



① (12 pts) Sea una matriz de tamaño  $n \times n$  con coeficientes del cuerpo  $k$ . Probar que las siguientes afirmaciones son equivalentes

- $A$  es invertible
- El sistema  $AX=Y$  tiene una única solución para todo  $Y \in k^{n \times 1}$
- El sistema homogéneo  $AX=0$  tiene una única solución (la trivial)
- Existe  $B=A^{-1}$  tq  $A \cdot B = Id$
- $AX=Y$  si consideramos el caso particular  $AX=0$  tiene una única solución
- $AX=0$  tiene únicamente la solución trivial  $\therefore \text{Nu}(A) = \{0\} \Rightarrow$  es un monomorfismo,  $\dim(\text{Im}(A)) = n \therefore$  es un epimorfismo  $\therefore$  es un isomorfismo y como el espacio de salida es de igual dimensión que el de llegada  $\therefore$  es invertible

② (12 pts) Sea  $k$  un cuerpo y sean  $V$  y  $W$  dos  $k$ -espacios vectoriales, donde  $V$  es de dimensión finita. Sea  $f: V \rightarrow W$  una transformación lineal.

Probar que  $\dim(\text{Im}(f)) = \dim(V) - \dim(\text{Nu}(f))$

Por el teorema de la dimensión sabemos que  $\dim(V) = \dim(\text{Im}(f)) + \dim(\text{Nu}(f)) \Rightarrow \dim(V) - \dim(\text{Nu}(f)) = \dim(\text{Im}(f))$

③ Determinar si cada una de las siguientes afirmaciones son verdaderas o falsas, justificando en cada caso la respuesta dada

Ⓐ (3 pts) Sea  $f: V \rightarrow W$  una transformación lineal. Sean  $v_1, \dots, v_n \in V$  tales que el conjunto  $\{f(v_1), \dots, f(v_n)\}$  es linealmente independiente. Entonces  $\{v_1, \dots, v_n\}$  es linealmente independiente.

Supongamos que  $\{v_1, \dots, v_n\}$  es linealmente dependiente. Entonces existen escalares  $c_i \in k$  con  $i=1, \dots, n$ , no todos 0 tq  $c_1 v_1 + c_2 v_2 + \dots + c_n v_n = 0$ . Aplicamos  $f$  de ambos lados  $f(c_1 v_1 + c_2 v_2 + \dots + c_n v_n) = f(0)$ . Sabemos que  $f(0) = 0$   
 $\Rightarrow c_1 f(v_1) + c_2 f(v_2) + \dots + c_n f(v_n) = 0$ , como sabemos que  $\{f(v_1), \dots, f(v_n)\}$  es li, entonces la única solución es  $c_1 = c_2 = \dots = c_n = 0 \therefore \{v_1, \dots, v_n\}$  es li  $\therefore$  Verdadera.

Ⓑ (3 pts) Sea  $V$  un espacio vectorial de dimensión finita. Existe isomorfismo  $V$  y  $V^*$

$\dim(V) = \dim(V^*) = n \therefore$  si definimos una tl  $f: V \rightarrow V^*$  por teo. dim.  $\dim(V) = \dim(\text{Nu}(f)) + \dim(\text{Im}(f))$ . si suponemos que el núcleo es  $\{0\}$   $\dim(V^*) = \dim(\text{Im}(f)) \therefore V^* = \text{Im}(f) \therefore$  Verdadero

# Parte Práctica

4) (15 pts) Sea  $T: \mathbb{R}[x]_n \rightarrow \mathbb{R}[x]_n$  la transformación lineal tal que  $T(p(x)) = x p'(x) + p(x)$ . Probar que  $T = n!$

$$\begin{aligned} T(1) &= 1 \\ T(x) &= x + 1 \\ T(x^2) &= 2x^2 + 1 \\ &\vdots \\ T(x^n) &= nx^{n-1} + x^n \end{aligned} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & n \end{pmatrix} \therefore \text{Como es una matriz diagonal el determinante es el producto de la diagonal}$$

$$\det = 1 \cdot 1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot \dots \cdot n = n!$$

