## ÁLGEBRA II (61.08 - 81.02)

Pionono Duración: 3 horas.

Segundo cuatrimestre -2023 6/XII/23 - 7:00 hs.

Apellido y Nombres:

Legajo:

Curso:

1. Usando la técnica de mínimos cuadrados, ajustar los siguientes datos

mediante una parábola  $y = ax^2 + bx + c$ .

**2.** Hallar la matriz de rotación de ángulo  $\frac{\pi}{3}$  alrededor del eje generado por el vector  $\begin{bmatrix} 2 & 2 & 1 \end{bmatrix}^T$ 

3. Sea  $A \in \mathbb{R}^{3\times 3}$  la matriz simétrica tal que nul  $\left(A - \frac{1}{2}I\right) = \left\{x \in \mathbb{R}^3 : 2x_1 + 2x_2 - x_3 = 0\right\}$  y traza(A) = 2. Hallar  $\lim_{k \to \infty} A^k \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$ .

**4.** Sea  $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  la matriz de rango 2 tal que  $\begin{bmatrix} 2 & -6 & 3 \end{bmatrix}^T \in \text{nul}(A)$  y

$$A \begin{bmatrix} 6 & -3 \\ 3 & 2 \\ 2 & 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & 0 \\ 0 & \frac{2}{9} \end{bmatrix}.$$

Hallar todas las soluciones por cuadrados mínimos de la ecuación  $Ax = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$  y determinar la de norma mínima.

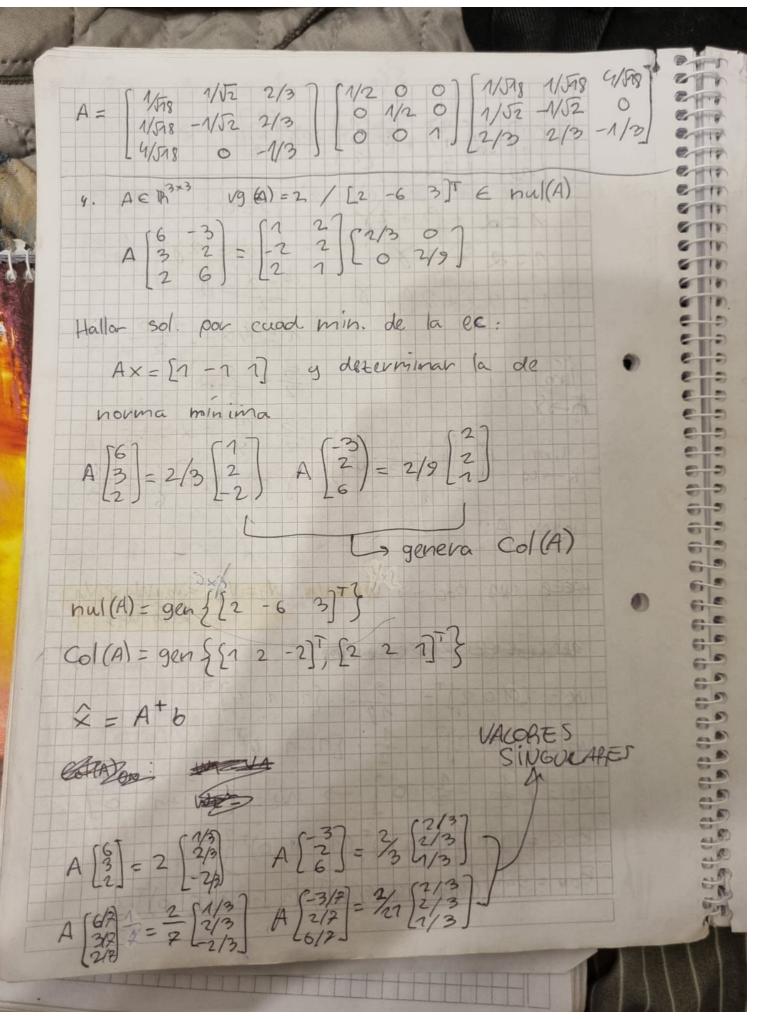
**5.** Hallar una matriz  $A \in \mathbb{R}^{2\times 3}$  tal que  $\begin{bmatrix} -1 & 2 & 2 \end{bmatrix}^T \in \text{nul}(A), A \begin{bmatrix} 2 & -1 & 2 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 9 & 12 \end{bmatrix}^T$  y  $\max_{\|x\|=1} \|Ax\| = 10.$ 

