

ÁLGEBRA II (61.08 – 81.02)

Evaluación integradora

Duración: 3 horas.

Primer cuatrimestre – 2023

5/VII/23 – 9:00 hs.

Apellido y Nombres:

Legajo:

Curso:

-
1. En \mathbb{R}^3 con el producto interno canónico se considera el subespacio

$$\mathbb{S} = \{x \in \mathbb{R}^3 : 2x_1 + 2x_2 - x_3 = 0\}.$$

Sea $\Pi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la proyección ortogonal de \mathbb{R}^3 sobre \mathbb{S} . Hallar todos los $x \in \mathbb{R}^3$ tales que $\Pi(x) = [4 \ -2 \ 4]^T$ cuya distancia al origen sea igual a 10.

-
2. Hallar una matriz $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ tal que $\text{traza}(A) = 3$ y

$$A^2 + 2A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -7 & 10 \end{bmatrix}.$$

-
3. Sea $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ la matriz simétrica tal que $\text{nul}(A - I) = \{x \in \mathbb{R}^3 : 2x_1 - x_2 + 2x_3 = 0\}$ y $\text{traza}(A) = \frac{5}{2}$. Hallar $\lim_{k \rightarrow \infty} A^k [0 \ 9 \ 0]^T$.

-
4. Sea $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la isometría definida por $T(x) = Ux$, donde U es la matriz ortogonal definida por

$$U = \frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & -8 & -4 \\ -8 & 1 & -4 \\ -4 & -4 & 7 \end{bmatrix}.$$

Comprobar que T es una simetría ortogonal y determinar el subespacio respecto del cual se realiza la simetría.

-
5. Sea $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la transformación lineal definida por $T(x) = Ax$, donde

$$A = \frac{2}{9} \begin{bmatrix} 2 \\ -6 \\ 3 \end{bmatrix} [-1 \ 8 \ 4] + \frac{1}{9} \begin{bmatrix} 6 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} [4 \ 4 \ -7].$$

Hallar entre todos los $x \in \mathbb{R}^3$ que satisfacen $\|x\| = 1$, aquellos que minimizan $\|T(x)\|$ y determinar el valor $\min_{\|x\|=1} \|T(x)\|$.

Ejercicio 1:

1

En \mathbb{R}^3 con el producto interno canónico se considera el subespacio $S = \{x \in \mathbb{R}^3 : 2x_1 + 2x_2 - x_3 = 0\}$.
Sea $\pi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la proyección ortogonal de \mathbb{R}^3 sobre S .
Hallar todos los $x \in \mathbb{R}^3$ tales que $\pi(x) = (4, -2, 4)^T$ cuya distancia al origen es igual a 10.

- El subespacio ortogonal a S es:

$$S^\perp = \text{span}\{(2, 2, -1)^T\}$$

- $\forall x \in \mathbb{R}^3$ se puede expresar en forma única como:

$$x = P_S(x) + P_{S^\perp}(x)$$

$$x = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}; \quad \alpha \in \mathbb{R} \quad ; \quad (1)$$

A demás

$$d(x, \mathbb{R}^3) = \|x - \mathbb{R}^3\| = \|x\| \Rightarrow d^2(x, \mathbb{R}^3) = \|x\|^2 = 100$$

$$\|x\|^2 = \langle x, x \rangle = (4, -2, 4) \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} + \alpha^2 (2, 2, -1) \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = 100$$

$$36 + \alpha^2 9 = 100 \Rightarrow \alpha^2 9 = 64 \Rightarrow \alpha^2 = \frac{64}{9} = \boxed{\alpha = \pm \frac{8}{3}}$$

Entonces, reemplazando en (1), los $x \in \mathbb{R}^3$ que cumplen lo pedido son:

$$x = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} \pm \frac{8}{3} \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$x = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 28 \\ 10 \\ 4 \end{pmatrix}; \quad x = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -4 \\ -22 \\ 20 \end{pmatrix}$$

Ejercicio 2:

Hallar una matriz $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ tal que:

- $\text{Tr}(A) = 3$
- $A^2 + 2A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -7 & 10 \end{pmatrix} = \phi(A) = B$

