



**Problema 1. (15 puntos)**

Sean  $a \in \mathbb{R}$ ,

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & a \\ 2 & a+3 & 2 \\ a & 2 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

- 1.1 Muestre que si  $a = 1$ , se cumple que  $r(A) = 1$  y determine el conjunto solución del sistema  $Ax = b$  tomando  $a = 1$ .
- 1.2 Determine para qué valores de  $a$  es el sistema  $Ax = b$  compatible determinado. Justifique su respuesta.
- 1.3 ¿Existen valores de  $a$  para los que el sistema  $Ax = b$  es incompatible? Justifique su respuesta.

**Solución:**

- 1.1 Supongamos que  $a = 1$ , entonces

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Notemos que  $\text{im}(A) = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle$  porque los vectores primero y tercero son iguales y el segundo es 2 veces el primero. Podemos asegurar entonces que  $r(A) = 1$ . (2 puntos)

Sea  $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ .

Observemos que

$$A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = b \Leftrightarrow x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow (x_1 + 2x_2 + x_3) \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Por lo tanto,  $S(A, b) = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} : x_1 + 2x_2 + x_3 = 1 \right\}$ . (3 puntos)

- 1.2 Es claro que el sistema no tiene solución única en el caso en que  $a = 1$ .

**Alternativa 1:** Trabajando con la matriz ampliada asociada al sistema

$$\begin{aligned} A \quad f_2 &\leftarrow f_2 - 2f_1 & \begin{pmatrix} 1 & 2 & a & | & 1 \\ 0 & a-1 & 2-2a & | & 0 \\ a & 2 & 1 & | & 1 \end{pmatrix} \\ &\sim & \\ f_3 &\leftarrow f_3 - af_1 & \begin{pmatrix} 1 & 2 & a & | & 1 \\ 0 & a-1 & 2-2a & | & 0 \\ 0 & 2-2a & 1-a^2 & | & 1-a \end{pmatrix} \\ &\sim & \\ f_3 &\leftarrow f_3 + 2f_2 & \begin{pmatrix} 1 & 2 & a & | & 1 \\ 0 & a-1 & 2-2a & | & 0 \\ 0 & 0 & -a^2-4a+5 & | & 1-a \end{pmatrix} \end{aligned}$$

(1 punto)

Note que  $-a^2 - 4a + 5 = -(a-1)(a+5) = 0$  si y sólo si  $a = 1$  o  $a = -5$ .

Así, si  $a \neq -5$  y  $a \neq 1$ , entonces  $r(A) = r(A|b) = 3$  (ya que el número de filas no nulas en la matriz escalonada equivalente es 3), y esto quiere decir que el sistema tiene solución única.

Por lo tanto, los valores de  $a$  para los que el sistema es compatible determinado son todos los valores de  $\mathbb{R} - \{1, -5\}$ . **(4 puntos)**

**Alternativa 2:** Dado que  $A$  es una matriz cuadrada, el sistema  $Ax = b$  es compatible determinado si y solo si el determinante de  $A$  es distinto de cero,

$$\det(A) = -a^3 - 3a^2 + 9a - 5.$$

Utilizando que si  $a = 1$  el determinante de  $A$  es 0, es decir, utilizando que  $a - 1$  divide a  $-a^3 - 3a^2 + 9a - 5$  se llega a

$$\det(A) = (a - 1)(-a^2 - 4a + 5) = -(a - 1)(a^2 + 4a - 5) = -(a - 1)^2(a + 5).$$

**(1 punto)**

Se tiene entonces que  $\det(A) \neq 0$  si y solo si  $a \notin \{1, -5\}$ . Si el determinante de  $A$  es distinto de cero, se cumple que el rango de  $A$  es 3 y para todo  $b \in \mathbb{R}^3$  el sistema  $Ax = b$  tiene solución única. Podemos concluir entonces que el sistema es compatible determinado si y solo si  $a \neq 1$  y  $a \neq -5$ . **(4 puntos)**

1.3 Cuando  $a = -5$ ,  $r(A) = 2$  y  $r(A|b) = 3$ , por lo que en ese caso el sistema es incompatible.

## Problema 2. (15 puntos)

Calcule el rango y una base para la imagen de la siguiente matriz:

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

**Solución:**

**Alternativa 1:**

Ya sabemos que la imagen de  $B$  es el espacio generado por sus columnas, entonces

$$\text{im}(B) = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle.$$

**(3 puntos)**

Este conjunto no es linealmente independiente, de hecho, se observa que el último vector en él,  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ , es combinación lineal, con escalares -1 y 1, de los vectores primero y segundo. Por tanto,

$$\text{im}(B) = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle.$$

**(5 puntos)**

Demostremos que este conjunto es li y es, por tanto, base de la imagen de  $B$ . La combinación lineal

$$\alpha \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

es igual al vector nulo de  $\mathbb{R}^4$  si y solo si

$$\begin{aligned} \beta &= 0, \\ \alpha + 2\beta &= 0, \\ -\alpha &= 0, \\ 3\beta &= 0. \end{aligned}$$

es decir  $\alpha = \beta = 0$ . Con esto podemos asegurar que el conjunto anterior es li y el rango de  $B$  es 2. **(7 puntos)**

**Alternativa 2:**

Por otro lado, también podemos determinar una base para la imagen de  $B$  y su rango escalonando a  $B$ :

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{f_1 \leftrightarrow f_2} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{f_3 \leftarrow f_1 + f_3} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{f_3 \leftarrow f_3 - 2f_2 \\ f_4 \leftarrow f_4 - 3f_2}} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

**(7 puntos)**

De esta matriz en forma escalonada sabemos que su rango es 2 (pues tiene 2 filas distintas de la nula), las columnas 1 y 2 tienen pivote, esto significa que las columnas 1 y 2 de la matriz  $B$  son una base de la imagen de  $B$ .

