

Problema 1.-  $T: \mathbb{R}^{2 \times 2} \rightarrow \mathcal{P}_4[x]$

$$T\left(\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}\right) = dx^4 + (a-d)x^3 + (d-c)x^2 + (b-c)x + (a+b)$$

a)

$$\begin{aligned} T\left(\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{bmatrix}\right) &= T\left(\begin{bmatrix} a+a' & b+b' \\ c+c' & d+d' \end{bmatrix}\right) = \\ &= (d+d')x^4 + (a+a' - (d+d'))x^3 + (d+d' - (c+c'))x^2 + (b+b' - (c+c'))x + (a+a' + b+b') \\ &= [dx^4 + (a-d)x^3 + (d-c)x^2 + (b-c)x + (a+b)] + \\ &+ [d'x^4 + (a'-d')x^3 + (d'-c')x^2 + (b'-c')x + (a'+b')] = \\ &= T\left(\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}\right) + T\left(\begin{bmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{bmatrix}\right) \text{ luego es verificada la 1ª condición de linealidad. Para la segunda:} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} T\left(\alpha \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}\right) &= T\left(\begin{bmatrix} \alpha a & \alpha b \\ \alpha c & \alpha d \end{bmatrix}\right) = (\alpha d)x^4 + (\alpha a - \alpha d)x^3 + (\alpha d - \alpha c)x^2 + \\ &+ (\alpha b - \alpha c)x + (\alpha a + \alpha b) = \alpha [dx^4 + (a-d)x^3 + (d-c)x^2 + (b-c)x + (a+b)] = \\ &= \alpha T\left(\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}\right) \end{aligned}$$

b) Para el núcleo:  $dx^4 + (a-d)x^3 + (d-c)x^2 + (b-c)x + (a+b) = 0 \Rightarrow$

$$\Rightarrow d=0; (a-d)=0; d-c=0; b-c=0; a+b=0$$

que es un sistema homogéneo de 5 ecuaciones con 4 incógnitas con solución única  $a=b=c=d=0 \Rightarrow \text{Ker } T = \left\{ \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \right\}$

$$\text{Nulidad}(T) = \dim \text{Ker } T = 0$$

$$\text{rg}(T) = \dim \mathbb{R}^{2 \times 2} - \dim \text{Ker } T = 4$$

c)  $T$  es inyectiva porque  $\text{nulidad}(T) = 0$

$T$  no es sobreyectivo porque  $\text{rg}(T) < \dim \mathbb{P}_4[x]$

$$(\text{rg}(T) = 4 \text{ y } \dim \mathbb{P}_4[x] = 5)$$

Problema 2

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$$

a)  $Ax = b$  compatible  $\Rightarrow$  (como  $\text{rg}(A) = 1 \Rightarrow \text{rg}(A|b) = 1$ )  $\Rightarrow$

$$\begin{vmatrix} 1 & b_1 \\ 2 & b_2 \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \boxed{b_2 - 2b_1 = 0} \text{ ó bien } \boxed{b_2 = 2b_1}$$

b)  $b = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$  que no verifica la condición anterior  $\Rightarrow Ax = b$  es incompatible, luego se hallará la solución,  $\tilde{x}$ , de mínimos cuadrados:

$$(A^T A) \tilde{x} = A^T b$$

$$A^T A = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 20 & 10 \\ 10 & 5 \end{bmatrix} \text{ y } A^T b = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -6 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 20 & 10 & -6 \\ 10 & 5 & -3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 10 & 5 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \boxed{10x_1 + 5x_2 = -3}$$

que será la ecuación implícita del conjunto solución de mínimos cuadrados.

c) Sea  $x \in S : x \perp b \Rightarrow x \cdot b = 0 \Rightarrow$

$$x_1 - 2x_2 = 0, \text{ luego } S = \{x = (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 : x_1 - 2x_2 = 0\}$$

d)  $v_1 \cdot v_2 = v_1^T (A^T A + I_2) v_2$  /  $b = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$  y  $c = \begin{pmatrix} 4 \\ \alpha \end{pmatrix}$

$$A^T A + I_2 = \begin{bmatrix} 21 & 10 \\ 10 & 6 \end{bmatrix}$$

$$b \cdot c = 0 \Rightarrow (1 \ -2) \begin{bmatrix} 21 & 10 \\ 10 & 6 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ \alpha \end{pmatrix} = (1 \ -2) \begin{pmatrix} 4 \\ \alpha \end{pmatrix} = 4 - 2\alpha =$$

$$\Rightarrow \boxed{\alpha = 2} \Rightarrow c = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ como } 4 - 2 \cdot 2 = 0 \Rightarrow \boxed{c \in S}$$

e) Ordinario:  $\text{proy}_{e_1}(b) = \left( \frac{e_1 \cdot b}{e_1 \cdot e_1} \right) e_1 = \frac{1}{1} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

Según el anterior:

$$e_1 \cdot b = (1 \ 0) \begin{bmatrix} 21 & 10 \\ 10 & 6 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = (21 \ 10) \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = 1$$

$$e_1 \cdot e_1 = (1 \ 0) \begin{bmatrix} 21 & 10 \\ 10 & 6 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = (21 \ 10) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 21$$

$$\text{proy}_{e_1}(b) = \frac{1}{21} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Problema 3:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \end{bmatrix} = [C_1 \ C_2 \ C_3]$$

- a) El  $\text{rg}(A) = 3$  claramente  $\Rightarrow (\dim \text{Col}(A) = 3$  y  $\dim \text{Nul}(A) = 0$   
y, además,  $\dim \text{Fil}(A) = 3$  y  $\dim \text{Nul}(A^T) = 0$ ).

$$\text{Base de Col}(A) = \{C_1, C_2, C_3\}$$

Base de  $\text{Nul}(A)$ , no tiene por tener dimensión nula.

