

**Criterios generales de corrección**

- I - Responda a las preguntas que se le formulan. Las respuestas a preguntas no formuladas carecen de valor.
- II - Las respuestas deben razonarse. La aplicación mecánica de fórmulas carece de valor (aunque el resultado sea correcto).
- III - El alumno debe conocer y manejar con soltura el cálculo básico por lo que las expresiones algebraicas deben simplificarse en lo posible y las operaciones han de completarse dando las respuestas correctas.
- IV - Especial atención merecerá en todo el proceso de evaluación el uso que el alumno hace del lenguaje. Esto incluye tanto a símbolos y expresiones matemáticas como al lenguaje ordinario.
- V - Los resultados obtenidos deben interpretarse correctamente. En particular, si un error no detectado nos lleva a un resultado absurdo, este debe reconocerse como tal (incluso si no podemos localizar el error).

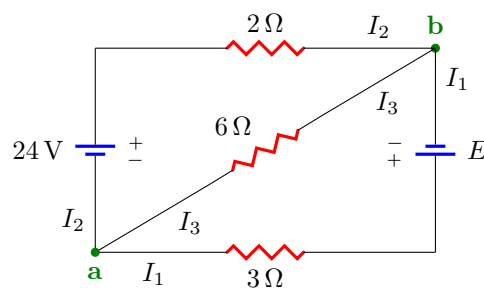
NO ESTÁ PERMITIDO EL USO DE CALCULADORAS

**1º a)** Transformaciones elementales por filas y por columnas: expresión matricial y aplicaciones. [0,5p]

**b)** Usar las leyes de Kirchhoff para obtener un sistema de ecuaciones que permita hallar las intensidades  $I_1$ ,  $I_2$  e  $I_3$  en función de  $E$ . Resolver el sistema. [0,5p]

(1) ¿Cuál debe ser el valor de  $E$  para que  $I_3 = 0$ ? Hallar, en ese caso,  $I_1$  e  $I_2$ . [0,5p]

(2) ¿Cuál debe ser el valor de  $E$  para que  $I_1 = \frac{4}{5}I_2$ ? Hallar, en ese caso,  $I_1$ ,  $I_2$  e  $I_3$  y el sentido en el que circula la corriente por cada rama del circuito. [0,5p]



**2º a)** Sean  $H$  y  $K$  subespacios de un espacio vectorial  $V$ . Definir  $H + K$  y probar que también es un subespacio vectorial de  $V$ . [0,5p]

**b)** Dados los subespacios de  $\mathbb{R}^5$  definidos por  $H \equiv \begin{cases} 2x_1 - x_2 & - x_4 - x_5 = 0 \\ 4x_1 - 2x_2 + 3x_3 - 2x_4 - 2x_5 = 0 \end{cases}$  y

$K = \langle (1, 1, -1, -2, 4), (2, 1, 2, 1, 0), (1, 0, 1, 0, 1) \rangle$ , usar la forma escalonada reducida para hallar una base y unas ecuaciones implícitas de  $H + K$ . [1,5p]

**3º a)** Matriz de una aplicación lineal: su obtención y su relación con el espacio imagen. [1p]

**b)** De la aplicación lineal  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  se sabe que  $\ker(T) = \langle (1, 2, 1) \rangle$ , que  $T(-1, 1, 0) = (2, -1, 1)$  y que  $T(1, 1, 3) = (0, -1, -1)$ . Hallar la matriz de  $T$  en la base canónica. [1p]

**4º** Encontrar una matriz  $A$  tal que  $A^3 = B$  donde  $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 9 & 19 & -27 \\ 9 & 18 & -26 \end{pmatrix}$  [2p]

**5º a)** Enunciar el Teorema de la Proyección. [1p]

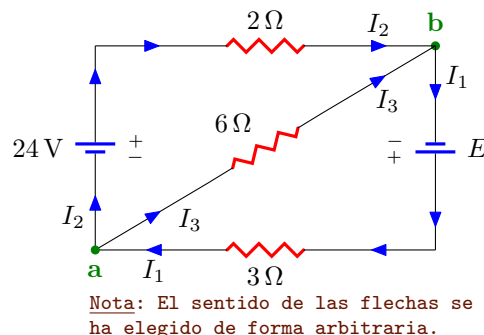
**b)** En  $\mathbb{R}^3$ , hallar  $P_H(1, -3, 7)$ , donde  $P_H$  es la proyección sobre el subespacio  $H \equiv 3x + y - 2z = 0$ . [1p]