1º) Hallamos autovalores y autovectores de B

$$\det(B - \mu \mathbb{I}) = 0 \Rightarrow \mu_1 = 8 \\ \mu_2 = 3$$

$$\sigma(B) = \left\{ \mu_1 = 8; \mu_2 = 3 \right\}$$

$$s_{\mu_1=8} = \text{Sue} \left\{ v_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}; s_{\mu_2=3} = \text{Sue} \left\{ v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\Lambda_B = \begin{pmatrix} 8 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}; P = [v_1 \ v_2] = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}; P^{-1} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

2º) Usamos el siguiente teorema:

Dado un polinomio $\phi(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_kx^k$ y una matriz $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$, entonces:

- 1) Si λ es autovector de A asociado al autovector v
 $\Rightarrow \phi(\lambda)$ es autovector de $\phi(A) = B$ asociado al mismo autovector v
- 2) Para cada autovector μ de $\phi(A) = B$ existe un autovector λ de A tal que $\phi(\lambda) = \mu$.

Entonces hallamos los posibles autovectores de A :

$$\phi(\lambda) = \lambda^2 + 2\lambda$$

para $\mu_1 = 8$

$$\lambda_1^2 + 2\lambda_1 - 8 = 0 \Rightarrow \lambda_1^2 + 2\lambda_1 - 8 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = \frac{-2 \pm \sqrt{4+32}}{2}$$

$$\lambda_1 = \frac{-2 \pm 6}{2} \quad ; \quad \begin{array}{l} \lambda_1 = 2 \\ \lambda_1 = -4 \end{array} \quad ; \quad v_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

para $\mu_2 = 3$:

$$\lambda_2^2 + 2\lambda_2 - 3 = 0 \Rightarrow \lambda_2^2 + 2\lambda_2 - 3 = 0 \Rightarrow \lambda_2 = \frac{-2 \pm \sqrt{4+12}}{2}$$

$$\lambda_2 = \frac{-2 \pm 4}{2} \quad ; \quad \begin{array}{l} \lambda_2 = 1 \\ \lambda_2 = -3 \end{array} \quad ; \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

como $\text{Tr}(A) = 3$, entonces:

$$\lambda_1 = 2; \lambda_2 = 1; \quad A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

5-³) Si definimos:

$$A = P \Lambda P^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1/5 & 1/5 \\ 1/5 & -2/5 \end{pmatrix}$$

$$A = \boxed{\begin{pmatrix} 3/5 & 2/5 \\ -1/5 & 12/5 \end{pmatrix}}$$

Ejercicio 3:

Sea $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ la matriz simétrica tal que :

i) $\text{Nul}(A - \mathbb{I}) = \{x \in \mathbb{R}^3 : 2x_1 - x_2 + 2x_3 = 0\}$

ii) $\text{Tr}(A) = \frac{5}{2}$

Hallar $\lim_{k \rightarrow \infty} A^k (0 \ 0 \ 0)^T$

- De la condición i) se obtiene que $\lambda = 1$ es autovector de la matriz A y como :

$$S_{\lambda=1} = \{x \in \mathbb{R}^3 : 2x_1 - x_2 + 2x_3 = 0\} = \text{span} \left\{ v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

Entonces $\lambda = 1$ es autovector doble de A ; $(\dim S_{\lambda=1}) = 2$

- como $\text{Tr}(A) = \frac{5}{2} = 2\lambda_1 + \lambda_2 \Rightarrow 2 \cdot 1 + \lambda_2 = \frac{5}{2}$

$$\Rightarrow \boxed{\lambda_2 = 1/2}$$

- como A es simétrica, los autovectores de A asociados a autovectores distintos son ortogonales, entonces :

$$S_{\lambda_2=1/2} = \text{span} \left\{ v_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

\therefore El espectro de A es :

$$\sigma(A) = \{\lambda_1 = 1 \text{ (doble)}; \lambda_2 = 1/2 \text{ (simple)}\}$$

- como $B = \{v_1 = (1 \ 2 \ 0)^T; v_2 = (0 \ 2 \ 1)^T; v_3 = (2 \ -1 \ 2)^T\}$

Es base de \mathbb{R}^3 formada por autovectores de A resulta :

