

Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

CONVOCATORIA EXTRAORDINARIA

30 de junio de 2021

Apellidos: Nombre:

PRIMER PARCIAL - TIEMPO: 1hora

EJERCICIO 1:

Calcular el valor de la siguiente expresión, siendo A y B matrices ortogonales:

$$(A^2 - B)^T - (A \cdot B)^{-1} + B^{-1} - (A^{-1})^2 + (A \cdot B)^T$$

(1 punto)

Solución:

Atendiendo a la definición de matriz ortogonal,

$$A^{-1} = A^T, \quad B^{-1} = B^T$$

y, consecuentemente,

$$(A^{2} - B)^{T} - (A \cdot B)^{-1} + B^{-1} - (A^{-1})^{2} + (A \cdot B)^{T} =$$

$$= (A^{2})^{T} - B^{T} - B^{-1} \cdot A^{-1} + B^{T} - (A^{T})^{2} + B^{T} \cdot A^{T} =$$

$$= (A^{T})^{2} - B^{T} \cdot A^{T} - (A^{T})^{2} + B^{T} \cdot A^{T} = (0).$$

Otras propiedades utilizadas:

$$(A \cdot B)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$$

$$(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T.$$

Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

EJERCICIO 2:

Obtener el rango de la siguiente matriz en función de los valores del parámetro $\alpha \in \mathbb{R}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ -\alpha & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -\alpha & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -\alpha & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -\alpha \end{pmatrix}.$$

(1.75 puntos)

Solución:

Mediante transformaciones elementales de filas intentaremos escalonar la matriz del enunciado

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ -\alpha & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -\alpha & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -\alpha & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -\alpha & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -\alpha & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\langle F_2 \to F_2 + \alpha \cdot F_1 \rangle} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 + \alpha & 1 + \alpha & 1 + \alpha \\ 0 & -\alpha - 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\alpha - 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\alpha - 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\langle F_2 \to F_3 \rangle} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -\alpha - 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\alpha - 1 & 0 \\ 0 & 0 & -\alpha - 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\alpha - 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\langle F_3 \to F_3 + F_2 \rangle} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -\alpha - 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 + \alpha & 1 + \alpha \\ 0 & 0 & -\alpha - 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\alpha - 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\langle F_3 \to F_3 + F_2 \rangle} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -\alpha - 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 + \alpha & 1 + \alpha \\ 0 & 0 & 0 & -\alpha - 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\langle F_4 \to F_4 + F_3 \rangle} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -(\alpha + 1) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 + \alpha & 1 + \alpha \\ 0 & 0 & 0 & 1 + \alpha \end{pmatrix} = B$$

Teniendo en cuenta que las matrices A y B tienen el mismo rango, se presentan dos casos:

 $\alpha \neq -1$: rg(A) = rg(B) = 4

 $\alpha = -1$: rg(A) = rg(B) = 1

Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

EJERCICIO 3:

Calcular, utilizando el método de Gauss, la inversa de la siguiente matriz:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 4 \end{pmatrix}.$$

(3.25 puntos)

Solución:

Nota: Durante el proceso de eliminación gaussiana se ha comprobado que el determinante de la matriz a invertir es 2, 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).

Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

EJERCICIO 4:

A) Calcular una base del subespacio vectorial

$$T = \left\{ \left(x + z + t \quad 2x + y + 3z + t \quad -x + y - 2t \right) / x, y, z, t \in \mathbb{R} \right\}.$$

(1.75 puntos)

- B) Sea $B = \{(1 \ 2 \ -1), (1 \ 3 \ 0)\}$ una base de un subespacio vectorial U.
 - i. Calcular los valores de α para los cuales $(1 \ 1 \ \alpha) \in U$.
 - ii. Sea $V = \{(x \ 0 \ x) / x \in \mathbb{R}\}$, ¿está $V \subseteq U$? Razonar la respuesta.

$$(1.5 + 0.75 = 2.25 \text{ puntos})$$

Solución:

A) Estamos trabajando en el espacio vectorial \mathbb{R}^3 , espacio vectorial de dimensión 3

$$T = \{ (x+z+t \quad 2x+y+3z+t \quad -x+y-2t) / x, y, z, t \in \mathbb{R} \} =$$

$$= \{ x \cdot (1 \quad 2 \quad -1) + y \cdot (0 \quad 1 \quad 1) + z \cdot (1 \quad 3 \quad 0) + t \cdot (1 \quad 1 \quad -2) / x, y, z, t \in \mathbb{R} \}$$

con lo que tendremos que estudiar el rango de la matriz formada por los 4 vectores anteriores

