

Para realizar los ejercicios de esta guía hace falta conocer la definición de transformación lineal, las definiciones de núcleo e imagen de una transformación lineal, matriz asociada a una transformación lineal en una base, el teorema fundamental de las transformaciones lineales y la noción de diagonalización.

1. Determinar si las siguientes aplicaciones son transformaciones lineales.

- $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, f(x_1, x_2) = (x_1 + x_2, 0)$ .
- $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, f(x_1, x_2) = (x_1 \cdot x_2 - 3, 1)$ .
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2, T(x_1, x_2, x_3) = (x_3 + 2x_1, \frac{4x_1 + 2x_3}{3})$
- $T: \mathbb{R}^{2 \times 2} \rightarrow \mathbb{R}, T(A) = \text{tr}(A)$ .
- $T: \mathbb{R}^{3 \times 3} \rightarrow \mathbb{R}, T(A) = \det(A)$ .
- $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^{3 \times 1}, f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}^t$  con  $A = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & 0 & 5 \\ -4 & 0 & 8 & -7 \end{pmatrix}$

2. Decidir si existe una transformación lineal  $T$  que satisfaga las condiciones dadas. En caso afirmativo, encontrar una expresión para  $T$ .

- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2: T(1, 0) = (3, -1); T(0, 1) = (-2, 4)$
- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2: T(2, 1) = (-1, 2); T(3, 0) = (-1, 2)$
- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2: T(1, -1) = (0, 7); T(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}) = (2, -1)$
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2: T(1, 0, -1) = (2, 0); T(0, -1, 2) = (3, -1); T(1, -1, 0) = (-1, 4)$
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3: T(1, 1, 1) = (1, 0, 0); T(1, 1, 0) = (0, 1, 0); T(0, 0, -1) = (-1, 1, 0)$

3. Sea  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  la transformación lineal dada por  $T(x_1, x_2) = (3x_1 - 2x_2, -6x_1 + 4x_2)$

- Decidir si los siguientes vectores pertenecen al núcleo de  $T$ . Justificar.
  - $(0, 0)$
  - $(2, 3)$
  - $(3, -2)$
  - $(1, \frac{1}{3})$
- Decidir si los siguientes vectores pertenecen a la imagen de  $T$ . Justificar.
  - $(3, -6)$
  - $(2, 3)$
  - $(1, -2)$
  - $(4, -3)$

4. Para cada una de las siguientes transformaciones lineales, hallar una base del núcleo y una base de la imagen.

- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3: T(x_1, x_2) = (x_1 - 2x_2, -5x_2, 0)$ .
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3: T(x_1, x_2, x_3) = (x_2 - 2x_1 - x_3, -x_2 + x_3, x_1)$ .
- $T: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3: T(x_1, x_2, x_3, x_4) = (9x_3 - 3x_1 + 6x_2, x_4, 3x_3 - x_1 + 2x_2)$ .
- $T: \mathbb{R}^{2 \times 3} \rightarrow \mathbb{R}^{2 \times 2}: T \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{21} - a_{12} & a_{11} \\ 0 & a_{13} - a_{23} \end{pmatrix}$

$$e. T: \mathbb{R}^{3 \times 2} \rightarrow \mathbb{R}^2: T \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{pmatrix} = \left( -a_{22} + \frac{1}{3}a_{11} + 4a_{31}, a_{22} - a_{32} \right)$$

5. Hallar, si existe, la expresión analítica de una transformación lineal que verifique las condiciones dadas en cada caso.

- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tal que  $T(1, -2) = (-1, 3, 4)$  y  $(0, -5) \in \text{Nu}(T)$ . Sin obtener el conjunto imagen, ¿puede ser  $\text{Im}(T) = \mathbb{R}^3$ ?
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tal que  $\text{Nu}(T) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x + y - 2z = 0\}$ ,  $\text{Im}(T) = \text{gen}\{(-1, 0, 0)\}$ .
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  tal que  $\text{Im}(T) = \mathbb{R}^4$
- $T: \mathbb{R}^{2 \times 2} \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $\dim \text{Nu}(T) = 2$ ,  $(-1, 3) \in \text{Im}(T)$ .

