Ejercicio 14. En cada uno de los siguientes casos construir un proyector $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ que cumpla:

i)
$$Im(f) = \{(x_1, x_2, x_3)/x_1 + x_2 + x_3 = 0\}$$
 $\times_3 = -\times_1 - \times_2$

ii)
$$Nu(f) = \{(x_1, x_2, x_3)/x_1 + x_2 + x_3 = 0\}$$

iii)
$$Nu(f) = \{(x_1, x_2, x_3)/3.x_1 - x_3 = 0\} \text{ e Im}(f) = \langle (1, 1, 1) \rangle$$

i)
$$\operatorname{Im} f = \left\{ x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$= \left\langle \left(1_1 0_1 - 1 \right), \left(0_1 1_1 - 1 \right) \right\rangle$$

$$\operatorname{Como} \operatorname{dim} \left(\operatorname{Im} f \oplus \operatorname{Nu} f \right) = \operatorname{dim} \left(\operatorname{R}^3 \right) = 3$$

$$\operatorname{G} \operatorname{dim} \operatorname{Im} f = 2$$

$$\operatorname{dim} \operatorname{Nu} f = 1$$

$$\operatorname{dim} \operatorname{Nu} f = 1$$

$$\operatorname{dis} \operatorname{uno} \operatorname{li} = \operatorname{dis} \operatorname{Im} f$$

$$\operatorname{Nu} f = \left\langle \left(0_1 1_1 0 \right) \right\rangle$$

fof = f pers los dem. de Imf
$$f(1,0,-1) = (1,0,-1)$$

$$f(0,1,-1) = (0,1,-1)$$

$$f(0,1,0) = (0,0,0)$$

$$\begin{cases}
(1,0,-1) = (0,0,0) \\
f(0,1,-1) = (0,0,0)
\end{cases}$$

$$f(0,1,0) = (0,1,0)$$

iii) Nu(f) =
$$\{(x_1, x_2, x_3)/3.x_1 - x_3 = 0\}$$
 e Im(f) = $\langle (1, 1, 1) \rangle$

$$X_3 = 3X_1$$

$$\begin{cases} (x_1, x_2, 3x_1) \\ (x_1, x_2, 3x_1) \end{cases}$$

$$\begin{cases} (x_1, x_2, 3x_1) \\ (x_1, x_2, 3x_1) \end{cases}$$

$$\begin{cases} (x_1, x_2, 3x_1) \\ (x_1, x_2, 3x_1) \end{cases}$$

$$f(1,0,3) = (0,0,0)$$

$$f(0,1,0) = (0,0,0)$$

$$\oint \left(1,1,1\right) = \left(1,1,1\right)$$

Ejercicio 15.

(a) Sea $B = \{(1, -1, 0), (0, 1, -1), (0, 0, 1)\}$ base de \mathbb{R}^3 y sea $f : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ la transformación lineal tal que:

$$f(1,-1,0) = (1,-1,0), \quad f(0,1,-1) = (0,1,-1) \quad \text{y} \quad f(0,0,1) = (0,0,0).$$

Calcular $[f]_B$ y comprobar que f es un proyector.

(b) Construir un proyector $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ tal que $\operatorname{Nu}(f) = \langle (1,1,1) \rangle$ e $\operatorname{Im}(f) = \{x \in \mathbb{R}^3 / x_1 + x_2 - 3x_3 = 0\}$. ¿Es f una proyección ortogonal?

Llamo
$$B = \{ (1,-1,0), (0,1,-1), (0,0,1) \}$$
 W_1, W_2, W_3

$$f(\omega_1) = \omega_1$$

$$f(\omega_2) = \omega_2$$

$$f(\omega_3) = (0,0,0)$$

$$\frac{f((1,0,0)_{\mathcal{B}})}{f((0,1,0)_{\mathcal{B}})} = (1,0,0)_{\mathcal{B}}$$

$$\frac{f((0,0,1)_{\mathcal{B}})}{f((0,0,0)_{\mathcal{B}})} = (0,0,0)_{\mathcal{B}}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

•
$$\left[f\right]_{B}^{2} = \left[f\right]_{B}$$

$$[f]_{B}^{2} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = [f]_{B}$$

(b) Construir un proyector $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ tal que $\text{Nu}(f) = \langle (1,1,1) \rangle$ e $\text{Im}(f) = \{x \in \mathbb{R}^3 / x_1 + x_2 - 3x_3 = 0\}$. ¿Es f una proyección ortogonal?

$$X_1 + X_2 = 3 X_3$$

$$X_2 = 3X_3 - X_1$$

$$Imf = \left\langle \left(1,-1,0\right), \left(0,3,1\right) \right\rangle$$

$$f(0,3,1) = (0,3,1)$$

Pere versi es Proyección orto gonel veo si:

$$S^{\perp} = \begin{cases} v \in \mathbb{V} : v * \lambda = 0 & \forall \lambda \in S \end{cases}$$

$$(0,3,1)$$
 $\begin{bmatrix} 1\\1\\1 \end{bmatrix} = 4 \neq 0$... no son or to generally

Ejercicio 16. Sea $\mathbf{v} \in \mathbb{C}^n$ un vector columna tal que $\|\mathbf{v}\|_2 = 1$. Probar que:

