

# Álgebra lineal II, Grado en Matemáticas

Junio 2014, 1ª semana.

No se permite el uso de material impreso (libros, apuntes) ni ningún tipo de calculadora.

Todas las soluciones tendrán que darse suficientemente razonadas.

**Defina los siguientes conceptos:** (2 puntos)

- (a) Matriz de Gram un producto escalar.
- (b) Vectores conjugados respecto a una forma cuadrática.
- (c) Polinomio anulador de un endomorfismo.
- (d) Forma polar.

**Ejercicio 1:** (2 puntos)

Demuestre que, en un espacio vectorial euclídeo  $(V, \langle, \rangle)$ , la matriz de cambio de base entre dos bases ortonormales  $B$  y  $B'$  es una matriz ortogonal.

**Ejercicio 2:** (3 puntos)

Sea  $f$  la isometría vectorial de  $\mathbb{R}^3$  cuya matriz en la base canónica es

$$\begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2}\sqrt{2} & 0 & \frac{1}{2}\sqrt{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

Determine el tipo de isometría y los elementos geométricos que la caracterizan: eje de giro, ángulo, plano de simetría; según corresponda.

**Ejercicio 3:** (1.5 puntos)

Encontrar la matriz canónica de Jordan,  $J$ , de un endomorfismo  $f$  de  $\mathbb{K}^4$  que cumpla:

$$\begin{aligned} \text{Ker}(f - I)^3 & : x_1 - x_2 + x_3 - x_4 = 0 \\ \text{Ker}(f - I)^2 & : (x_1 - x_2 + x_3 = 0, x_4 = 0) \\ \text{Ker}(f - I) & : (x_1 + x_3 = 0, x_4 = 0, x_2 = 0) \\ \text{Ker}(f) & : x_1 = x_2 = x_3 = 0 \end{aligned}$$

Determinar una base  $B$  tal que  $M_B(f) = J$ .

**Ejercicio 4:** (1.5 punto)

Determine la signatura de una forma cuadrática  $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  que cumpla las siguientes condiciones:

- a) Existe un plano  $U \subset \mathbb{R}^3$  tal que es el subespacio de mayor dimensión respecto al cual la restricción de  $\Phi$  a  $U$ ,  $\Phi|_U$ , es definida positiva.
- b) En el subespacio conjugado de  $U$  existen vectores autoconjugados.

## Soluciones

### Definiciones:

**Matriz de Gram de producto escalar** Sea  $(V, \langle, \rangle)$  un espacio vectorial euclídeo y  $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n\}$  una base de  $V$ . Se denomina matriz de Gram del producto escalar  $\langle, \rangle$  respecto a la base  $\mathcal{B}$ , a la matriz cuadrada  $A = (a_{ij})$ , de orden  $n$ , cuyos términos son:

$$a_{ij} = \langle v_i, v_j \rangle \quad \text{con } i, j = 1, \dots, n.$$

**Vectores conjugados respecto a una forma cuadrática** Dada una forma cuadrática  $\Phi : V \rightarrow \mathbb{K}$  y  $f_p : V \times V \rightarrow \mathbb{K}$  su forma polar asociada, se dice que dos vectores  $u, v \in V$  son conjugados respecto a  $\Phi$  si y sólo si  $f_p(u, v) = 0$ .

**Polinomio anulador de un endomorfismo** Dados un endomorfismo  $f$  de un  $\mathbb{K}$ -espacio vectorial  $V$  y un polinomio  $p(t) \in \mathbb{K}[t]$  con coeficientes en  $\mathbb{K}$ :  $p(t) = a_n t^n + \dots + a_1 t + a_0$ , se dice que  $p(t)$  anula a  $f$  si el endomorfismo:

$$p(f) = a_n f^n + \dots + a_1 f + a_0 I$$

es nulo.

