## ÁLGEBRA LINEAL (GRADOS EN INFORMÁTICA) JULIO 2014

APELLIDOS: NOMBRE: GRUPO:

Ejecicio 1. (2.5 ptos.) Se consideran en el espacio vectorial  $\mathcal{M}_2(\mathbb{Z})$  los siguientes subespacios:

$$V_1 = L(\left\{ \left( \begin{array}{cc} 1 & 0 \\ 1 & -1 \end{array} \right), \left( \begin{array}{cc} 0 & 1 \\ -1 & 3 \end{array} \right) \right\}), \qquad V_2 = L(\left\{ \left( \begin{array}{cc} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{array} \right), \left( \begin{array}{cc} -1 & 0 \\ 1 & -2 \end{array} \right) \right\})$$

Halla dimensión, base, ecuaciones paramétricas y ecuaciones implícitas de  $V_1$ ,  $V_2$ ,  $V_1 \cap V_2$  y de  $V_1 + V_2$ .  $\lambda$  Es directa la suma anterior?.

**Ejecicio 2.** (3.5 ptos.) Sea  $f_{\lambda}: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$  un endomorfismo definido por la matriz:

$$\left(\begin{array}{ccc}
\lambda & 1 & 0 \\
1 & 0 & \lambda \\
0 & 1 & 0
\end{array}\right)$$

- a) (0.75 ptos.) Estudia los valores de  $\lambda$  que hacen que  $f_{\lambda}$  sea un isomorfismo. Para los valores de  $\lambda$  tal que  $f_{\lambda}$  es un isomorfismo, razona cúal sería la dimensión y una base del núcleo y de la imagen.
- c) (2 ptos.) Para  $\lambda = 0$ , halla una base, dimensión, ecuaciones paramétricas y ecuaciones implícitas de la imagen y del núcleo. Interpreta geométricamente el núcleo y la imagen.
  - e) (0.75 ptos.) Halla la matriz de los endomorfismos  $f_{\lambda}$  anteriores respecto de la base

$$B = \{(-1,0,0), (0,-1,0), (0,0,-1)\}$$

considerada tanto en el espacio inicial como final.

**Ejecicio 3.** (1 pto) Sea  $f: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$  una aplicación lineal tal que:

$$f(x, y, z) = (3x - y - z, x + y - z, x - y + z)$$

Calcula los autovalores y autovectores de la matriz asociada a esta aplicación. Estudia si es diagonalizable y en tal caso dar la matriz diagonal D y la matriz P tal que  $P^{-1}AP = D$ , donde A es la matriz de esta aplicación.

NOTA: TODAS LAS ELIMINACIONES DE PARÁMETROS Y TODOS LOS SISTEMAS HAY QUE RESOLVERLOS POR MATRICES.