

**GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA DE GESTIÓN**

**Y SISTEMAS DE INFORMACIÓN**

**ÁLGEBRA**

Apellidos:.....Nombre:.....

DNI:.....

**Ejercicio 1:** Utilizando el método de Gauss, calcula la inversa de la siguiente matriz:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 3 & 2 & 5 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

(2.5 puntos)

*Solución:*

$$\begin{aligned} (A|I) &= \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 3 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & 5 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{\langle F_2 \rightarrow F_2 - 3F_1 \rangle \\ \langle F_3 \rightarrow F_3 - 2F_1 \rangle}} \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 3 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -7 & 2 & -3 & 1 & 0 \\ 0 & -4 & 0 & -2 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{\langle F_1 \rightarrow F_1 + (3/7)F_2 \rangle \\ \langle F_3 \rightarrow F_3 - (4/7)F_2 \rangle}} \\ &\rightarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 13/7 & -2/7 & 3/7 & 0 \\ 0 & -7 & 2 & -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -8/7 & -2/7 & -4/7 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{\langle F_1 \rightarrow F_1 + (13/8)F_3 \rangle \\ \langle F_2 \rightarrow F_2 + (7/4)F_3 \rangle}} \\ &\rightarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -3/4 & -1/2 & 13/8 \\ 0 & -7 & 0 & -7/2 & 0 & 7/4 \\ 0 & 0 & -8/7 & -2/7 & -4/7 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{\langle F_2 / (-7) \rangle \\ \langle F_3 / (-8/7) \rangle}} \\ &\rightarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -3/4 & -1/2 & 13/8 \\ 0 & 1 & 0 & 1/2 & 0 & -1/4 \\ 0 & 0 & 1 & 1/4 & 1/2 & -7/8 \end{array} \right) = (I|A^{-1}) \\ &\Rightarrow A^{-1} = \begin{pmatrix} -3/4 & -1/2 & 13/8 \\ 1/2 & 0 & -1/4 \\ 1/4 & 1/2 & -7/8 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Nota: Durante el proceso de eliminación gaussiana se ha comprobado que el determinante de la matriz a invertir es -8, no nulo y por tanto la matriz A es invertible (el determinante de la matriz de partida coincide con el determinante de la matriz diagonal obtenida).

**Ejercicio 2:** Sean las matrices  $A, B, C \in M_{3 \times 3}$ , donde  $A$  es una matriz involutiva,  $B$  es una matriz ortogonal y  $C$  es una matriz cuyo determinante  $|C|=4$ . Calcula  $|2 \cdot A^3 \cdot C^{-1} \cdot B^4|$ .

(1.5 puntos)

*Solución:*

En primer lugar interpretamos los datos del enunciado:

- $A$  es una matriz involutiva lo cual significa que  $A^2 = I$ ; en consecuencia

$$|A^2| = |A|^2 = |I| = 1 \implies |A| = \pm 1$$

y

$$A^3 = A^2 \cdot A = I \cdot A = A$$

- $B$  es una matriz ortogonal lo cual significa que  $B^{-1} = B^t$ ; en consecuencia

$$B \cdot B^{-1} = B \cdot B^t = I \implies |B \cdot B^t| = |B| |B^t| = |B| |B| = |B|^2 = |I| = 1 \implies |B| = \pm 1 \implies |B|^4 = 1$$

- si  $C$  verifica  $|C| = 4$  entonces  $|C^{-1}| = |C|^{-1} = 1/4$

Por último, teniendo en cuenta que el determinante de un producto de matrices es el producto de los determinantes de las matrices y que son matrices cuadradas de orden 3 resulta que

$$|2A^3 \cdot C^{-1} \cdot B^4| = 2^3 |A^3| \cdot |C^{-1}| \cdot |B^4| = 2^3 |A| \cdot |C|^{-1} \cdot |B|^4 = 2^3 |A| \cdot \frac{1}{4} \cdot 1 = 2 |A| = \pm 2$$

**Ejercicio 3:** Sean los siguientes subespacios vectoriales de  $\mathbb{P}_3(\mathbb{R})$ :

$$S = \text{span}\{1+x^3, x+x^2+x^3\} \quad \text{y} \quad T = \{a+bx+cx^2+dx^3 \in \mathbb{P}_3(\mathbb{R}) / a=0, b=\lambda, c=\beta, d=\lambda\}$$

- a) Obtén las ecuaciones implícitas de S (1.5 puntos)
- b) Obtén una base y la dimensión de T (1.5 puntos)
- c) Obtén el espacio vectorial  $S \cap T$  (1.5 puntos)
- d) Obtén el espacio vectorial  $S+T$  (1.5 puntos)

*Solución:*

Algunas observaciones antes de resolver cada uno de los apartados: la dimensión del espacio vectorial de los polinomios de grado menor o igual que 3 es 4

$$\dim(\mathbb{P}_3(\mathbb{R})) = 4$$

y la base usual de este espacio vectorial es

$$B_{\mathbb{P}_3(\mathbb{R})} = \{1, x, x^2, x^3\}$$

$$a) \quad S = \text{span}\{1+x^3, x+x^2+x^3\} = \{\alpha(1+x^3) + \beta(x+x^2+x^3) / \alpha, \beta \in \mathbb{R}\}, \dim(S) = 2$$

$$\Rightarrow \dim(S) = 2 = \dim(\mathbb{P}_3(\mathbb{R})) - r = 4 - r \Rightarrow r = 2$$

de forma que S estará definido por dos ecuaciones implícitas o características.