**Forma polar** Dado un  $\mathbb{K}$ -espacio vectorial  $V$  y  $\Phi : V \rightarrow \mathbb{K}$  una forma cuadrática, se denomina forma polar de  $\Phi$  a la única forma bilineal simétrica  $f_p$  que cumple  $f_p(v, v) = \Phi(v)$ , para todo  $v \in V$ . Además,  $f_p$  queda totalmente determinada por  $\Phi$  mediante la siguiente relación:

$$f_p(u, v) = \frac{1}{2}(\Phi(u + v) - \Phi(u) - \Phi(v)).$$

**Ejercicio 1:** Proposición página 111

**Ejercicio 2:** Sea  $f$  la isometría vectorial de  $\mathbb{R}^3$  cuya matriz en la base canónica es

$$\begin{pmatrix} -1/2 & -\sqrt{2}/2 & 1/2 \\ \sqrt{2}/2 & 0 & \sqrt{2}/2 \\ 1/2 & -\sqrt{2}/2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

Determine el tipo de isometría y los elementos geométricos que la caracterizan: eje de giro

**Solución:** Para determinar el tipo de isometría basta con saber la dimensión del subespacio de vectores fijos  $V_f = \text{Ker}(f - I)$ . Así, si llamamos  $A$  a la matriz dada,  $\dim V_f = 3 - \text{rg}(A - I)$ :

$$\det(A - I) = \det \begin{pmatrix} -3/2 & -\sqrt{2}/2 & 1/2 \\ \sqrt{2}/2 & -1 & \sqrt{2}/2 \\ 1/2 & -\sqrt{2}/2 & -3/2 \end{pmatrix} = -4 \Rightarrow \text{rg}(A - I) = 3 \Rightarrow \dim V_f = 0.$$

Ya podemos afirmar que se trata de un giro  $g$  compuesto con una simetría  $\sigma$  respecto a un plano ortogonal al eje del giro:  $f = g \circ \sigma$ .

El eje del giro es el subespacio  $V_{-f} = \text{Ker}(f + I)$  que tiene ecuaciones

$$\begin{pmatrix} 1/2 & -\sqrt{2}/2 & 1/2 \\ \sqrt{2}/2 & 1 & \sqrt{2}/2 \\ 1/2 & -\sqrt{2}/2 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{simplificando}} (x + z = 0, y = 0).$$

El plano de la simetría es el complemento ortogonal al eje de giro:

$$V_{-f}^\perp = (x - z = 0).$$

Para determinar el ángulo buscamos la forma de Jordan real de  $f$  que será

$$J = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & -\sin \alpha \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

respecto a una base ortonormal  $B = \{v_1, v_2, v_3\}$  tal que  $v_1$  pertenece al eje de giro y  $v_2$  y  $v_3$  pertenecen al plano de simetría. Tomamos

$$v_1 = (-\sqrt{2}/2, 0, \sqrt{2}/2), v_2 = (0, 1, 0) \text{ y } v_3 = (\sqrt{2}/2, 0, \sqrt{2}/2)$$

con orientación positiva, es decir  $\det(v_1, v_2, v_3) = 1$ , y hacemos el cambio de base para obtener:

$$\begin{pmatrix} -\frac{1}{2}\sqrt{2} & 0 & \frac{1}{2}\sqrt{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ \frac{1}{2}\sqrt{2} & 0 & \frac{1}{2}\sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2}\sqrt{2} & 0 & \frac{1}{2}\sqrt{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}\sqrt{2} & 0 & \frac{1}{2}\sqrt{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ \frac{1}{2}\sqrt{2} & 0 & \frac{1}{2}\sqrt{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} = J$$

A la vista de la matriz de Jordan real, tenemos  $\cos \alpha = 0$  y  $\sin \alpha = -1$ , de donde  $\alpha = \frac{3\pi}{2}$ .

