = a<9, 9> + <2, 9>
              (do+s, q>= (do+s)(0) q(0) + (do+s)(1) q(1) + (do+s)(2) q(2) + (do+s)(3) q(3)
                         = dp(0)q(0) + s(0)q(0) + dp(1)q(1) + s(1)q(1) + dp(2)q(2) + s(2)q(2) + dp(3)q(3) + s(3)q(3) + s(3)q(3)
                         = 96(0)6(0) + 96(1)6(4) + 96(5)6(6) + 96(2)6(3) + 2(9)6(0) + 2(1)6(1) + 2(5)6(2) + 2(3)6(3)
                         = (40,4)+ (5,4) = 4 < 9,4> + < 8,4>
         (in) <p,p>>0 y <p,p>=0 <=> p=0
               \langle \rho, p \rangle = p^2(0) + p^2(1) + p^2(2) + p^2(3) > 0  \langle p \neq 0  y = 0  \langle p \neq 0 
(1) pts) Sea S of subespace general par $\frac{1}{2}t^2 - \frac{3}{2}t + 1, t^2 - 3t y t + 1. Hollar la base entogonal de S y una de St
               a (1+12 - 3+ +1) + b(12-3+) + c (+11) =0
                a 1 t2. a 2 t + a + bt2-b2t + ct + c = 0
                                                                            \begin{cases} \frac{1}{2}a + b = 0 & => b = -\frac{1}{2}a \\ -\frac{3}{2}a - 3b + c = 0 & => b = \frac{1}{2}G \\ a + c = 0 & => a = -c \end{cases}
                                                                =>
                 4^{2}(\frac{1}{2}a+b)+(\frac{3}{2}a-bb+c)+(a+c)=0
                                                                                                    3 - 2 + = 0
                                                                                                                c = 0 = > a=6 =0
                                                                                                                 .: Son li
```