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{cases} \alpha + 2\gamma = 0 & ; \quad (1) \\ 2\alpha + 2\beta - \gamma = 9 & ; \quad (2) \\ \beta + 2\gamma = 0 & ; \quad (3) \end{cases}$$

de (1) y (3):

$$\alpha - \beta = 0 \Rightarrow \boxed{\alpha = \beta}$$

$$\alpha = -2\gamma$$

$$\beta = -2\gamma$$

de (2):

$$-4\gamma - 4\gamma - \gamma = 9 \Rightarrow -9\gamma = 9 \Rightarrow \boxed{\gamma = -1} \Rightarrow \boxed{\alpha = \beta = 2}$$

∴

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} = 2v_1 + 2v_2 - v_3$$

$$A^k \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} = 2A^k v_1 + 2A^k v_2 - A^k v_3$$

$$A^k \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} = 2(1)^k v_1 + 2(1)^k v_2 - \left(\frac{1}{2}\right)^k v_3$$

Algo. de la parte

$$\lim_{k \rightarrow \infty} A^k \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} = 2v_1 + 2v_2 = 2(v_1 + v_2) = 2 \left[\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

$$\boxed{\lim_{k \rightarrow \infty} A^k \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix}}$$

Ejercicio 4:

Sia $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la isometría definida por $T(x) = ux$, donde u es la matriz ortogonal definida por:

$$u = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 1 & -8 & -4 \\ -8 & 1 & -4 \\ -4 & -4 & 7 \end{pmatrix}$$

Comprobar que T es una simetría ortogonal y determinar el subespacio respecto del cual se realiza la simetría.

1º) Para comprobar que T es simetría ortogonal:

Se debe verificar que:

i) $u^T = u$ (se cumple, pues u es simétrica)

ii) $u^2 = \mathbb{I}$; $u^2 = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 1 & -8 & -4 \\ -8 & 1 & -4 \\ -4 & -4 & 7 \end{pmatrix} \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 1 & -8 & -4 \\ -8 & 1 & -4 \\ -4 & -4 & 7 \end{pmatrix} = \mathbb{I}$

2º) Como u es una simetría ortogonal, sus autovalores solo pueden ser $\lambda = 1$ ó $\lambda = -1$

Ade más:

$$\begin{aligned} \text{Tr}(u) &= 1 > 0 & ; \quad \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 &= 1 \\ \det(u) &= -1 & ; \quad \lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdot \lambda_3 &= -1 \end{aligned} \quad \Rightarrow \text{el espectro de } u \text{ es:}$$

$$\sigma(u) = \{ \lambda_1 = 1 \text{ (doble)}; \lambda_2 = -1 \text{ (simple)} \}$$

Entonces, existe una base ortogonal de \mathbb{R}^3

$B = \{v_1; v_2; v_3\}$ y respecto de la cual, la matriz asociada a T resulta:

$$[T]_{BB} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}; \text{ y como } [T]_{BB} \text{ es diagonal}$$

la base B es la base orthonormal de autovectores de U
y el subespacio respecto del cual se realiza la simetría
ortogonal es el subespacio propio asociado a $\lambda_1 = 1$

Es decir, $S_{\lambda_1} = \text{Nul}(A - \bar{\lambda}I)$

• sea $x = (x_1, x_2, x_3)^T \in \text{Nul}(A - \bar{\lambda}I)$, entonces se debe cumplir que: $UX = \perp x$

$$\frac{1}{9} \begin{pmatrix} 1 & -8 & -4 \\ -8 & 1 & -4 \\ -4 & -4 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$x_1 - 8x_2 - 4x_3 = 9x_1$$

$$-8x_1 + x_2 - 4x_3 = 9x_2 \quad \Rightarrow$$

$$-4x_1 - 4x_2 + 7x_3 = 9x_3$$

$$\left\{ \begin{array}{l} 8x_1 + 8x_2 + 4x_3 = 0 \\ 8x_1 + 8x_2 + 4x_3 = 0 \quad \Rightarrow \\ 4x_1 + 4x_2 + 2x_3 = 0 \end{array} \right.$$

$$S_{\lambda_1} = \{ x \in \mathbb{R}^3 : 2x_1 + 2x_2 + x_3 = 0 \}$$



Es el subespacio respecto del cual se realiza la simetría.
que también se puede expresar:

$$S_{\lambda_1=1} = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

Ejercicio 5

Sea $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la T.L. de finida por $T(x) = Ax$, donde:

$$A = \frac{2}{9} \begin{pmatrix} 2 \\ -6 \\ 3 \end{pmatrix} (-1 \ 8 \ 4) + \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} (4 \ 4 \ -7)$$