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 3 & 1 \\ -1 & 1 & 0 & -2 \end{pmatrix} \stackrel{\langle F_2 \to F_2 - 2F_1 \rangle}{\stackrel{\langle F_3 \to F_3 + F_1 \rangle}{\stackrel{\langle F_3 \to F_3 + F_1 \rangle}{\stackrel{\langle F_3 \to F_3 - F_2 \rangle}{\stackrel{\langle F_3 \to F_3 - F_3 - F_2 \rangle}}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

A la vista de los resultados, la matriz es de rango 2, de los 4 vectores solamente dos son linealmente independiente, por ejemplo, los dos primeros, concluyendo que $\dim(T) = 2$ y

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

B) $B_U = \{(1 \ 2 \ -1), (1 \ 3 \ 0)\}$ es base porque los dos vectores que la integran son linealmente independientes

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

de forma que dim(U) = 2.

i. $(1 \ 1 \ \alpha) \in U \iff \exists \lambda, \gamma / \lambda \cdot (1 \ 2 \ -1) + \gamma \cdot (1 \ 3 \ 0) = (1 \ 1 \ \alpha)$

resultando un sistema de tres ecuaciones con tres incógnitas

$$\begin{cases} \lambda + \gamma = 1 \rightarrow \gamma = 1 - \lambda \\ 2\lambda + 3\gamma = 1 \\ -\lambda = \alpha \end{cases} \rightarrow 2\lambda + 3 - 3\lambda = -\lambda + 3 = 1 \rightarrow \lambda = 2$$

$$\rightarrow \alpha = -2$$

ii. Para que $V \subseteq U$ se debe verificar que cualquiera que sea x

$$\exists \lambda, \gamma / \lambda \cdot (1 \quad 2 \quad -1) + \gamma \cdot (1 \quad 3 \quad 0) = (x \quad 0 \quad x)$$

$$\begin{cases} \lambda + \gamma = x & \rightarrow \gamma = x - \lambda = 2x \\ 2\lambda + 3\gamma = 0 & \rightarrow -2x + 6x = 4x = 0 \Rightarrow x = 0 \\ -\lambda & = x \rightarrow \lambda = -x \end{cases}$$

con lo que el único vector de V que está en U es el vector nulo. Consecuentemente $V \not\subseteq U$.

Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

SEGUNDO PARCIAL - TIEMPO: 1hora y 15 minutos EJERCICIO 5:

A) Obtener una base del subespacio vectorial S^{\perp} siendo S el subespacio vectorial propio de \mathbb{R}^3 generado por la familia $\{(2 -1 1)\}$.

(1 punto)

- B) Sea $B = \{(1 \ 2 \ -1), (1 \ 3 \ 0)\}$ una base de un subespacio vectorial U.
 - i. Obtener una base ortonormal de U.
 - ii. ¿Pertenece el vector $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ al subespacio U? En caso negativo, calcular la mejor aproximación de v en el subespacio U.

(2 + 3 = 5 puntos)

Solución:

A) Por definición

$$S^{\perp} = \left\{ \vec{v} \in \mathbb{R}^3 / \vec{v} \perp \vec{u} \ \forall \vec{u} \in S \right\}$$

y por ser S un subespacio de dimensión finita, $B_S = \{(2 -1 1)\}$, se tratará de encontrar los vectores que sean ortogonales a los elementos de la base de S

$$\vec{v} \perp (2 -1 1) \iff \langle \vec{v}, (2 -1 1) \rangle = \langle (x y z), (2 -1 1) \rangle = 2x - y + z = 0.$$

Observamos que S^{\perp} está caracterizado por una ecuación, y = 2x + z, con lo que

$$\dim(S^{\perp}) = \dim(\mathbb{R}^{3}) - r = 3 - 1 = 2$$

$$S^{\perp} = \{ (x \quad 2x + z \quad z) \in \mathbb{R}^{3} / x, z \in \mathbb{R} \} = \{ x (1 \quad 2 \quad 0) + z (0 \quad 1 \quad 1) / x, z \in \mathbb{R} \} =$$

$$= span \{ (1 \quad 2 \quad 0), (0 \quad 1 \quad 1) \}.$$

Teniendo en cuenta que los vectores anteriores son linealmente independientes entonces forman una base