1º a) Transformaciones elementales por filas y por columnas: expresión matricial y aplicaciones. [0,5p]

b) Usar las leyes de Kirchhoff para obtener un sistema de ecuaciones que permita hallar las intensidades  $I_1$ ,  $I_2$  e  $I_3$  en función de  $E$ . Resolver el sistema. [0,5p]

(1) ¿Cuál debe ser el valor de  $E$  para que  $I_3 = 0$ ? Hallar, en ese caso,  $I_1$  e  $I_2$ . [0,5p]

(2) ¿Cuál debe ser el valor de  $E$  para que  $I_1 = \frac{4}{5}I_2$ ? Hallar, en ese caso,  $I_1$ ,  $I_2$  e  $I_3$  y el sentido en el que circula la corriente por cada rama del circuito. [0,5p]



## SOLUCIÓN

### Apartado a) 0,5p

Contenidos teóricos explicados en clase. Consultar apuntes y/o bibliografía.

### Apartado b) 0,5p + 0,5p + 0,5p

Antes de comenzar asignamos, para cada tramo entre dos nodos, una dirección a la corriente. Esta asignación es arbitraria pero no importa pues si en un tramo la dirección fuera la contraria, obtendríamos un valor negativo para la intensidad en ese tramo. A continuación, obtenemos el sistema de ecuaciones:

$$\begin{cases} I_1 = I_2 + I_3 & \mapsto 1^{\text{a}} \text{ ley [nodo a]: flujo entrante igual a flujo saliente (el b es igual).} \\ 24 - 2I_2 + 6I_3 = 0 & \mapsto 2^{\text{a}} \text{ ley [ciclo superior]: en un ciclo, la suma total de potenciales es nula.} \\ E - 3I_1 - 6I_3 = 0 & \mapsto 2^{\text{a}} \text{ ley [ciclo inferior]} \end{cases}$$

Usaremos el método de Gauss para resolver el sistema anterior.

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 2 & -6 & | & 24 \\ 3 & 0 & 6 & | & E \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{F_2 \mapsto \frac{1}{2}F_2 \\ F_3 \mapsto F_3 - 3F_1}} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 1 & -3 & | & 12 \\ 0 & 3 & 9 & | & E \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{F_1 \mapsto F_1 + F_2 \\ F_3 \mapsto F_3 - 3F_2}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -4 & | & 12 \\ 0 & 1 & -3 & | & 12 \\ 0 & 0 & 18 & | & E - 36 \end{pmatrix} \\ \xrightarrow{F_3 \mapsto \frac{1}{18}F_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -4 & | & 12 \\ 0 & 1 & -3 & | & 12 \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{E-36}{18} \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{F_1 \mapsto F_1 + 4F_3 \\ F_2 \mapsto F_2 + 3F_3}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & \frac{2E+36}{9} \\ 0 & 1 & 0 & | & \frac{E+36}{6} \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{E-36}{18} \end{pmatrix}$$

La respuesta final a la primera pregunta es:

$$I_1 = \frac{2E + 36}{9} \quad I_2 = \frac{E + 36}{6} \quad I_3 = \frac{E - 36}{18}$$

b) (1) -

Cálculos elementales muestran que  $E = 36 \text{ V} \implies I_3 = 0 \text{ A} \quad I_1 = 12 \text{ A} \quad I_2 = 12 \text{ A}$ .

b) (2) -

$$I_1 = \frac{4}{5}I_2 \implies \frac{2E + 36}{9} = \frac{4}{5} \cdot \frac{E + 36}{6} \implies E = 9 \text{ V} \implies I_1 = 6 \text{ A} \quad I_2 = 7,5 \text{ A} \quad I_3 = -1,5 \text{ A}$$

Puesto que  $E \geq 0$ , se tiene que  $I_1 > 0$  e  $I_2 > 0$  de modo que el sentido de las flechas en sus correspondientes tramos de circuito está bien: siempre es el sentido indicado. En cuanto a  $I_3$ , si  $E > 36$  entonces  $I_3 > 0$  y el sentido de la flecha es el indicado. Si  $E < 36$ , el sentido cambia.

