

# Geometría y Álgebra Lineal 2

Mauro Polenta Mora

## Ejercicio 4 - Parcial Julio 2022

### Consigna

Se considera el subespacio  $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : 2x + y - z = 0\}$  y  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  una transformación lineal tal que:

1.  $T|_S = Id$
2.  $(2, 1, -1) \in \ker(T)$

Indicar la opción correcta:

**A.** Si  $P_S : V \rightarrow V$  es la proyección ortogonal sobre  $S$ , entonces  $T(v) = P_S(v)$  para todo  $v \in V$

**B.** La matriz asociada a  $T$  en la base canónica  ${}_e(T)_e$  es:

$$\frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 5 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

**C.** Si  $P_{S^\perp} : V \rightarrow V$  es la proyección ortogonal sobre  $S^\perp$ , entonces  $T(v) = P_{S^\perp}(v)$  para todo  $v \in V$

**D.** La matriz asociada a  $T$  en la base canónica  ${}_e(T)_e$  es:

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

### Resolución

La estrategia de este ejercicio es nuevamente definir bien que es lo que nos aporta cada dato.

**Dato #1:**

- $T|_S = Id$

Este dato puede resultar engañoso, pero lo que nos está diciendo es que:

- $\forall s \in S : T(s) = s$

Que es lo mismo que decir que 1 es valor propio de  $T$ . Observemos que entonces cualquier vector en  $S$ , es un vector asociado al valor propio 1. Entonces podemos decir que:

- $S \subseteq S_1$

Veamos además que se puede decir sobre la definición de  $S$

- $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : 2x + y - z = 0\}$

De donde obtenemos que:

- $z = y + 2x$
- $x, y \in \mathbb{R}$

Entonces una definición alternativa de  $S$  podría ser:

- $S = \{(\alpha, \beta, \beta + 2\alpha) : \alpha, \beta \in \mathbb{R}\}$  o
- $S = [(1, 0, 2), (0, 1, 1)]$

### Dato #2

- $(2, 1, -1) \in \ker(T)$

Este dato es más directo, nos dice que  $\ker(T) \neq \emptyset$ , por lo que entonces 0 es valor propio de  $T$ .

Esto nos dice que  $S = S_1$ , pues  $\dim(S) = \dim(S_1) = 2$  y por tanto tenemos una base de  $S$  formada por vectores propios.

Teniendo en cuenta que  $S_0 = S_2^\perp$ , podemos hallar una definición del conjunto para hallar la forma de los vectores propios asociados a 0. Considerando  $v = (x, y, z) \in S_0$ , entonces:

- $\langle (x, y, z), (1, 0, 2) \rangle = 0 \rightarrow x = -2z$
- $\langle (x, y, z), (0, 1, 1) \rangle = 0 \rightarrow y = -z$

Por lo que:

- $S_0 = \{(-2\alpha, -\alpha, \alpha) : \alpha \in \mathbb{R}\}$  o
- $S_0 = [(2, 1, -1)]$

**Observación:** Creo que todo este razonamiento era innecesario, pero ante la duda no está mal confirmar quién es  $S_0$ .

Para rematar el problema la clave está en que  $S_0 = S_2^\perp = S^\perp$ .

Consideremos la opción **A**.

Por el dato 1, sabemos que:

- $\forall s \in S : P_S(s) = T(s) = s$ , entonces para todos los vectores  $s \in S$  sabemos que la afirmación es verdadera.

Por otra parte, podemos caracterizar  $T$  para los vectores que están en  $S^\perp$ , usando el dato 2:

- Nos restaría probar que  $\forall v \in S^\perp : T(v) = P_S(v) = 0$

Pero observemos que esto último se cumple, pues si  $v \in S^\perp$ , entonces todos los productos internos  $\langle v, s_i \rangle$  con  $s_i$  vectores de la base de  $S$  es 0.