$$B_{S^{\perp}} = \{ (1 \ 2 \ 0), (0 \ 1 \ 1) \}.$$

B)

i. Apliquemos el proceso de ortogonalización de Gram-Schmidt a la base

$$B_U = \{(1 \ 2 \ -1), (1 \ 3 \ 0)\} = \{\vec{u}_1, \vec{u}_2\}$$

Paso 1: $\vec{w}_1 = \vec{u}_1$

Paso 2: $\vec{w}_2 = \vec{u}_2 - \alpha \cdot \vec{w}_1$ eligiendo α para que este nuevo vector sea ortogonal al anterior

$$\alpha = \frac{\langle \vec{u}_2, \vec{w}_1 \rangle}{\langle \vec{w}_1, \vec{w}_1 \rangle} = \frac{\langle (1 \ 3 \ 0), (1 \ 2 \ -1) \rangle}{\langle (1 \ 2 \ -1), (1 \ 2 \ -1) \rangle} = \frac{1+6-0}{1+4+1} = \frac{7}{6} \implies$$

$$\implies \vec{w}_2 = \vec{u}_2 - \frac{7}{6} \cdot \vec{w}_1 = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \end{pmatrix} - \frac{7}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{6} & \frac{4}{6} & \frac{7}{6} \end{pmatrix}.$$

Por otra parte

Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

$$\|\vec{w}_1\| = \sqrt{\langle \vec{w}_1, \vec{w}_1 \rangle} = \sqrt{1 + 4 + 1} = \sqrt{6} \implies \vec{v}_1 = \frac{\vec{w}_1}{\|\vec{w}_1\|} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{-1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

$$\left\|\vec{w}_{2}\right\| = \sqrt{\left\langle\vec{w}_{2},\vec{w}_{2}\right\rangle} = \sqrt{\frac{1}{36} + \frac{16}{36} + \frac{49}{36}} = \sqrt{\frac{66}{36}} \quad \Longrightarrow \quad \vec{v}_{2} = \frac{\vec{w}_{2}}{\left\|\vec{w}_{2}\right\|} = \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}}\right)$$

Nueva base ortonormal:

$$B^* = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2\} = \left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{6}} \quad \frac{2}{\sqrt{6}} \quad \frac{-1}{\sqrt{6}} \right), \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) \right\}.$$

ii.
$$(1 \ 1 \ 1) \in U \Leftrightarrow \exists \alpha, \beta / \alpha \cdot (1 \ 2 \ -1) + \beta \cdot (1 \ 3 \ 0) = (1 \ 1 \ 1)$$

$$\begin{cases} \alpha + \beta = 1 & \rightarrow \beta = 1 - \alpha = 2 \\ 2\alpha + 3\beta = 1 & \rightarrow 3\beta = 1 - 2\alpha = 3 \rightarrow \beta = 1 \text{ caso no posible} \implies \vec{v} \notin U. \\ -\alpha & = 1 \rightarrow \alpha = -1 \end{cases}$$

Proyectemos el vector $\vec{v} \notin U$ en U

$$\vec{v}^* = proy_U \vec{v} = \frac{\left\langle \vec{v}, \vec{v}_1 \right\rangle}{\left\| \vec{v}_1 \right\|^2} \cdot \vec{v}_1 + \frac{\left\langle \vec{v}, \vec{v}_2 \right\rangle}{\left\| \vec{v}_2 \right\|^2} \cdot \vec{v}_2 = \frac{2/\sqrt{6}}{1} \left(\frac{1}{\sqrt{6}} \quad \frac{2}{\sqrt{6}} \quad \frac{-1}{\sqrt{6}} \right) + \frac{10/\sqrt{66}}{1} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \quad \frac{4}{\sqrt{66}} \quad \frac{7}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{\sqrt{66}} \left(-\frac{1}{\sqrt{66}} \right) = \frac{1}{$$

$$= \left(\frac{2}{6} \quad \frac{4}{6} \quad \frac{-2}{6}\right) + \left(\frac{-10}{66} \quad \frac{40}{66} \quad \frac{70}{66}\right) = \left(\frac{12}{66} \quad \frac{84}{66} \quad \frac{48}{66}\right) = \left(\frac{2}{11} \quad \frac{14}{11} \quad \frac{8}{11}\right) = \vec{v}^*$$

$$\langle \vec{v}, \vec{v}_1 \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{-1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \right\rangle = \frac{1+2-1}{\sqrt{6}} = \frac{2}{\sqrt{6}}$$

$$\langle \vec{v}, \vec{v}_2 \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{66}} & \frac{4}{\sqrt{66}} & \frac{7}{\sqrt{66}} \end{pmatrix} \right\rangle = \frac{-1+4+7}{\sqrt{66}} = \frac{10}{\sqrt{66}}$$



Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

EJERCICIO 6:

Sean la matriz

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

siendo $a, b \in \mathbb{R}$.

a) Obtener los valores de a y b para los cuales $\lambda = 3$ es un autovalor de A. ¿Quién sería un autovector asociado a ese autovalor?

