

PAUTA CONTROL 6 - MA11A-ALGEBRA

(1999)

Pregunta 1.

1)  $T: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  dada por

$$T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 - x_2 \\ x_3 + x_1 - 3x_4 \\ x_1 + x_2 + x_3 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & -3 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}}_A \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}$$

Luego  $A$  es la matriz representante de  $T$  c/r a bases canónicas de  $\mathbb{R}^4$  y  $\mathbb{R}^3$  respectivamente.

i) Cálculo  $\text{Ker}(T) = \{x \in \mathbb{R}^4 \mid A \cdot x = 0\}$  :

Resuelvo el sistema  $A \cdot x = 0$  :

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & -3 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 6 \\ 0 & -3 & -2 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 6 \\ 0 & 0 & 4 & -18 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow 4x_3 - 18x_4 = 0 \Rightarrow x_3 = \frac{9}{2}x_4$$

$$\left. \begin{array}{l} -x_2 - 2x_3 + 6x_4 = 0 \\ 2x_1 - x_2 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} \Rightarrow x_2 = -9x_4 + 6x_4 = -3x_4 \\ \Rightarrow x_1 = \frac{-3}{2}x_4 \end{array} \right\} \Rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = x_4 \begin{pmatrix} \frac{-3}{2} \\ -3 \\ \frac{9}{2} \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{x_4}{2} \begin{pmatrix} -3 \\ -6 \\ 9 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{Ker}(T) = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} -3 \\ -6 \\ 9 \\ 2 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \quad \text{Base } \text{Ker}(T) = \left\{ \begin{pmatrix} -3 \\ -6 \\ 9 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

Cálculo  $Im(T)$  : basta ver que columnas de A son l.i. para ello notemos que basta escalar A. Eso se realizó en la parte anterior, con resultado

$$\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} l.i.$$

De los 2 cálculos anteriores decidimos que

-T no es inyectiva pues  $Ker(T) \neq \{0\}$

-T es sobreyectiva pues  $dim(Im(T)) = 3 = dim \mathbb{R}^3$

ii) Vamos a calcular la matriz pedida B usando matrices de pasaje: El esquema es el siguiente.

$$\begin{array}{ccc} (\mathbb{R}^4, C_4) & \xrightarrow[T]{} & (\mathbb{R}^3, C_3) \\ \uparrow P & & \uparrow Q \\ (\mathbb{R}^4, \beta) & \xrightarrow[T]{} & (\mathbb{R}^3, \beta') \end{array}$$

$$\Rightarrow B = Q^{-1} \cdot A \cdot P$$

$$\text{La matriz } P = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & -3 & 1 & -3 \\ 2 & 4 & 2 & 1 \end{bmatrix} \text{ y } Q = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

Hay que calcular  $Q^{-1}$  :

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

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

$$\Rightarrow Q^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow B = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & -3 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & -3 & 1 & -3 \\ 2 & 4 & 2 & 1 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 5 & 2 & 3 \\ -5 & -13 & -4 & -5 \\ 1 & -2 & 2 & -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -7 & 0 & -6 \\ -7 & -18 & -6 & -8 \\ -3 & -12 & -2 & -9 \end{bmatrix}$$

## Pregunta 2.

2.1) Cálculo valores propios:

$$\begin{aligned} \det \begin{bmatrix} (-2-\lambda) & 2 & 0 \\ 2 & (-4-\lambda) & 2 \\ 0 & 2 & (-2-\lambda) \end{bmatrix} &= (-2-\lambda)[(-4-\lambda)(-2-\lambda)-4]-2[2(-2-\lambda)-0] \\ &= (-1)(2+\lambda) \quad ([(\lambda+4)(\lambda+2)-4]-4) \\ &= (-1)(\lambda+2) \quad (\lambda^2+6\lambda+8-8) \\ &= (-1)(\lambda+2) \quad \cdot \lambda \cdot \lambda \cdot (\lambda+6) \end{aligned}$$

$\Rightarrow$  valores propios  $-2, 0, -6$

Cálculo  $W_{-2}$ :

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 2 & -2 & 2 \\ 0 & 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} y=0 \\ 2x+2z=0 \Rightarrow x=-z \end{matrix} \\ \Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} &= z \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow W_{-2} = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \end{aligned}$$

$$y \ u_1 = \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} \\ 0 \\ 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

Cálculo de  $W_0$ :

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 2 & -4 & 2 \\ 0 & 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} 2y-2z=0 \Rightarrow y=z \\ -2x+2y=0 \Rightarrow x=y=z \end{matrix} \\ \Rightarrow W_0 &= \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \end{aligned}$$

$$y \ u_2 = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

Cálculo de  $W_{-6}$  :

$$\begin{bmatrix} 4 & 2 & 0 \\ 2 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} y = -2z \\ x = z \end{matrix} \Rightarrow W_6 = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle$$
$$\Rightarrow u_3 = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{6} \\ -2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{6} \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow \{u_1, u_2, u_3\}$  es base ortonormal de vectores propios pues  $u_1, u_2, u_3$  son vectores propios asociados a valores propios  $\neq$  y resultan ortogonales. Como dividimos por la norma, son de norma 1.