5) (15 pts) Sea  $\{u_1, u_2, u_3, u_4\}$  una base del  $K$ -espacio vectorial  $V$  y consideramos  $v_1 = u_1$ ,  $v_2 = u_1 - u_2$ ,  $v_3 = u_1 - u_2 + u_3$ ,  $v_4 = u_1 - u_2 + u_3 - u_4$ . Probar que para  $n=2, 3, 4$  el subespacio generado por  $u_1, \dots, u_n$  coincide con el subespacio generado por  $v_1, v_2, \dots, v_n$ . Debe ser que  $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  también es una base de  $V$ .

$$\begin{aligned} \langle u_1, u_2, \dots, u_n \rangle &= \langle v_1, v_2, \dots, v_n \rangle \\ u_2 &= v_1 - v_2 \\ u_3 &= -v_2 + v_3 \\ u_4 &= v_3 - v_4 \end{aligned}$$

Para  $n=2$

$$\langle u_1, u_2 \rangle = \langle v_1, v_2 \rangle$$

$$u_1 + \gamma u_2 = \alpha v_1 + \gamma(v_1 - v_2) = \alpha v_1 + \gamma v_1 - \gamma v_2 = (\alpha + \gamma)v_1 - \gamma v_2 \therefore \text{es una comb. lineal de } v_1 \text{ y } v_2 \therefore \text{generan el mismo espacio}$$

Para  $n=3$

$$\langle u_1, u_2, u_3 \rangle = \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$$

$$\alpha u_1 + \gamma u_2 + \varepsilon u_3 = \alpha v_1 + \gamma(v_1 - v_2) + \varepsilon(-v_2 + v_3) = \alpha v_1 + \gamma v_1 - \gamma v_2 - \varepsilon v_2 + \varepsilon v_3 = (\alpha + \gamma)v_1 + (-\gamma - \varepsilon)v_2 + \varepsilon v_3$$

$\therefore$  es una comb. lineal de  $v_1, v_2$  y  $v_3$   $\therefore$  generan el mismo espacio

$\therefore \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  es base de  $V$

Para  $n=4$

$$\langle u_1, u_2, u_3, u_4 \rangle = \langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle$$

$$\alpha u_1 + b u_2 + c u_3 + d u_4 = \alpha v_1 + b(v_1 - v_2) + c(-v_2 + v_3) + d(v_3 - v_4) \therefore \text{es una comb. lineal de } v_1, v_2, v_3 \text{ y } v_4$$

$$\alpha v_1 + b v_1 - b v_2 - c v_2 + c v_3 + d v_3 - d v_4 = (\alpha + b)v_1 + (-b - c)v_2 + (c + d)v_3 - d v_4 \therefore \text{generan el mismo espacio}$$

6) Consideramos la función  $\tilde{\Phi}: \mathbb{R}[x]_2 \times \mathbb{R}[x]_2 \rightarrow \mathbb{R}$  dada por  $\tilde{\Phi}(p, q) = \int_0^2 p(t)q(t) dt$

a) (8 pts) Probar que  $\tilde{\Phi}$  es un producto interno

i)  $\tilde{\Phi}(\alpha p_1 + p_2, q) = \alpha \tilde{\Phi}(p_1, q) + \tilde{\Phi}(p_2, q)$

ii)  $\tilde{\Phi}(p, q) = \tilde{\Phi}(q, p)$

$$\begin{aligned} \int_0^2 (\alpha p_1(t) + p_2(t))q(t) dt &= \int_0^2 \alpha p_1(t)q(t) + p_2(t)q(t) dt \\ &= \alpha \int_0^2 p_1(t)q(t) dt + \int_0^2 p_2(t)q(t) dt \\ &= \alpha \tilde{\Phi}(p_1, q) + \tilde{\Phi}(p_2, q) \end{aligned}$$

$$\int_0^2 p(t)q(t) dt = \int_0^2 q(t)p(t) dt = \tilde{\Phi}(q, p)$$

iii)  $\tilde{\Phi}(p, p) \geq 0$  y  $\tilde{\Phi}(p, p) = 0 \Leftrightarrow p = 0$

$$\int_0^2 p^2(t) dt \geq 0 \text{ Verdad.}$$

⑥ (6 pts) Sea  $S$  el subespacio generado por  $\{1, 1+4t^3\}$ . Dar una base ortogonal de  $S$  para el producto interno del ítem anterior