(1 punto)

b) Obtener los valores de a y b para los cuales $\begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \end{pmatrix}$ es un autovector de A. A qué autovalor estaría asociado?

(0.75 puntos)

c) Para a = 3, b = 0 jes diagonalizable la matriz A?

(1.5 puntos)

d) Para a = b = 0 calcular todos los autovectores asociados al autovalor $\lambda = 0$.

(0.75 puntos)

Observación: todos los resultados del examen deberán ser justificados razonadamente

Solución:

a) Si $\lambda = 3$ es un autovalor de A entonces |A - 3I| = 0

$$|A-3I| = \begin{vmatrix} 1-3 & -1 & 0 \\ 2 & -a-3 & 0 \\ b & -1 & a-3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2 & -1 & 0 \\ 2 & -a-3 & 0 \\ b & -1 & a-3 \end{vmatrix} = (a-3) \cdot \begin{vmatrix} -2 & -1 \\ 2 & -a-3 \end{vmatrix} = 2(a-3) \cdot (a+4) = 0$$

y por lo tanto, independientemente del valor de b, a = 3 o a = -4.

En el primero de los casos, a = 3, el autovector asociado al autovalor $\lambda = 3$ sería

$$(A-3I) \cdot \vec{x} = \begin{pmatrix} -2 & -1 & 0 \\ 2 & -6 & 0 \\ b & -1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \vec{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} -2x & -y & =0 \\ 2x & -6y & =0 \\ bx & -y & =0 \end{cases} \rightarrow \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \forall b \in \mathbb{R} ,$$

mientras que en el segundo caso, a=-4, el autovector asociado al autovalor $\lambda=3$ sería

$$(A-3I) \cdot \vec{x} = \begin{pmatrix} -2 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ b & -1 & -7 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \vec{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \longrightarrow$$

$$\rightarrow \begin{cases}
-2x - y & = 0 \\
2x + y & = 0 \\
bx - y - 7z = 0
\end{cases}
\rightarrow y = -2x
\rightarrow z = (b+2) \cdot x/7$$

b) Si (2 -2 1) es un autovector existirá un λ verificando



Grado en Ingeniería Informática de Gestión y Sistemas de Información

$$A \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & -a & 0 \\ b & -1 & a \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \lambda \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} 2 - (-2) = 2\lambda \\ 4 - (-2)a = -2\lambda \\ 2b - (-2) + a = \lambda \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \lambda = 2 \\ 4 + 2a = -4 \\ 2b + 2 + a = 2 \end{cases} \rightarrow \begin{bmatrix} \lambda = 2 \\ a = -4 \\ b = 2 \end{cases}$$

c) En el supuesto a = 3, b = 0 calculemos el polinomio característico de la matriz resultante

$$|A - \lambda \cdot I| = \begin{vmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & -3 & 0 \\ 0 & -1 & 3 \end{vmatrix} - \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & -1 & 0 \\ 2 & -3 - \lambda & 0 \\ 0 & -1 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda) \cdot (\lambda^2 + 2\lambda - 1) = 0$$

polinomio cuyas raíces son $\lambda_1 = 3$, $\lambda_2 = -1 + \sqrt{2}$ y $\lambda_3 = -1 - \sqrt{2}$

raíces todas ellas reales y distintas con lo que la multiplicidad algebraica y geométrica será 1 en todos los casos, pudiendo concluir que la matriz *A* es diagonalizable.

d) Considerando ahora a = b = 0

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \implies |A| = 0 \rightarrow \lambda = 0 \text{ es un autovalor}$$

$$(A - 0 \cdot I) \cdot \vec{x} = A \cdot \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \vec{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} x - y & = 0 \\ 2x & = 0 \\ - y & = 0 \end{cases}$$

de forma que

$$V(\lambda = 0) = span \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$