6. Decidir si la siguiente proposición es verdadera o falsa. Justificar.

“Si  $T: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  es una transformación lineal tal que  $\dim \text{Nu}(T) = 1$ , entonces  $\text{Im}(T) = \mathbb{R}^3$ ”

7. Escribir la matriz asociada en la base canónica de cada una de las siguientes transformaciones lineales.

- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = \left( \frac{1}{3}x + \frac{2}{5}y, 5y - x \right)$
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4 / T(x_1, x_2, x_3) = \left( x_1 + x_2 + x_3, \frac{x_1 + x_2}{2}, -\frac{x_3}{4}, x_2 - x_3 \right)$
- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x_1, x_2) = (x_1 + x_2, 2x_1 + x_2, -4x_1)$

8. Sea  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  una transformación lineal tal que su matriz asociada en la base canónica está dada por

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 1 & -3 & -1 \\ 0 & -3 & 2 \end{pmatrix}$$

- Hallar  $T(1, -5, 3)$ ,  $T(0, 0, 0)$ ,  $T(1, -1, 1)$ .
- Hallar una base del núcleo y una base de la imagen.
- Hallar la expresión analítica de la transformación lineal  $T$ .

9. Para cada una de las siguientes transformaciones lineales, hallar la matriz asociada en las bases  $B$  y  $B'$ .

- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x_1, x_2) = (x_1 - 3x_2, x_1 + x_2)$   
 $B = B' = \{(1, -1), (0, 1)\}$
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x_1, x_2, x_3) = (x_2 - x_1, -2x_3)$   
 $B = \{(1, 0, -1), (0, 1, 1), (1, -1, 0)\}$   $B'$  es la base canónica de  $\mathbb{R}^2$
- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x_1, x_2) = \left( \frac{3}{4}x_1 + \frac{2}{5}x_2, x_1 + \frac{4}{5}x_2, x_1 \right)$   
 $B = \{(4, 5), (0, -10)\}$   $B' = \{(3, 4, 4), (0, 1, 0), (1, 2, 0)\}$

10. Sea  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  una transformación lineal tal que su matriz asociada en las bases  $B$  y  $B'$  está dada por

$$M_{BB'}(T) = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ -2 & 0 & 4 \\ 2 & 4 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

siendo  $B = \{(0, 0, 1), (-1, 1, 0), (1, 2, 0)\}$  y  $B' = \{(1, 1, 1, 1), (1, 1, 1, 0), (1, 1, 0, 0), (-1, 0, 0, 0)\}$ .

- Calcular  $T(-1, 1, 0)$ ,  $T(2, 4, 0)$ ,  $T(-1, 1, 1)$ .
- Hallar una base del núcleo de  $T$  y una base de la imagen de  $T$ .

11. Hallar los autovalores y autovectores de cada una de las siguientes transformaciones lineales.

- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (3x + y, x + 3y)$
- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (4x + y, 4y)$
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x_1, x_2, x_3) = (x_1 + 2x_2 - x_3, -5x_2 - 4x_3, 8x_2 + 7x_3)$
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(X) = AX^T$  siendo  $A = \begin{pmatrix} 1 & -4 & 2 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix}$ .

12. Sea  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la transformación lineal cuya matriz asociada en la base canónica es

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -3 \\ 1 & 0 & -1 \\ k & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

- Hallar todos los valores de  $k \in \mathbb{R}$  de modo tal que  $\lambda = 1$  sea un autovalor de  $T$ .
- Para los valores de  $k$  hallados, calcular todos los autovalores de  $T$ .

13. Sea  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la transformación lineal cuya matriz en la base canónica es

$$M(T) = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & -1 \\ -2 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

- Hallar una base  $B$  de  $\mathbb{R}^3$  para la cual se verifique  $M_B(T) = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ .
- Hallar una base para el núcleo y la imagen de  $T$ .

14. Para cada una de las siguientes matrices, determinar su espectro y autoespacios. Decidir si son o no diagonalizables. En caso afirmativo, hallar una matriz regular  $P$  tal que  $D = P^{-1}AP$  sea una matriz diagonal.

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ . Calcular  $A^{21}$

- $A = \begin{pmatrix} -1 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$

- $A = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 2 \\ -1 & 5 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix}$

- $A = \begin{pmatrix} 1 & -4 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \\ -2 & 8 & -4 \end{pmatrix}$

15.

- a. Demostrar que si  $A$  es una matriz de orden  $n$  inversible, entonces  $\lambda = 0$  no es autovalor de  $A$ .
- b. Sea  $A$  una matriz de orden  $n$ . Demostrar que  $A$  y  $A^T$  tienen los mismos autovalores. ¿Es cierto que tienen los mismos autovectores?
- c. Demostrar que si una matriz  $A$  es diagonalizable, su determinante es el producto de sus autovalores.

Sugerencia: Podrás profundizar los temas estudiados en esta guía de trabajos prácticos realizando las actividades interactivas que se proponen en Web Campus, en la sección de recursos digitales de Álgebra y Geometría Analítica.