- b) Se usará el proceso de Gram-Schmidt

$$W_1 = C_1$$

$$W_2 = C_2 - \text{proy}_{W_1}(C_2) = C_2 - \left( \frac{W_1 \cdot C_2}{W_1 \cdot W_1} \right) W_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - 0 \cdot W_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = C_2$$

$$W_3 = C_3 - \text{proy}_{W_1}(C_3) - \text{proy}_{W_2}(C_3) = C_3 - \left( \frac{W_1 \cdot C_3}{W_1 \cdot W_1} \right) W_1 - \left( \frac{W_2 \cdot C_3}{W_2 \cdot W_2} \right) W_2 =$$

$$= C_3 - \frac{-3}{13} W_1 - 0 \cdot W_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{3}{13} \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4/13 \\ 0 \\ 6/13 \end{pmatrix}$$

$$\text{Base ortogonal} = \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \right\} \quad (\text{SE PODÍA HABER EVITADO EL PROCESO})$$

- c) Es posible porque se trata de dos bases del mismo espacio vectorial,  $\mathbb{R}^3$ .  
Se calcularía escribiendo cada vector de la base estándar en combinación lineal de los vectores de la base obtenida; cada conjunto de escalares sería cada columna de la matriz del cambio. Es decir sería la matriz inversa de  $\begin{bmatrix} 3 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ .

d) la matriz  $Q$  será la anterior normalizada, es decir,

(5)

$$Q = \begin{bmatrix} 3/\sqrt{13} & 0 & -2/\sqrt{13} \\ 0 & 1 & 0 \\ 2/\sqrt{13} & 0 & 3/\sqrt{13} \end{bmatrix}$$

$$R = Q^T A = \begin{bmatrix} 3/\sqrt{13} & 0 & 2/\sqrt{13} \\ 0 & 1 & 0 \\ -2/\sqrt{13} & 0 & 3/\sqrt{13} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 13/\sqrt{13} & 0 & -3/\sqrt{13} \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2/\sqrt{13} \end{bmatrix}$$

e) Polinomio característico

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

$$= (1-\lambda)(\lambda^2 - 3\lambda + 2) = (1-\lambda)(\lambda-1)(\lambda-2) = -(\lambda-1)^2(\lambda-2)$$

$$\text{luego } m_{\text{alg}}(1) = 2 \text{ y } m_{\text{alg}}(2) = 1 \text{ con } \sigma(A) = \{1, 2\}$$

f)  $E(1)$   $\text{Ker}(A - I)$ ;  $A - I = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix}$  con sistema asociado:

$$\begin{cases} 2x_1 - x_3 = 0 \\ x_2, x_3 \text{ libres} \end{cases} \Rightarrow v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ y } v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \Rightarrow m_{\text{geom}}(1) = \dim E(1) = 2$$

$E(2)$   $\text{Ker}(A - 2I)$ ;  $A - 2I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \end{bmatrix}$  con sistema asociado:

$$\begin{cases} x_1 - x_3 = 0 \\ x_2 = 0 \\ x_3 \text{ libre} \end{cases} \Rightarrow v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow m_{\text{geom}}(2) = \dim E(2) = 1$$



g)  $A$  es diagonalizable con:

$$D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{y} \quad P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

que verifican  $A = P D P^{-1}$

h)  $A$  tiene inversa porque todos sus autovalores son no nulos.

$$i) A^{-1} = (P D P^{-1})^{-1} = P D^{-1} P^{-1}$$

$$D^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1/2 \end{bmatrix} \quad \text{Para hallar } P^{-1} \text{ se usará Gauss-Jordan}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 0 & -1 \end{bmatrix} = [I | P^{-1}] \quad \text{luego}$$

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1/2 \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 3/2 \end{bmatrix}$$

$$j) \text{ Como } R = Q^T A \Rightarrow R^{-1} = (Q^T A)^{-1} = A^{-1} (Q^T)^{-1} = A^{-1} Q$$

$$R^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 3/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3/\sqrt{3} & 0 & -2/\sqrt{3} \\ 0 & 1 & 0 \\ 2/\sqrt{3} & 0 & 3/\sqrt{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} & 0 & 3/2\sqrt{3} \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1/2\sqrt{3} \end{bmatrix} \quad (7)$$

### Problema 4

El sistema puede expresarse así:  $\begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$

Así que se debe diagonalizar la matriz.

$$\begin{vmatrix} 4-\lambda & -2 \\ -2 & 1-\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - 5\lambda + 4 - 4 = \lambda(\lambda - 5) \Rightarrow \text{Autovalores: } 0 \text{ y } 5$$

Para los autovectores

$$\lambda=0 \quad \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} -2x_1 + x_2 = 0 \\ x_2 = 2x_1 \end{matrix} \Rightarrow v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\lambda=5 \quad \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ -2 & -4 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} -x_1 - 2x_2 = 0 \\ x_1 = -2x_2 \end{matrix} \Rightarrow v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

La solución general será:  $\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = C_1 e^{0t} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + C_2 e^{5t} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$

Imponiendo las condiciones iniciales:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = C_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \text{con solución } C_1 = \frac{1}{5} \text{ y } C_2 = \frac{2}{5}$$

$$\text{Así que la solución particular es: } \begin{cases} x(t) = \frac{1}{5} + \frac{4}{5} e^{5t} \\ y(t) = \frac{2}{5} - \frac{2}{5} e^{5t} \end{cases}$$