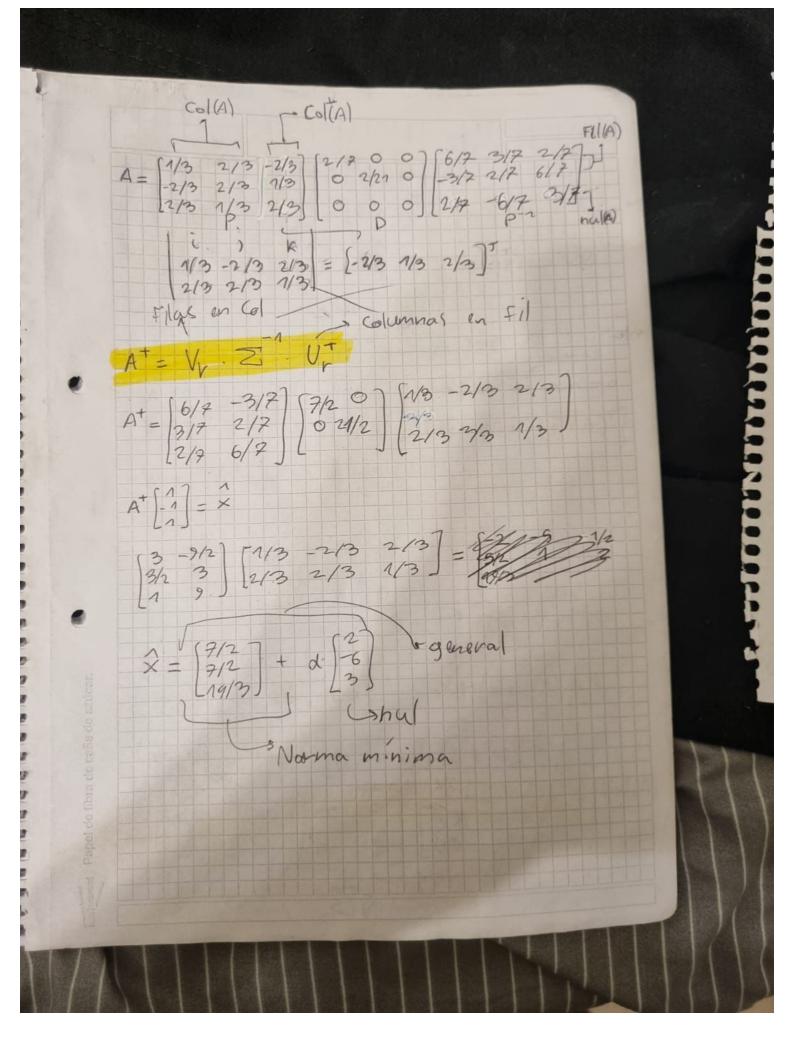
**6.** Sea  $\Pi : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$  la proyección sobre el plano  $\{x \in \mathbb{R}^3 : x_3 = 0\}$  en la dirección de la recta gen  $\{\begin{bmatrix} -2 & 0 & 1\end{bmatrix}^T\}$ . Hallar y graficar la imagen por  $\Pi$  de la esfera unitaria de  $\mathbb{R}^3$ .

