

1. Sea $f \in \text{Hom}_{\mathbb{Q}}(\mathbb{Q}^5, \mathbb{Q}^5)$ donde $f(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)$ está dada por

$$(4x_1 - 24x_2 - 8x_3 + 4x_4 - 2x_5, 3x_2 - x_4, x_1 - 14x_2 - 2x_3 + 4x_4 - x_5, x_1 - 3x_2 - 2x_3 + x_4, 2x_1 - 9x_2 - 4x_3 + x_4 + x_5).$$

(a) La representación matricial de f en la base canónica es

$$\begin{bmatrix} 4 & -24 & -8 & 4 & -2 \\ 0 & 3 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & -14 & -2 & 4 & -1 \\ 1 & -3 & -2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

(b) Tenemos $P_f(t) = P_1(t)P_2(t)P_3(t)^3$ donde $P_1(t) = t$, $P_2(t) = (t - 1)$ $P_3(t) = (t - 2)$.

(c) Sean $R_1(t) = P_2(t)P_3(t)^3$, $R_2(t) = P_1(t)P_3(t)^3$, $R_3 = P_1(t)P_2(t)$. Tenemos

$$\frac{1 + 7t}{8}R_1(t) - \frac{1 + 7t}{8}R_2(t) + \frac{44 - 34t + 7t^2}{8}R_3(t) = 1$$

así si $\Pi_1(t) = \frac{1 + 7t}{8}R_1(t)$, $\Pi_2(t) = -\frac{1 + 7t}{8}R_2(t)$ y $\Pi_3(t) = \frac{44 - 34t + 7t^2}{8}R_3(t)$ entonces, para $i = 1, 2, 3$, $p_i = \Pi_i(f)$ es la proyección sobre $V_i = \ker(P_i(f))$ de acuerdo a la descomposición

$$V = V_1 \oplus V_2 \oplus V_3.$$

(d) Tenemos para $i = 1, 2, 3$

$$[p_i]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}} = [\Pi_i(f)]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}} = \Pi_i([f]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}}).$$

Entonces

$$[p_1]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} -2 & 16 & 6 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 8 & 3 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

$$[p_2]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} 2 & -10 & -4 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -5 & -2 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 5 & 2 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

y

$$[p_3]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} 1 & -6 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & -5 & -2 & 1 & 0 \end{bmatrix},$$

(e) Si $P_D(t) = 0\Pi_1(t) + \Pi_2(t) + 2\Pi_3(t)$ y $P_N = t - P_D(t)$ entonces $f_D = P_D(f)$ es diagonalizable, $f_N = P_N(f)$ es nilpotente y $f = f_D + f_N$ es la descomposición de Jordan-Chevalley de f .

(f) Sea \mathcal{C} la base canónica de \mathbb{Q}^5 . Tenemos

$$[f_D]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}} = P_D([f]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}}) = \begin{bmatrix} 4 & -22 & -8 & 2 & -2 \\ 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -11 & -2 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 5 & -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

y

$$[f_N]_C^C = P_N([f]_C^C) = \begin{bmatrix} 0 & -2 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 3 & 0 \\ 1 & -3 & -2 & -1 & 0 \\ 1 & -4 & -2 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

- (g) [/7pts] Tenemos $V_1 = \langle (2, 0, 1, 0, 0) \rangle$, $V_2 = \langle (2, 0, 1, 0, -1) \rangle$ y $V_3 = \langle (1, 0, 0, 0, 1), (0, 0, 0, 1, 1), (-6, 1, -3, 0, 5) \rangle$. Ahora $(-6, 1, -3, 0, 5) \in \ker(f - 2id_{\mathbb{Q}^5})^3 \setminus \ker(f - 2id_{\mathbb{Q}^5})^2$. Entonces si $v_1 = (2, 0, 1, 0, 0)$, $v_2 = (2, 0, 1, 0, -1)$ y $v_3 = (1, 0, 0, 0, 1)$ entonces $\mathcal{B} = \{v_1, v_2, (f - 2id_{\mathbb{Q}^5})^2(v_3), (f - 2id_{\mathbb{Q}^5})(v_3), v_3\}$ es una base de Jordan para f . Tenemos

$$[f]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix},$$

$$[f_D]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix},$$

y

$$[f_N]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

2. Sea $f \in \text{Hom}_{\mathbb{Q}}(\mathbb{Q}^5, \mathbb{Q}^5)$ donde $f(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)$ está dada por

$$(x_1 - 5x_2 - 2x_3 + x_4 + x_5, -x_1 + 4x_2 + 2x_3, 3x_1 - 13x_2 - 6x_3 + x_4, -x_1 + 4x_2 + 2x_3, -x_1 + 5x_2 + 2x_3 - x_4 + x_5).$$

Tenemos $P_f(t) = t^5$, luego la matriz es nilpotente. Por otro lado

$$\dim(\ker(f)) = 2$$

$$\dim(\ker(f^2)) = 2 + 2$$

$$\dim(\ker(f^3)) = 2 + 2 + 1$$

así que en la forma normal de Jordan de f tenemos dos bloques, uno de dimensión 2×2 y otro de dimensión 3×3 . Tenemos $v_2 = (1, 0, 0, 0, 0) \in \ker(f^3) \setminus \ker(f^2)$ y $v_1 = (-1, 0, 0, 1, 0) \in \ker(f^2) \setminus (\ker(f) + \langle v_2, f(v_2), f^2(v_2) \rangle)$. Así $\mathcal{B} = \{f(v_1), v_1, f^2(v_2), f(v_2), v_2\}$ es una base de Jordan para f y

$$[f]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$