Hallar, entre todos los $x \in \mathbb{R}^3$ que satisfacen $\|x\|=1$, aquellos que minimizan $\|T(x)\|$ y determinar el valor mín. $\|T(x)\|$

$$\|x\|=1$$

La matriz $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ tal que:

$$A = \frac{2}{9} \begin{pmatrix} 2 \\ -6 \\ 3 \end{pmatrix} (-1 \ 8 \ 4) + \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} (4 \ 4 \ -7); \quad (1)$$

Vamos a reescribir la ec. (1):

$$A = \frac{2}{9} \begin{pmatrix} 2/7 \\ -6/7 \\ 3/7 \end{pmatrix} 9 \left(-\frac{1}{9} \ \frac{8}{9} \ \frac{4}{9} \right) + \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 6/7 \\ 3/7 \\ 2/7 \end{pmatrix} 9 \left(\frac{4}{9} \ \frac{4}{9} \ -\frac{7}{9} \right)$$

$$A = \underbrace{\frac{14}{9}}_{U_1} \underbrace{\begin{pmatrix} 2/7 \\ -6/7 \\ 3/7 \end{pmatrix}}_{U_1} \underbrace{\left(-\frac{1}{9} \ \frac{8}{9} \ \frac{4}{9} \right)}_{V_1^T} + \underbrace{\frac{1}{9}}_{U_2} \underbrace{\begin{pmatrix} 6/7 \\ 3/7 \\ 2/7 \end{pmatrix}}_{U_2} \underbrace{\left(\frac{4}{9} \ \frac{4}{9} \ -\frac{7}{9} \right)}_{V_2^T}$$

$$A = \underbrace{\frac{1}{7} \begin{pmatrix} -2 & 6 \\ -6 & 3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}}_{U_r} \underbrace{\begin{pmatrix} 14 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}}_{\Sigma_r} \underbrace{\frac{1}{9} \begin{pmatrix} -1 & -8 & 4 \\ 4 & 4 & -7 \end{pmatrix}}_{V_r^T}; \quad (2)$$

La Ec. (2) es una DVS reducida de A

- Como $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ tiene dos valores singulares no nulos entonces $\text{rg}(A) = 2 = \dim [\text{col}(A)] = \dim [\text{fil}(A)]$
- $\sigma_1 = 14; \sigma_2 = 7$

Entonces, una base ortogonal de $\text{Fil}(A)$ es:

$$BON_{\text{Fil}(A)} = \left\{ v_1 = \begin{pmatrix} -1/9 \\ -8/9 \\ 4/9 \end{pmatrix}; v_2 = \begin{pmatrix} 4/9 \\ 4/9 \\ -7/9 \end{pmatrix} \right\}$$

- Entonces $A^T A$ tiene un autovalor nulo: $\lambda = 0$ cuyo subespacio propio $S_{\lambda=0} = \text{Nul}(A^T A) = \text{Nul}(A)$ es el complemento ortogonal de $\text{Fil}(A)$

Entonces: $\text{Nul}(A) = \text{Span} \left\{ v_3 = \begin{pmatrix} -8/9 \\ 1/9 \\ -4/9 \end{pmatrix} \right\} = \text{Nul}(A^T A)$

y $\sigma_3 = 0$ es el menor valor singular de A .

- Entonces:

$$\min_{\|x\|=1} \|T(x)\| = \min_{\|x\|=1} \|Ax\| = \sigma_{\min} = 0$$

$$\|x\|=1$$

y se produce en $x = \pm \left(-\frac{8}{9}, \frac{1}{9}, -\frac{4}{9} \right)^T$