**2º a)** Sean  $H$  y  $K$  subespacios de un espacio vectorial  $V$ . Definir  $H + K$  y probar que también es un subespacio vectorial de  $V$ . [0,5p]

**b)** Dados los subespacios de  $\mathbb{R}^5$  definidos por  $H \equiv \begin{cases} 2x_1 - x_2 - x_4 - x_5 = 0 \\ 4x_1 - 2x_2 + 3x_3 - 2x_4 - 2x_5 = 0 \end{cases}$  y

$K = \langle (1, 1, -1, -2, 4), (2, 1, 2, 1, 0), (1, 0, 1, 0, 1) \rangle$ , usar la forma escalonada reducida para hallar una base y unas ecuaciones implícitas de  $H + K$ . [1,5p]

## SOLUCIÓN

### Apartado a) 0,5p

Contenidos teóricos explicados en clase. Consultar apuntes y/o bibliografía.

### Apartado b) 1,5p

Empezaremos por hallar una base de  $H$ .

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & -1 & -1 \\ 4 & -2 & 3 & -2 & -2 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_2 \mapsto F_2 - 2F_1} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 3 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[F_3 \mapsto \frac{1}{3}F_3]{F_1 \mapsto \frac{1}{2}F_1} \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x_1 = \frac{1}{2}\lambda + \frac{1}{2}\mu + \frac{1}{2}\nu \\ x_2 = \lambda \\ x_3 = 0 \\ x_4 = \mu \\ x_5 = \nu \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + \nu \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$H = \langle (1, 2, 0, 0, 0), (1, 0, 0, 2, 0), (1, 0, 0, 0, 2) \rangle$$

Ahora estamos en disposición de hallar una base y la(s) ecuación(es) de  $H + K$ .

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & -2 & 4 \\ 2 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 \end{pmatrix} \xrightarrow[F_7 \mapsto F_7 - x_1 F_1]{\begin{matrix} F_2 \mapsto F_2 - F_1 \\ F_3 \mapsto F_3 - F_1 \\ F_4 \mapsto F_4 - F_1 \\ F_5 \mapsto F_5 - 2F_1 \\ F_6 \mapsto F_6 - F_1 \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & -2 & 4 \\ 0 & -3 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & -2x_1 + x_2 & x_3 & x_4 & x_5 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} F_2 \mapsto -\frac{1}{2}F_2 \text{ Paso 1} \\ F_1 \mapsto F_1 - 2F_2 \\ F_3 \mapsto F_3 + 2F_2 \\ F_4 \mapsto F_4 + F_2 \\ F_5 \mapsto F_5 + 3F_2 \\ F_6 \mapsto F_6 + 2F_2 \\ F_7 \mapsto F_7 - (-2x_1 + x_2)F_2 \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & -4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -8 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & -5 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & -2x_1 + x_2 - 3x_3 + x_4 & 4x_3 + x_5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & -3 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & x_3 & -2x_1 + x_2 + x_4 & x_5 \end{pmatrix} \xrightarrow[F_7 \mapsto F_7 - x_3 F_3]{\begin{matrix} F_3 \leftrightarrow -F_4 \text{ Paso 1} \\ F_4 \mapsto -\frac{1}{2}F_4 \\ F_5 \mapsto F_5 - 2F_3 \\ F_6 \mapsto F_6 - F_3 \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & -4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -8 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & -5 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & -2x_1 + x_2 - 3x_3 + x_4 & 4x_3 + x_5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{matrix} F_1 \mapsto F_1 - 2F_4 \\ F_2 \mapsto F_2 + F_4 \\ F_3 \mapsto F_3 - 3F_4 \\ F_5 \mapsto F_5 + 8F_4 \\ F_6 \mapsto F_6 + 5F_4 \\ F_7 \mapsto F_7 - (-2x_1 + x_2 - 3x_3 + x_4)F_4 \end{matrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -2x_1 + x_2 + x_3 + x_4 + x_5 \end{pmatrix}$$

$$K + K \equiv \begin{cases} \text{Base} & : \{(1, 0, 0, 0, 2), (0, 1, 0, 0, -1), (0, 0, 0, 1, 0, -1), (0, 0, 0, 1, -1)\} \\ \text{Ecuación} & : -2x_1 + x_2 + x_3 + x_4 + x_5 = 0 \end{cases}$$