Para hallarlas tendremos en cuenta que el subespacio vectorial S estará formado por los polinomios que se obtengan como combinación lineal de los dos planteados

$$a+bx+cx^2+dx^3 = \alpha(1+x^3) + \beta(x+x^2+x^3) = \alpha \cdot 1 + \beta \cdot x + \beta \cdot x^2 + (\alpha + \beta) \cdot x^3$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a = \alpha \\ b = \beta \\ c = \beta \\ d = \alpha + \beta \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = \alpha \\ b = \beta = c \\ d = \alpha + \beta \end{cases} \Rightarrow \boxed{\begin{cases} b = c \\ d = a + b \end{cases}}$$

Es decir, tendríamos un sistema de cuatro ecuaciones para dos incógnitas

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix}$$

sistema que tendrá solución única lo cual conlleva que la matriz ampliada tenga rango 2

$$\operatorname{rg} \begin{pmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \\ 0 & 1 & c \\ 1 & 1 & d \end{pmatrix} = 2 \implies \begin{cases} \begin{vmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \end{vmatrix} = 0 \iff c = b \\ \begin{vmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \end{vmatrix} = 0 \iff d = a + b \\ \begin{vmatrix} 1 & 1 & d \end{vmatrix} \end{cases}$$

b)

$$\begin{aligned} T &= \{a + bx + cx^2 + dx^3 \in \mathbb{P}_3(\mathbb{R}) / a = 0, b = \lambda, c = \beta, d = \lambda\} = \{0 + \lambda \cdot x + \beta \cdot x^2 + \lambda \cdot x^3 / \beta, \lambda \in \mathbb{R}\} = \\ &= \{\lambda \cdot (x + x^3) + \beta \cdot x^2 / \beta, \lambda \in \mathbb{R}\} = \operatorname{span}\{x + x^3, x^2\} \implies B_T = \{x + x^3, x^2\} \implies \dim(T) = 2 \end{aligned}$$

de tal forma que en este caso también el número de ecuaciones características es 2

$$\begin{cases} a = 0 \\ d = b \end{cases}$$

y se verifica

$$\implies \dim(T) = 2 = \dim(\mathbb{P}_3(\mathbb{R})) - r = 4 - 2 \implies r = 2.$$

De forma similar al apartado anterior, para cualquier polinomio del espacio vectorial T sus coeficientes verificarían, para algunos valores  $\alpha$  y  $\beta$ ,

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix}$$

y, dada la existencia y unicidad de solución, matriz ampliada tendrá rango 2

$$\operatorname{rg} \begin{pmatrix} 0 & 0 & a \\ 1 & 0 & b \\ 0 & 1 & c \\ 1 & 0 & d \end{pmatrix} = 2 \implies \begin{cases} \begin{vmatrix} 0 & 0 & a \\ 1 & 0 & b \end{vmatrix} = 0 \iff a = 0 \\ \begin{vmatrix} 1 & 0 & b \\ 0 & 1 & c \end{vmatrix} = 0 \iff d - b = 0 \\ \begin{vmatrix} 1 & 0 & d \end{vmatrix} \end{cases}.$$

c)

$$\begin{aligned} S \cap T &= \{p(x) = a + bx + cx^2 + dx^3 \in \mathbb{P}_3(\mathbb{R}) / p \in S \wedge p \in T\} = \\ &= \{p(x) = a + bx + cx^2 + dx^3 \in \mathbb{P}_3(\mathbb{R}) / b = c \wedge d = a + b \wedge a = 0 \wedge b = c\} = \\ &= \{0 + bx + bx^2 + bx^3 / b \in \mathbb{R}\} = \{b \cdot (x + x^2 + x^3) / b \in \mathbb{R}\} \\ &\implies B_{S \cap T} = \{x + x^2 + x^3\} \implies \dim(S \cap T) = 1 \end{aligned}$$

d) Si tenemos en cuenta que

$$\dim(S + T) = \dim(S) + \dim(T) - \dim(S \cap T) = 2 + 2 - 1 = 3$$

al juntar las bases de los dos subespacios por separado

$$S + T = \text{span}\{1 + x^3, x + x^2 + x^3, x + x^3, x^2\}$$

observamos inmediatamente que el segundo elemento se puede conseguir como suma del tercero y el cuarto y por lo tanto podemos eliminarlo resultando los restantes linealmente independientes, y en consecuencia

$$S + T = \text{span}\{1 + x^3, x + x^3, x^2\}.$$

Nota: El problema también podría haberse resuelto identificando  $\mathbb{P}_3(\mathbb{R})$  con  $\mathbb{R}^4$  de forma que, por una parte

$$S = \text{span}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right\},$$

cumpléndose que

$$\text{rg}\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = 2$$

y, puesto que cualquier vector del espacio vectorial es combinación lineal de esos dos

$$\text{rg}\begin{pmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \\ 0 & 1 & c \\ 1 & 1 & d \end{pmatrix} = 2 \implies \begin{cases} \begin{vmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \end{vmatrix} = 0 \iff c = b \\ \begin{vmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \end{vmatrix} = 0 \iff d = a + b \end{cases};$$

por otra parte

$$T = \text{span}\left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right\},$$

cumpléndose que

$$\text{rg}\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = 2.$$

Al efectuar la unión

$$\operatorname{rg} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \operatorname{rg} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = 3$$

puesto que las filas 2 y 4 coinciden ( $\dim(S+T)=3$ ) y también se observa que la columna 2 se puede obtener sumando las columnas 3 y 4 (con lo que  $\dim(S \cap T)=1$ ).

Curso 2020/21: examen parcial