- (a) La transformación lineal definida por la matriz vv^* es la proyección ortogonal sobre $\langle v \rangle$.
- (b) Si $\{v_1, \ldots, v_m\}$ es una base ortonormal del subespacio S, entonces: $A = \sum_{i=1}^m v_i v_i^*$ es la proyección ortogonal sobre S.
- (c) Si \mathbf{A} es como en el ítem anterior, $\mathbf{I} \mathbf{A}$ es la proyección ortogonal sobre S^{\perp} .
- (d) Eligiendo $v \in \mathbb{R}^2$ tal que $||v||_2 = 1$, corroborar gráficamente en Python que $R = I 2vv^*$ es la reflexión respecto de $\langle \boldsymbol{v} \rangle^{\perp}$.

$$P_{(r)}(\omega) = v^*\omega \cdot r$$
 Revisor y Seguir.

$$= (v^* \omega) v$$

$$= R$$

$$= v (v^* \omega)$$

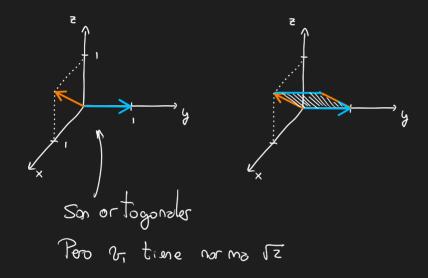
$$= (v^* \omega) \omega$$

$$C) \quad \boxed{\bot} - A = \boxed{\bot} - \sum_{i=1}^{n} v_i v_i^*$$

Ejercicio 17. Sea $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$. Calcular la matriz de la proyección ortogonal sobre $\operatorname{Im}(\mathbf{A})$.

Puer

Im
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ x \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + y \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \forall x, y \in \mathbb{R}$$



B BON & Im A:

$$\mathcal{B} = \left\langle \left(\frac{1}{12}, 0, \frac{1}{12}\right), \left(0, 1, 0\right) \right\rangle$$

$$q_1 \qquad q_2$$

Calcula matricer

matricer

matricer

proy. ortogonal solare Im A $[P_B]_{EE} = q_1 q_1^* + q_2 q_2^*$

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

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

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

E jen plos

$$P_{s}(\omega) = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{z} \\ 0 \\ 1/\sqrt{z} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2\sqrt{z}} + \frac{1}{2\sqrt{z}} = \frac{1}{\sqrt{z}} \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{z}} \end{bmatrix}^{z}$$

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

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

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

$$\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ 1/2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \mathcal{V} = \mathcal{W} \in \mathbb{P} |_{\partial \Omega} \text{ generally por } \mathbb{B}$$

$$\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix}$$

Ejercicio 18. Sea $Q \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Probar que son equivalentes:

- (a) $Q^{-1} = Q^t$.
- (b) Las columnas de Q forman un conjunto ortonormal.
- (c) Las filas de Q forman un conjunto ortonormal.
- (d) $\|\mathbf{Q}\mathbf{x}\|_2 = \|\mathbf{x}\|_2$ para todo $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$.

Interpretar (d) geométricamente.

Sugerencia: para demostrar la implicación (d \Rightarrow b) usar que $x^t y = \frac{1}{4}(\|x + y\|_2^2 - \|x - y\|_2^2)$.

a)
$$Q^{-1} = Q^{t}$$

$$Q^{-1}Q = Q^{t}Q$$

$$T = \begin{bmatrix} -q^{t} - \\ \vdots \\ q^{t} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} q_1^t q_1 & q_1^t q_2 & \cdots & q_1^t q_n \\ q_2^t q_1 & q_2^t q_2 & \cdots & q_2^t q_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ q_n^t q_1 & q_n^t q_2 & \cdots & q_n^t q_n \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow q_i q_i = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{si } i = j \end{cases} \quad \forall i \in \{1, ..., n\}$$

$$\Rightarrow ||qi|| = 1 \quad \forall i \in \{1, ..., n\}$$

b)
$$\leq i$$
 (b) \Rightarrow (a) \forall \forall \forall (b)

$$Q = \begin{bmatrix} -q_1 - \\ -q_2 - \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow Q^{t} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ q_{1} & q_{n} \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$||Q_{x}||_{z}^{2} = (Q_{x})^{t} Q_{x}$$

$$= x^{t} Q^{t} Q_{x}$$

$$= x^{t} Q^{t} Q_{x}$$

$$\|Q_x\|_2^2 = \|x\|_2^2 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

Ejercicio 19. Hallar la factorización QR de las siguientes matrices

a)
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 0 & -4 \\ 0 & 0 \\ -5 & -2 \end{pmatrix}$$
, b) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$.

Ejercicio 20. Implementar dos programas que calculen la descomposición QR de una matriz:

- 1. Aplicando de manera directa el método de ortonormalización de Gram-Schmidt.
- 2. Utilizando transformaciones de Householder.

Generar algunas matrices aleatorias y comparar las descomposiciones arrojadas por estos programa con las dadas por el comando np. linalg .qr. ¿Qué se observa?

Ejercicio 21. Implementar un programa que resuelva un sistema Ax = b a partir de la descomposición QR de A.