3º a) Matriz de una aplicación lineal: su obtención y su relación con el espacio imagen. [1p]

b) De la aplicación lineal  $T : \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbb{R}^3$  se sabe que  $\ker(T) = \langle (1, 2, 1) \rangle$ , que  $T(-1, 1, 0) = (2, -1, 1)$  y que  $T(1, 1, 3) = (0, -1, -1)$ . Hallar la matriz de  $T$  en la base canónica. [1p]

### SOLUCIÓN

#### Apartado a) 1p

Contenidos teóricos explicados en clase. Consultar apuntes y/o bibliografía.

#### Apartado b) 1p

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} = 7 \neq 0 \implies \mathcal{B} = \{(1, 2, 1), (-1, 1, 0), (1, 1, 3)\} \text{ base de } \mathbb{R}^3$$

Así pues, la matriz de  $T$  cuando en origen fijamos  $\mathcal{B}$  y en destino la base canónica es:

$$[T]_{\mathcal{B}, \text{Can}} = \left( T \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \mid T \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \mid T \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

La matriz del cambio de la base  $\mathcal{B}$  a la canónica es  $P = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 3 \end{pmatrix}$  de modo que  $P^{-1}$  cambia de la base canónica a  $\mathcal{B}$ . Así pues,  $[T]_{\text{Can}} = [T]_{\mathcal{B}, \text{Can}} \times P^{-1}$ .

Hallaremos  $P^{-1}$  usando la teoría de determinantes [obsérvese que ya hemos visto que  $\det(P) = 7$ ].

$$\begin{aligned} C_{11} &= \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 3 & C_{21} &= -\begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 3 \end{vmatrix} = 3 & C_{31} &= \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -2 \\ C_{12} &= -\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} = -5 & C_{22} &= \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} = 2 & C_{32} &= -\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 1 \\ C_{13} &= \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -1 & C_{23} &= -\begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -1 & C_{33} &= \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 3 \end{aligned}$$

Así pues, se tiene que  $P^{-1} = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 & 3 & -2 \\ -5 & 2 & 1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$  y, finalmente, obtenemos:

$$[T]_{\text{Can}} = [T]_{\mathcal{B}, \text{Can}} \times P^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \left[ \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 & 3 & -2 \\ -5 & 2 & 1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \right] = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} -10 & 4 & 2 \\ 6 & -1 & -4 \\ -4 & 3 & -2 \end{pmatrix}$$

El lector puede comprobar que los cálculos siguientes son, como era de esperar, correctos.

$$\frac{1}{7} \begin{pmatrix} -10 & 4 & 2 \\ 6 & -1 & -4 \\ -4 & 3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\frac{1}{7} \begin{pmatrix} -10 & 4 & 2 \\ 6 & -1 & -4 \\ -4 & 3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\frac{1}{7} \begin{pmatrix} -10 & 4 & 2 \\ 6 & -1 & -4 \\ -4 & 3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

---

**4º** Encontrar una matriz  $A$  tal que  $A^3 = B$  donde  $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 9 & 19 & -27 \\ 9 & 18 & -26 \end{pmatrix}$  [2p]

### SOLUCIÓN

En primer lugar, trataremos de diagonalizar la matriz  $B$ . Comenzaremos hallando sus autovalores.

$$\begin{aligned} 0 &= \left| \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 9 & 19 & -27 \\ 9 & 18 & -26 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \right| = \left| \begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 9 & 19-\lambda & -27 \\ 9 & 18 & -26-\lambda \end{pmatrix} \right| \\ &= (1-\lambda) \left| \begin{pmatrix} 19-\lambda & -27 \\ 18 & -26-\lambda \end{pmatrix} \right| = (1-\lambda)[(19-\lambda)(-26-\lambda) + 27 \times 18] = (1-\lambda)[\lambda^2 + 7\lambda - 8] \\ (1-\lambda)(\lambda^2 + 7\lambda - 8) &= 0 \implies \begin{cases} \lambda = 1 \\ \lambda^2 + 7\lambda - 8 = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} \lambda = 1 \\ \lambda = -8 \end{cases} \end{aligned}$$