### Ejercicio 3:

Encontrar la matriz canónica de Jordan,  $J$ , de un endomorfismo  $f$  de  $\mathbb{K}^4$  que cumpla:

$$\begin{aligned} \text{Ker}(f - I)^3 & : x_1 - x_2 + x_3 - x_4 = 0 \\ \text{Ker}(f - I)^2 & : (x_1 - x_2 + x_3 = 0, x_4 = 0) \\ \text{Ker}(f - I) & : (x_1 + x_3 = 0, x_4 = 0, x_2 = 0) \\ \text{Ker}(f) & : x_1 = x_2 = x_3 = 0 \end{aligned}$$

Determinar una base  $B$  tal que  $M_B(f) = J$ .

**Solución:** Con los datos del problema tenemos dos autovalores:

$$\begin{aligned} \lambda_1 = 1 & \quad , \quad \alpha_1 = 3, d_1 = 1 = \dim \ker(f - I) \\ \lambda_2 = 0 & \quad , \quad \alpha_2 = 1, d_2 = 1 = \dim \ker(f); \end{aligned}$$

Como las multiplicidades geométricas son iguales a 1, entonces sólo hay un bloque por cada autovalor, y por tanto una única línea en cada esquema de subespacios generalizados:

$$\begin{array}{ccccccc} E(1) & \subset & E(1)^2 & \subset & E(1)^3 = M(1) & & E(0) = M(0) \\ v_1 & \leftarrow & v_2 & \leftarrow & v_3 & & v_4 \end{array}$$

Por lo tanto, la matriz de Jordan de dicho endomorfismo es:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Si  $f$  es un endomorfismo en las condiciones dadas, la base  $B$  tal que  $M_B(F) = J$  tendrá que cumplir

$$B = \{v_1 = (f - I)(v_2), v_2 = (f - I)(v_3), v_3, v_4\}, \text{ con } v_3 \in \ker(f - I)^3 - \ker(f - I)^2.$$

Entonces tomando los vectores:

$v_3 \in \ker(f - I)^3 - \ker(f - I)^2$ , por ejemplo  $v_3 = (1, 0, 0, 1)$ ,

$v_2 \in \ker(f - I)^2 - \ker(f - I)$ , por ejemplo  $v_2 = (1, 1, 0, 0)$ ,

$v_1 \in \ker(f - I)$ , por ejemplo  $v_1 = (1, 0, -1, 0)$ ;

los tres linealmente independientes, y el autovector asociado al autovalor 0:

$v_4 \in \ker(f)$ , por ejemplo  $v_4 = (0, 0, 0, 1)$ .

La matriz en la base  $B$  del endomorfismo  $f$  tal que

$$f(v_1) = v_1, (f - I)(v_2) = v_1, (f - I)(v_3) = v_2, f(v_4) = 0,$$

es la matriz de Jordan  $J$ .

La matriz de este endomorfismo en la base canónica sería:

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

**Ejercicio 4:** Determine la signatura de una forma cuadrática  $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  que cumpla las siguientes condiciones:

a) Existe un plano  $U \subset \mathbb{R}^3$  tal que es el subespacio de mayor dimensión respecto al cual la restricción de  $\Phi$  a  $U$ ,  $\Phi|_U$ , es definida positiva.

b) En el subespacio conjugado de  $U$  existen vectores autoconjugados.

**Solución:** Formamos una base de  $\mathbb{R}^3$  de vectores conjugados del siguiente modo: tomamos una base  $\{v_1, v_2\}$  de vectores conjugados de  $U$ , y un vector autoconjugado  $v_3 \in U^c$ , entonces la matriz de la forma cuadrática en la base  $\{v_1, v_2, v_3\}$  es diagonal

$$\begin{pmatrix} \Phi(v_1) > 0 & 0 & 0 \\ 0 & \Phi(v_2) > 0 & 0 \\ 0 & 0 & \Phi(v_3) = 0 \end{pmatrix};$$

con dos elementos positivos y uno 0 en la diagonal. Como la signatura no depende de la base, si es de vectores conjugados, entonces se tiene siempre signatura  $(2, 0)$ .