$u_1 = v_1 = 1$  Ortogonalizamos  $v_2$  con respecto a  $v_1$

$$w_2 = v_2 - \frac{\Phi(v_2, u_1)}{\Phi(u_1, u_1)} \cdot u_1 = 1 + 4t^3 - \left( \frac{\int_0^2 1 + 4t^3 dt}{2} \right) \cdot 1 = 1 + 4t^3 - \left( \frac{\int_0^2 1 dt + \int_0^2 4t^3 dt}{2} \right)$$

$$w_2 = 1 + 4t^3 - 1 - \frac{\int_0^2 4t^3 dt}{2} = 4t^3 - 8 \quad \therefore U = \{1, -8 + 4t^3\}$$

⑦ (6 pts) Dar una base de  $S^\perp$

$$\langle S, S^\perp \rangle = 0 \Rightarrow S \oplus S^\perp = \mathbb{R}[t]_3 \Rightarrow S^\perp = \{p(t) \in \mathbb{R}[t]_3 \mid \langle S, p(t) \rangle = 0, p \in S\}$$

$$S^\perp = \{p(t) \in \mathbb{R}[t]_3 \mid \langle 1, p(t) \rangle = 0 \wedge \langle 4t^3 + 1, p(t) \rangle = 0\}$$

$$\int_0^2 p(t) dt = 0 \quad \wedge \quad \int_0^2 (4t^3 + 1)p(t) dt = 0$$

$$\int_0^2 (at^3 + bt^2 + ct + d) dt = 0$$

$$(at^3 + bt^2 + ct + d)(4t^3 + 1)$$

$$\wedge \int_0^2 4at^6 + 4bt^5 + 4ct^4 + 4dt^3 + (at^3 + bt^2 + ct + d)$$

⑧ Sea  $T: \mathbb{R}^{3 \times 3} \rightarrow \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad T(A) = A^t, A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$

① (10 pts) Probar que 1 y -1 son autovalores de  $T$

$$T^2(A) = T(T(A)) = A \Rightarrow T^2 = Id \quad \therefore T(T(A)) = T(1A^t) = 1^t A = A$$

$$1^t = A \cdot A^{-1}$$

$$1^t = 1 \quad 1 = 1 \cdot 1$$

② (10 pts) Dar bases de los correspondientes autoespacios y decidir si  $T$  es diagonalizable

$$E_1 = \{A \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \mid T(A) = A^t = 1A\}$$

Para  $\lambda_1 = 1$

$$E_1 = \left\{ A \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \mid T(A) = A^t = A \right\}$$

$$\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} a = a \\ b = d \\ c = g \\ d = b \\ e = e \\ f = h \\ g = c \\ h = f \\ i = i \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b = d \\ c = g \\ d = b \\ f = h \\ g = c \\ h = f \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b = d \\ c = g \\ f = h \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} a & d & g \\ d & e & h \\ g & h & i \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + d \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + g \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} + e \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + f \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + h \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} + i \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\therefore \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$E_{-1} = \{A \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \mid T(A) = A^t = -A\}$$

$$= \{A \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \mid A^t = -A\}$$

$$-\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -a = a \\ -b = d \\ -c = g \\ -d = b \\ -e = e \\ -f = h \\ -g = c \\ -h = f \\ -i = i \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -b = d \\ -c = g \\ -f = h \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & d & g \\ -d & 0 & h \\ g & -h & 0 \end{pmatrix} = d \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + g \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$+ h \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$E_{-1} = \left\{ \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \right\}$$