Hay un autovalor doble y uno sencillo. Estudiemos si hay una base formada por autovectores.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 9 & 19 & -27 \\ 9 & 18 & -26 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \implies 9x + 18y - 27z = 0 \implies \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Asociados al autovalor  $\lambda = 1$  hay dos autovectores linealmente independientes.

Busquemos ahora un autovector asociado al autovalor  $\lambda = -8$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 9 & 19 & -27 \\ 9 & 18 & -26 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -8 \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \implies \begin{cases} x = 0 \\ y - z = 0 \end{cases} \implies \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \gamma \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$B$  es diagonalizable y una matriz de paso es  $P = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ . Es fácil probar que  $P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & -3 \\ 1 & 2 & -2 \\ -1 & -2 & 3 \end{pmatrix}$

Así pues,

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 9 & 19 & -27 \\ 9 & 18 & -26 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -3 \\ 1 & 2 & -2 \\ -1 & -2 & 3 \end{pmatrix}$$

De modo que si

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt[3]{1} & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt[3]{1} & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt[3]{-8} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -3 \\ 1 & 2 & -2 \\ -1 & -2 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 7 & -9 \\ 3 & 6 & -2 \end{pmatrix}$$

se tiene que

$$\begin{aligned} A^3 &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 7 & -9 \\ 3 & 6 & -2 \end{pmatrix}^3 = \left[ \begin{pmatrix} -2 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -3 \\ 1 & 2 & -2 \\ -1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \right]^3 \\ &= \begin{pmatrix} -2 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1^3 & 0 & 0 \\ 0 & 1^3 & 0 \\ 0 & 0 & -2^3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -3 \\ 1 & 2 & -2 \\ -1 & -2 & 3 \end{pmatrix} = B \end{aligned}$$

5º a) Enunciar el *Teorema de la Proyección*. [1p]

b) En  $\mathbb{R}^3$ , hallar  $P_H(1, -3, 7)$ , donde  $P_H$  es la proyección sobre el subespacio  $H \equiv 3x + y - 2z = 0$ . [1p]

## SOLUCIÓN

### Apartado a) 1p

Contenidos teóricos explicados en clase. Consultar apuntes y/o bibliografía.

### Apartado b) 1p

Hallaremos, en primer lugar, una base de  $H$ .

$$3x + y - 2z = 0 \quad \Longrightarrow \quad \begin{cases} x = \lambda \\ y = -3\lambda + 2\mu \\ z = \mu \end{cases} \quad \Longrightarrow \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

El conjunto  $\mathcal{B} = \{(1, -3, 0), (0, 2, 1)\}$  es una base de  $H$ . Le aplicaremos el procedimiento de Gram-Schmidt para obtener, a partir de ella, una base ortogonal de  $H$  (no necesariamente ortonormal).

$$\begin{cases} u_1 = (1, -3, 0) \\ u_2 = (0, 2, 1) - \frac{(0, 2, 1) \cdot (1, -3, 0)}{(1, -3, 0) \cdot (1, -3, 0)} (1, -3, 0) = \left(\frac{3}{5}, \frac{1}{5}, 1\right) \end{cases} \quad \longmapsto \quad \text{Por comodidad, haremos } u_2 = (3, 1, 5)$$

En consecuencia, el conjunto  $\mathcal{B}_H = \{(1, -3, 0), (3, 1, 5)\}$  es una base ortogonal de  $H$ .

Ahora, sólo queda aplicar el teorema de la proyección.

$$P_H(1, -3, 7) = \frac{(1, -3, 7) \cdot (1, -3, 0)}{(1, -3, 0) \cdot (1, -3, 0)} (1, -3, 0) + \frac{(1, -3, 7) \cdot (3, 1, 5)}{(3, 1, 5) \cdot (3, 1, 5)} (3, 1, 5) = (4, -2, 5)$$

---