2.2) Valores propios: como  $A$  es triangular superior, los valores propios son  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 3$

Espacios propios:

$$W_1 : \begin{bmatrix} 0 & a & 0 \\ 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} z = 0 \\ a \cdot y = 0 \\ x \text{ libre} \end{matrix}$$

Si  $a \neq 0 \Rightarrow z = 0, y = 0, x$  libre  $\Rightarrow \dim W_1 = 1$

Si  $a = 0 \Rightarrow z = 0, x, y$  libre  $\Rightarrow \dim W_1 = 2$

$$W_2 : \begin{bmatrix} -2 & a & 0 \\ 0 & -2 & a \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} z \text{ es libre} \\ y = \frac{a \cdot z}{2}, x = \frac{a^2}{4} z \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \dim W_2 = 1$$

$\Rightarrow$  Si  $a \neq 0 \dim W_1 + \dim W_2 = 2 < 3$  no es diagonalizable.

Si  $a = 0 \dim W_1 + \dim W_3 = 3$  es diagonalizable.

**Pregunta 3.**

i) Si  $\dim \text{Ker}(T) = 2 \Rightarrow \lambda = 0$  es valor propio de  $A$  y  $W_0$  tiene  $\dim 2$ .

Como  $\lambda = 2$  es valor propio y  $A \in M_{3 \times 3}(\mathbb{R})$  no hay más valores propios y  $\dim W_2 = 1$ .

$$\Rightarrow W_2 = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \text{ y si } W_0 = \langle \{u_1, u_2\} \rangle$$

si tiene que  $\langle u_1, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle = 0, \langle u_2, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle = 0$  pues  $A$  es simétrica y  $\mathbb{R}^3 =$

$W_2 \oplus W_0$ . Se deduce que  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in W_0$

y  $A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$  es la matriz representante respecto de base canónica.

ii) Sea  $B \in M_{n,n}(\mathbb{R})$  definida por,

$B_{ij} = L(E^{(i,j)})$ , donde  $E^{(i,j)}$  es la matriz en  $M_{n \times n}(\mathbb{R})$  que vale 0 salvo en  $(i, j)$  donde vale 1.

$\Rightarrow A = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n A_{ij} \cdot E^{(i,j)}$  (pues  $\{E^{(i,j)}, i \in \{1, \dots, n\}, j \in \{1, \dots, n\}\}$  es base canónica).

$$\begin{aligned} \Rightarrow L(A) &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n A_{ij} \cdot \underbrace{L(E^{(i,j)})}_{B_{i,j}} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n A_{ij} \cdot B_{i,j} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (B_{j,i}^T \cdot A_{i,j}) \\ &= \sum_{j=1}^n (B^T \cdot A)_{j,j} \end{aligned}$$

Tomar  $B^T$  y se obtiene el resultado.

iii) Como  $A$  es simétrica todo valor propio es real; sea  $\lambda$  un valor propio y  $x \neq 0$  un vector propio asociado. Entonces

$$Ax = \lambda x, x \neq 0 \Rightarrow \langle Ax, x \rangle = \langle \lambda x, x \rangle \\ = \lambda \langle x, x \rangle \geq 0$$

$$\underline{\text{Como } \langle x, x \rangle > 0 \Rightarrow \lambda \geq 0}$$

iv) Si  $T$  es isomorfismo  $\Rightarrow (A \cdot M = 0 \Rightarrow M = 0)$

Si  $A$  no fuese un isomorfismo existe  $u \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$ ,  $A \cdot u = 0$  luego si  $M$  es la matriz formada por  $u$  en cada columna se tiene que  $A \cdot M = 0$  y  $M \neq 0$ .

$$\text{Si } A \text{ es invertible } \Rightarrow A \cdot M = 0 \Rightarrow A^{-1} \cdot A \cdot M = A^{-1} \cdot 0$$

$$\Rightarrow M = 0$$

$\Rightarrow T$  es inyectiva  $\Rightarrow T$  es biyectiva pues  $T$  es lineal entre espacios de la misma dimensión.