

## Tema 4 (III) - Aplicaciones lineales (3ª parte)

- De la aplicación lineal  $T : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$  se sabe que  $T \circ T = I$  y que  $T\left(\frac{\sqrt{6}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2}\right) = (0, -\sqrt{2})$ .
  - Hallar la matriz de  $T$  en la base canónica.
  - Describir geoméricamente  $T$ .
- Sea  $T : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$  la aplicación lineal definida por  $T(x, y, z) = (u, v, w)$ , con  $u = (m-2)x + 2y - z$ ,  $v = 2x + my + 2z$ ,  $w = 2mx + 2(m+1)y + (m+1)z$ . Probar que  $\dim(\text{Im}(T)) = 3$  salvo para ciertos valores de  $m$  que se calcularán. Para estos valores, estudiar  $\ker(T)$  e  $\text{Im}(T)$ .
- Hallar  $T : \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^3$  lineal y tal que  $\ker(T) = \langle (-1, 0, 0, 1), (1, 3, 2, 0) \rangle$  e  $\text{Im}(f) = \langle (1, 1, 1), (0, -2, 1) \rangle$ .
- Sea  $T : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$  definida por  $T(x, y) = (x - y, x, x)$  en las bases canónicas respectivas de  $\mathbb{R}^2$  y  $\mathbb{R}^3$ . Consideremos las bases  $\mathcal{B}_1 = \{(1, 1), (1, -1)\}$  de  $\mathbb{R}^2$  y  $\mathcal{B}_2 = \{(1, 0, 0), (1, 1, 0), (0, 1, -1)\}$  de  $\mathbb{R}^3$ .
  - Hallar la matriz de la aplicación con respecto a  $\mathcal{B}_1$  y  $\mathcal{B}_2$ .
  - La ecuación del subespacio  $H$  en la base  $\mathcal{B}_1$  es  $x - y = 0$ . Hallar la ecuación de  $T(H)$  en la base  $\mathcal{B}_2$ .
- Sea  $T : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$  tal que  $\ker(T) = \{(x, y, z) \mid x + y + z = 0\}$  y  $T(1, 1, 0) = (2, 2, 2)$ .
  - Hallar la ecuación de  $T$  respecto de la base canónica de  $\mathbb{R}^3$ .
  - Encontrar una base en  $\mathbb{R}^3$  respecto de la cual  $T(x, y, z) = (3x, 0, 0)$ .
- Sea  $T$  un endomorfismo de  $\mathbb{R}^4$  tal que  $T^2 = \mathbf{0}$ ,  $T(1, 1, 1, 1) = (1, 1, 0, 0)$  y  $T(1, 1, 1, 0) = (1, 0, 0, 0)$ . Hallar la matriz de  $T$  en la base canónica.
- Sea  $T$  es un endomorfismo de  $\mathbb{R}^4$ . Se sabe que  $\ker(T) \equiv \begin{cases} x + y + z = 0 \\ t = 0 \end{cases}$  y que los vectores  $(1, 1, 1, 0)$  y  $(0, 0, 0, 1)$  se transforman en si mismos.
  - Hallar la matriz de  $T$  en la base canónica.
  - Sea  $H = \{(x, y, z, t) \mid x - y = 0, x + t = 0\}$ . Hallar unas ecuaciones paramétricas de  $T(H)$ .
  - Hallar la matriz de  $T$  en la base  $\mathcal{B} = \{(1, 1, 1, 1), (0, 1, 1, 1), (0, 0, 1, 1), (0, 0, 0, 1)\}$ .
- Sea  $\mathcal{B} = \{u_1, u_2, u_3, u_4\}$  una base de  $\mathbb{R}^4$ ,  $T : \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^4$  lineal y 
$$\begin{cases} T(u_1) = u_1 - 3u_2 + 2u_3 + 2u_4 \\ T(u_2) = -2u_2 + u_3 + 3u_4 \\ T(u_3) = 4u_1 - 2u_2 + 3u_3 - 7u_4 \\ T(u_4) = 4u_1 - 6u_2 + 5u_3 - u_4 \end{cases}$$
  - Hallar la matriz de  $T$  respecto de  $\mathcal{B}$  y una base  $\text{Im}(T)$ .
  - Hallar una base de  $\ker(T)$  y sus ecuaciones implícitas.
  - Consideremos  $H = \langle (1, -1, 0, 2), (-3, 4, 1, 2) \rangle$  y  $K = \{(x, y, z, t) \mid t = 0, x + 2y = 0, x + 2z = 0\}$  (sus coordenadas están referidas a la base  $\mathcal{B}$ ). Hallar  $T(H + K)$  y  $T^{-1}(K)$ .
- Sea  $G : \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^3$  una aplicación lineal tal que
$$[G] = \begin{pmatrix} a_1 & 0 & a_3 & 1 \\ 3 & b_2 & 0 & b_4 \\ c_1 & c_2 & c_3 & c_4 \end{pmatrix} \quad \ker(G) \equiv \begin{cases} x_1 - x_2 + 2x_3 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 - 2x_3 - x_4 = 0 \end{cases} \quad \text{Im}(G) \equiv x + y - 2z = 0$$
  - Responder sin hallar las incógnitas ¿Cuál es el rango de la matriz  $[G]$ ?
  - Hallar  $a_1, a_3, b_2, b_4, c_1, c_2, c_3$ , y  $c_4$ .
  - Sea  $T : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^4$  la aplicación lineal definida por 
$$\begin{cases} T(1, 1, 1) = (0, 1, 0, 1) \\ T(0, 1, -1) = (1, 1, 1, 1) \\ T(2, 3, 0) = (0, 3, 2, 5) \end{cases}$$
    - Probar que  $\dim(\text{Im}(T)) = 3$ .
    - ¿Puede concluirse del apartado anterior que  $\ker(G) = \ker(T \circ G)$ ?
    - Hallar la matriz  $[T \circ G]$  y corroborar o refutar la afirmación anterior.
    - ¿Puede ser inyectiva la aplicación  $G \circ T$ ?