

## Práctico 11

MATRIZ ASOCIADA A UNA TRANSFORMACIÓN LINEAL.

### Matriz asociada a una transformación lineal

1. Sea  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(x, y, z) = (3x + 2y - 4z, x - 5y + 3z)$ . Hallar  ${}_B(T)_A$  en los siguientes casos.

- $A = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$  y  $B = \{(1, 0), (0, 1)\}$ .
- $A = \{(1, 1, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0)\}$  y  $B = \{(1, 0), (0, 1)\}$ .
- $A = \{(1, 1, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0)\}$  y  $B = \{(1, 3), (2, 5)\}$ .

2. Sea  $T: \mathbb{R}_2[x] \rightarrow \mathbb{R}^3$  tal que

$${}_U(T)_E = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \end{pmatrix},$$

donde  $E = \{1, x + 1, (x + 1)^2\}$  y  $U = \{(1, 1, 0), (1, 2, 3), (3, 2, 1)\}$ .

- Hallar  $T(x^2 + x - 1)$ .
- Hallar la expresión general de  $T(p)$  siendo  $p = ax^2 + bx + c$  un polinomio genérico de  $\mathbb{R}_2[x]$ .

3. Consideremos una matriz  $A \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  y la transformación

$$T: \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$$

definida por

$$T(B) = AB.$$

- Demostrar que  $T$  es lineal.
- ¿Existen bases en  $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  tal que la matriz asociada en dichas bases sea justamente  $A$ ? Justifique la respuesta.
- Para

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

hallar la matriz asociada a  $T$  en la base canónica de  $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ .

4. Sea  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$

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

Sea  $S$  el subespacio de  $\mathbb{R}^3$  generado por

$$A = \{(1, 0, 1), (-1, 1, 2)\}.$$

Hallar la matriz asociada de la restricción de  $T$  a  $S$ ,  $T|_S: S \rightarrow \mathbb{R}^3$ , utilizando  $A$  como base de  $S$  y la base canónica  $C$  de  $\mathbb{R}^3$ .

5. Hallar las dos matrices de cambio de base entre la base canónica  $C$  de  $\mathbb{R}^3$  y la base

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

es decir,  ${}_B(T)_C$  siendo  $T = Id_{\mathbb{R}^3}$ . Verificar que esta matriz de cambio de base es la inversa de la otra matriz de cambio de base que se puede definir.

6. Sean  $V$  y  $W$  dos espacios vectoriales de dimensión  $n$  y  $m$  respectivamente y  $T: V \rightarrow W$  una transformación lineal.

a) Demostrar que existen  $k \in \mathbb{N}$ ,  $B$  base  $V$  y  $C$  base de  $W$  tal que la matriz asociada en estas bases está dada por

$$(C(T)_B)_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j \leq k \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}.$$

b) Sea  $T: \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  definida por

$$T(a, b, c, d, e) = \begin{pmatrix} a - d & -a + b + 3c - 3d \\ b + 3c - 3d - e & d - e \end{pmatrix}.$$

Hallas bases  $B$  y  $C$  de  $\mathbb{R}^5$  y  $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  respectivamente, tal que la matriz asociada a  $T$  en esas bases sea

$$C(T)_B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$