S= gen {(2 2 1)}} 5= gen { (5 -4 -2) T, (0 -1 2) T} Box = gan { (2/3 2/3 1/3), (8/55 -4/5 -4/5 -4/5)  $[R]_{B} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\theta) & -\sin(\theta) & 0 \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} \xrightarrow{5} S = \frac{17}{3}$   $[R]_{B} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) & \cos(\theta) \\ 0 & \cos(\theta) &$ 3 - AE B3×3 matriz sumétrica / nal(A-1/2 I) = {x ∈ B3: 2×1+2×2-×3=0} +v(A)=2 71=1/2 Hallan lim AK [] aves = 1/2 [1 1 5] J(A) = {1/2,14 (deble ave 72=1 [2 2-1] AK. (1) = 7- x [2] + 27 . B [3] + 22 8 2 = 8 2

[] = d[] + [] [] + 8[2] 1=2+3+28 1-2+28 1-28 1-d=8 1=90+23-8 1= 4x - 1-2 3= 92  $(im A^{\kappa} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ 2$ Y= 1-1=13 Hallor A: HREEB UND BOG -> WA = VA WZ = VZ - < V2 , WA > VA <W1, Wh> ALLIA DECENDED W2 - (102) - 9 . [7 1 4] T W2 = [102] - - - - [1 1 4] W2 = [ 1 - 2 0] -> W2 = [1 -1 0] Bog = gen { (1 1 4) T, (1 -1 0) T} BON = gen { (1/5/8 1/5/8 9/5/8) , (1/52-1/52 0) }

le fibra de caña de azúcar.





5- A = 2 x 3/ En 2 2) TE mul (A); A[2-1 2]T = [9 12]T máx ||Ax ||= 10 -> 57 -> 7= 100 Hallau A dim (hul) >0 o más  $A \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 12 \end{pmatrix}$  hay in ava = 0 Nul(A) = gon {(122) }  $A = 3 \begin{bmatrix} 2/3 \\ -1/3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9/15 \\ 12/15 \end{bmatrix} \cdot 15$ A = 1/3 = 5 (9/15) D 02 -> A2 = VS JA = {0, 25, 100} dim(Nul(A))=1 FU(A) = gen { {(2-12)}, (22-1)} A = [9/1/5 | 9/1/5 ] [0 0] [2/7 2/7 -1/3] \[ 9/1/5 | 1/3 | 0 0 \\ 9/1/5 | 0 0 \\ 9 \\ 2/3 | 2/3 - 1/3 | 2/3 \]

A = DUS = UV . ZV . VV A= [ Un U2] [ 67 0 ] [ - V1 -6- T: B3-> PB3 proy sobre Sx∈B3: x3=05 en dirección de la vecca gen § 5-2 0 1] } Hallar y graficar la ing pour Ti de la estera unitaria  $B = \left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ [T] = = (T(E1) T(E2) T(E3) T(100) = (100) TT (010) = (010) TT (-201) = (000) +1(001) = &TI (+201)+BAT (100)+8TI (010) T(001) = TT(2(201) +B(100)+8(010)) (001) = x (-201) + B(100) + Y(010)) 8=0 TT(001)= 21.(000) + 2(200) + 0.(010) TI (001) = (200)T

 $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ Nul(A) = (201)  $A = \begin{bmatrix} 7 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 7 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ NO HACE PACIA SACAB LA MATRIZ A. [1] = 1. [1]  $A \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \end{bmatrix} = 0 \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \end{bmatrix}$ 

TI: Th3 > TB3 proy sobre {x & B3: x3=0} en dir. de la vecta {[-2 0 1] } Hallor y graticar la imagen por TT de la estera unitaria TT ((010)) = (010)T Co/ T((100)T)=(100)T TT ((-201))= (000) ) GNUI A=UZVT calculo Bon - {(010) T, (-2/50 /3), (1/50 2) 5} TT (102) = TT (4(010)+10(100)+8(-201)) TT (102)= TT (0 (010) +9 (100) +2 (-B @ 1)) TT(102)= (400)  $A\begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ A(0) = (0) $A(\frac{-2}{2}) = o(\frac{a}{0}) = o(\frac{1}{0}) = o($ 

los ejes de la imagen de la estera unitaira son los autoespacios de ATA 1 0 -0 (4/5 0 0) (1/J 5 0 2/5 5 0 1 0 0 1 0 0 1 8 0 0 0 0 0 (2/5 0 1/5 ) 1 30n {(0 10)} gen { (100) }