Entregable 3

Alejandro Zubiri

January 2, 2025

Sea la aplicación lineal definida por $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3/f(x,y,z) = (3x-y,2y-x-z,3z-y)$

(a) Para que sea un endomorfismo, el espacio vectorial inicial y final deben coincidir, y la aplicación debe ser lineal.

Podemos ver que ambos espacios vectoriales coinciden, por lo que falta ver si la aplicación es lineal. Para que lo sea, se debe cumplir que:

•
$$f(a\vec{u}) = af(\vec{u})/a \in \mathbb{R}, \vec{u} \in \mathbb{R}^3$$

$$f(a\vec{u})) = (3au_1 - au_2, 2au_2 - au_1 - au_3, 3au_3 - au_2)$$

= $(a(3u_1 - u - 2), a(2u_2 - u_1 - u_3), a(3u_3 - u_2))$ (1)
= $af(\vec{u})$

•
$$f(\vec{u} + \vec{e}) = f(\vec{u}) + f(\vec{e})/\vec{e} \in \mathbb{R}^3$$

$$f(\vec{u} + \vec{e}) = (3u_1 + 3e_1 - u_2 - e_2, 2u_2 + 2e_2 - u_1 - e_1 - u_3 - e_3, 3u_3 + 3e_3 - u_2 - e_2)$$

= $f(\vec{u}) + f(\vec{e})$

(2)

Para encontrar la matriz asociada al endomorfismo:

$$(3x - y, 2y - x - z, 3z - y) =$$

$$(3x, -x, 0) + (-y, 2y, -y) + (0, -z, 3z) =$$

$$\begin{pmatrix} 3 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$(3)$$

Por tanto, la matriz asociada respecto a la base canónica es:

$$A_{B_c} = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \tag{4}$$

(b) Teniendo el vector $\vec{v} = (1, 2, 0)$, su imagen es:

$$f(\vec{v}) = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = (1, 3, -2)$$
 (5)

(c) Ahora siendo $\vec{w} = (1, 1, 1)$, buscamos si $\exists \vec{u} \in \mathbb{R}^3 / f(\vec{u}) = \vec{w}$. Para hacerlo, igualamos cada componente de la aplicación a cada componente del vector:

$$3x - y = 1$$

 $-x + 2y - z = 1$
 $-y + 3z = 1$ (6)

Que tiene como solución:

$$\vec{u} = (0.75, 1.25, 0.75) \tag{7}$$

(d) Para encontrar la matriz asociada respecto a la base

$$B' = \{(1,0,1), (1,-1,0), (1,0,0)\} = \{v_1, v_2, v_3\}$$
(8)

Queremos las coordenadas de las imágenes de cada vector de la base respecto a la base:

$$f(v_1) = (3, -2, 3)$$

$$f(v_2) = (4, -3, 1)$$

$$f(v_3) = (3, -1, 0)$$
(9)

Y sus respectivas coordenadas son:

$$[f(v_1)]_{B'} = (3, 2, -2)$$

$$[f(v_2)]_{B'} = (1, 3, 0)$$

$$[f(v_3)]_{B'} = (0, 1, 2)$$
(10)

Por tanto, la matriz es:

$$A_{B'} = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \end{pmatrix} \tag{11}$$

(e) Siendo $\vec{z}=(0,1,-1)$, para encontrar las coordenadas de la imagen respecto a B', simplemente la multiplicamos por la matriz asociada respecto a B':

$$[f(\vec{z})]_{B'} = A_{B'}\vec{z} = (-1, -4, -2) \tag{12}$$

(f) Primero debemos buscar los autovalores, por lo que tenemos que resolver la ecuación:

$$\det(A - \lambda I) = 0 \tag{13}$$

Donde A es la matriz asociada, λ es cada autovector, y I es la matriz identidad.

$$\begin{vmatrix} 3 - \lambda & -1 & 0 \\ -1 & 2 - \lambda & -1 \\ 0 & -1 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda)^2 (2 - \lambda) - 2(3 - \lambda) = -(\lambda - 3)(\lambda - 1)(\lambda - 4)$$
(14)

Ahora lo igualamos a cero:

$$(\lambda - 3)(\lambda - 1)(\lambda - 4) = 0 \implies \lambda_1 = 3, \lambda_2 = 1, \lambda_3 = 4$$
 (15)

Puesto que la m.a. de cada autovalor es 1, sabemos que su m.g. también será 1, y por tanto el endomorfismo es diagonalizable.

Para encontrar la base, buscamos los autovectores reemplazando cada autovalor en la ecuación característica y utilizando un vector genérico $\vec{v}=(x,y,z)$:

$$(A - \lambda_1 I)\vec{v} = (-y, -x - y - z, -y) = (0, 0, 0)$$
(16)

Ahora resolvemos para cada parámetro. Como dos ecuaciones son iguales, nos quedamos con:

$$x + y + z = 0$$
$$y = 0 \tag{17}$$

Si definimos $z=\alpha$, vemos que $x=-\alpha$, lo que define el siguiente subespacio vectorial:

$$H_1 = \{(-\alpha, 0, \alpha) / \alpha \in \mathbb{R}\}$$
(18)

De donde podemos obtener el primer autovector:

$$\vec{v}_1 = H_1(1) = (-1, 0, 1) \tag{19}$$

Repetimos el proceso para el segundo autovalor, obteniendo:

$$(A - \lambda_2 I)\vec{v} = (2x - y, -x + y - z, -y + 2z) = (0, 0, 0)$$
 (20)

$$2x - y = 0$$

 $-x + y - z = 0$
 $-y + 2z = 0$ (21)

Como se cumple que $-(eq_1+eq_3)=2eq_2$, descartamos la egunda ecuación, definimos $y=\alpha$ y obtenemos:

$$H_2 = \{ (\alpha, 2\alpha, \alpha) / \alpha \in \mathbb{R} \}$$
 (22)

Y obtenemos el segundo autovector:

$$\vec{v}_2 = H_2(1) = (1, 2, 1)$$
 (23)

Finalmente repetimos para el tercer autovector:

$$(A - \lambda_3 I)\vec{v} = (-x - y, -x - 2y - z, -y - z) = (0, 0, 0)$$
 (24)

La segunda ecuacion es la suma de las otras, por la que la descartamos y obtenemos:

$$H_3 = \{(-\alpha, \alpha, -\alpha)/\alpha \in \mathbb{R}\}$$
 (25)

Para conseguir:

$$\vec{v}_3 = (-1, 1, -1) \tag{26}$$

Por tanto, nuestra base es:

$$B_D = \{(-1,0,1), (1,2,1), (-1,1,-1)\}$$
(27)

Y la matriz asociada a esta base es:

$$A_{B_D} = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} \tag{28}$$

(g) Teniendo $\vec{v}=(1,2,0)$, queremos $[\vec{v}]_{B_D}$, por lo que expresamos la base como variedad lineal e igualamos cada componente:

$$\langle B_D \rangle = (-x + y - z, 2y + z, x + y - z)$$
 (29)

Generando el siguiente sistema:

$$-x + y - z = 1$$

$$2y + z = 2$$

$$x + y - z = 0$$
(30)

Obteniendo:

$$[\vec{v}]_{B_D} = (-\frac{1}{2}, \frac{5}{6}, \frac{1}{3}) \tag{31}$$

(h) Para obtener $[f(\vec{v})]_{B_D}$, multiplicamos el vector por la matriz de autovalores.

$$[f(\vec{v})]_{B_D} = A_D \vec{v} = (3 \cdot 1, 1 \cdot 2, 4 \cdot 0) = (3, 2, 0) \tag{32}$$