## Geometría II (Grado en Matemáticas)

Examen de Julio - Grupos A y B (11/7/2013)

- 1. a) (1,5 puntos) Partiendo de las definiciones de valor y vector propio y de dependencia o independencia lineal (esto es, sin usar proposiciones o teoremas sobre valores, vectores o subespacios propios), probad que:
  - Si  $\bar{u}, \bar{v} \in \mathbf{V}$  son dos vectores propios de  $f \in \operatorname{End} \mathbf{V}$ , correspondientes a dos valores propios distintos, entonces  $\bar{u}$  y  $\bar{v}$  son linealmente independientes.
  - b) Responder razonadamente si son ciertas las dos afirmaciones siguientes:
    - (I) (1 punto) Toda métrica indefinida en un plano vectorial euclídeo tiene algún vector no nulo ortogonal a sí mismo.
    - (II) (1 punto) Todo isomorfismo autoadjunto de un plano vectorial euclídeo viene representado en cualquier base por una matriz simétrica invertible.
- 2. (2 puntos) Hallar  $\alpha \in \mathbb{R}$  para que el endomorfismo f de  $\mathbb{R}^3$ , cuya matriz asociada en la base estándar es

$$A \equiv M(f, \mathcal{B}_{\scriptscriptstyle 0}) = \begin{pmatrix} 4 & -2 & -2 \\ -3 & 3 & -3 \\ -1 & -1 & \alpha \end{pmatrix},$$

tenga al 0 como valor propio. Con ese valor de  $\alpha$ , encontrad una base de cada subespacio propio de f. Escribid una matriz P, si es que existe, tal que  $P^{-1}AP$  sea una matriz diagonal.

- 3. (1,5 puntos) Sea  $F(x,y,z) = 2x^2 + 2y^2 + z^2 + 4xy + 4xz + 4yz$  la forma cuadrática asociada a una métrica  $\mathbf{g}$  de  $\mathbb{R}^3$ . Hallar la signatura de  $\mathbf{g}$ . Encontrad una base  $\mathcal{B}$  de  $\mathbb{R}^3$  tal que la matriz  $M(\mathbf{g},\mathcal{B})$  sea diagonal, con solo unos, menos unos o ceros en la diagonal principal.
- 4. a) (1,5 puntos) Probad que la aplicación  $f(x,y) = \frac{1}{2}(-x+y,3x+y)$  es una isometría del espacio euclídeo ( $\mathbb{R}^2$ ,  $\mathbf{g}$ ), siendo  $\mathbf{g}$  la métrica euclídea cuya matriz en la base estándar es

$$M(\mathbf{g},\mathcal{B}_{\scriptscriptstyle{0}}) = \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Justificad porqué f es una simetría ortogonal de  $(\mathbb{R}^2, \mathbf{g})$  respecto a una recta vectorial. Hallad dicha recta.

b) (1,5 puntos) En el espacio euclídeo usual ( $\mathbb{R}^3$ ,  $\mathbf{g}_0$ ), hallad la matriz en la base estándar de la aplicación  $f = g \circ \mathbf{s}^{\mathbf{U}}$  que se obtiene de componer la simetría ortogonal  $\mathbf{s}^{\mathbf{U}}$  respecto al plano  $\mathbf{U}$  dado por la ecuación z = 0, con el giro g de ángulo  $\pi/3$  alrededor del eje OX (no importa el sentido de giro elegido). Probad que f es una simetría ortogonal respecto a un plano y hallad una base de dicho plano.