**(8 puntos)**

**Problema 3. (15 puntos)**

Sean  $a \in \mathbb{R}$  y

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{pmatrix}.$$

Decida si las siguientes afirmaciones son verdaderas o falsas. Justifique sus respuestas.

- 3.1 Si  $a = 1$ , entonces se cumple que  $\text{r}(A) = 2$  y para todo  $b \in \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle$  el sistema  $Ax = b$  tiene infinitas soluciones.
- 3.2 Si  $a \neq 1$ , entonces se cumple que  $\text{r}(A) = 3$  y para todo  $b \in \mathbb{R}^3$  el sistema  $Ax = b$  tiene solución única.

**Solución:**

- 3.1 Esta afirmación es verdadera. Si  $a = 1$ , entonces

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

y no es difícil reconocer que sus columnas son un conjunto ld de vectores de  $\mathbb{R}^3$ ,

$$\text{im}(A) = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle$$

y, como el conjunto anterior es li,  $\text{r}(A) = 2$ . **(4 puntos)**

Además, como

$$\left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \subseteq \text{im}(A),$$

es cierto que para cualquier  $b \in \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle$ , el sistema  $Ax = b$  tiene infinitas soluciones.

**(4 puntos)**

- 3.2 El rango de  $A$  es 3 si y solo si  $A$  es invertible y esto, a su vez, se cumple si y solo si  $\det(A) \neq 0$ .

$$\det(A) = \begin{vmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & a+1 & 2 \\ 0 & 2 & 1+a \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1+a \\ 0 & a+1 & 2 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1+a \\ 0 & 0 & \frac{4-(a+1)^2}{2} \end{vmatrix}.$$

Como esta última matriz es triangular superior, se cumple que

$$\det(A) = -(-1)2 \frac{4 - (a+1)^2}{2} = 4 - (a^2 + 2a + 1) = -a^2 - 2a + 3 = -(a^2 + 2a - 3) = -(a+3)(a-1).$$

Si  $a = -3$ , el determinante de  $A$  es cero y el rango de  $A$  es, cuando  $a = -3$ , menor que 3.

(4 puntos)

No es cierto que si  $a \neq 1$ , el rango de  $A$  es 3. La afirmación es falsa.

(3 puntos)

#### Problema 4. (15 puntos)

Determine si la siguiente matriz es diagonalizable y determine si es invertible. Justifique sus respuestas.

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

**Observación:** Para determinar los valores propios de  $C$  podría serle útil saber que 2 es raíz de su polinomio característico.

**Solución:**

El polinomio característico de  $C$  es:

$$\begin{aligned} p_C(\lambda) &= \begin{vmatrix} -\lambda & 0 & -2 \\ 1 & 2-\lambda & 1 \\ 1 & 0 & 3-\lambda \end{vmatrix} \\ &= -\lambda(2-\lambda)(3-\lambda) + 2(2-\lambda), \\ &= (2-\lambda)(-\lambda(3-\lambda) + 2), \\ &= (2-\lambda)(-3\lambda + \lambda^2 + 2), \\ &= (2-\lambda)(\lambda^2 - 3\lambda + 2), \\ &= (2-\lambda)(\lambda-1)(\lambda-2), \\ &= -(2-\lambda)^2(\lambda-1). \end{aligned}$$

(2 puntos)

Por tanto los valores propios de  $C$  son  $\lambda_1 = 1$  y  $\lambda_2 = 2$  con multiplicidades algebraicas  $r_1 = 1$  y  $r_2 = 2$ , respectivamente.

(4 puntos)

La suma de las multiplicidades algebraicas de  $\lambda_1$  y  $\lambda_2$  es 3. La matriz  $C$  podría ser diagonalizable. Dado que la multiplicidad algebraica de  $\lambda_1$  es 1, también es 1 su multiplicidad geométrica.

(2 puntos)

Para determinar si  $C$  es diagonalizable solo debe ocurrir que la multiplicidad geométrica de  $\lambda_2$  sea 2.

El subespacio propio de  $C$  asociado a 2 es:

$$\begin{aligned} S_2(C) &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : \begin{pmatrix} -2 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}, \\ &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : x + z = 0 \right\}, \\ &= \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle. \end{aligned}$$

El conjunto generador de  $S_2(C)$  es un conjunto li, por tanto, la dimensión de  $S_2(C)$  es 2.

(3 puntos)

Como la dimensión de este subespacio es 2, que es igual a la multiplicidad algebraica de 2, y el otro valor propio de  $C$  tiene multiplicidades algebraica y geométrica iguales a 1, podemos concluir que la matriz  $C$  es diagonalizable.

(2 puntos)

Dado que  $0 \notin \sigma(C) = \{1, 2\}$ ,  $C$  es invertible.

(2 puntos)