

# Álgebra lineal

Cambio de bases.

Representación matricial de transformaciones lineales.

Fecha de entrega: 14 de mayo de 2021

3 pts.

1. Sean  $\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{a}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{b}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{b}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$  y sean  $\mathcal{A} = \{\vec{a}_1, \vec{a}_2\}$ ,  $\mathcal{B} = \{\vec{b}_1, \vec{b}_2\}$ .

(a) Demuestre que  $\mathcal{A}$  y  $\mathcal{B}$  son bases de  $\mathbb{R}^2$ .

(b) Sea  $(\vec{x})_{\mathcal{A}} = \begin{pmatrix} 7 \\ 8 \end{pmatrix}$ . Encuentre  $(\vec{x})_{\mathcal{B}}$  y  $\vec{x}$  (en la representación estándar).

(c) Sea  $(\vec{y})_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \end{pmatrix}$ . Encuentre  $(\vec{y})_{\mathcal{A}}$  y  $\vec{y}$  (en la representación estándar).

Sugerencia para los ejercicios 3 y 4: Sugerencia: Primero encuentra una base de  $\mathbb{R}^2$  adaptada al problema y encuentre la representación matricial con respecto a esta base. Después haga un cambio de base para conseguir una representación matricial con respecto a la base canónica.

2. En  $\mathbb{R}^2$  considere la recta  $L : 2x - 3y = 0$ . Sea  $P$  la proyección ortogonal sobre  $L$ .

2 pts.

(a) Encuentre la representación matricial de  $P$  (con respecto a la base canónica de  $\mathbb{R}^2$ ).

2 pts.

(b) Encuentre el kernel de  $P$  y dé una interpretación geométrica.

2 pts.

(c) Encuentre la imagen de  $P$  y dé una interpretación geométrica.

3. En  $\mathbb{R}^3$  considere el plano  $E : 2x - y + z = 0$ . Sea  $Q$  la proyección ortogonal sobre  $E$ .

2 pts.

(a) Encuentre la representación matricial de  $Q$  (con respecto a la base canónica de  $\mathbb{R}^3$ ).

2 pts.

(b) Encuentre el kernel de  $Q$  y dé una interpretación geométrica.

2 pts.

(c) Encuentre la imagen de  $Q$  y dé una interpretación geométrica.

2 pts.

4. (a) Complete  $\begin{pmatrix} 1/4 \\ \sqrt{15/4} \end{pmatrix}$  a una base ortonormal para  $\mathbb{R}^2$ . ¿Cuántas posibilidades hay para hacerlo?

1 pts.

(b) Complete  $\begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}$  a una base ortonormal para  $\mathbb{R}^3$ . ¿Cuántas posibilidades hay para hacerlo?

1 pts.

(c) Complete  $\begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix}$  a una base ortonormal para  $\mathbb{R}^3$ . ¿Cuántas posibilidades hay para hacerlo?

5. Considere el plano  $E$  en  $\mathbb{R}^3$  dado por  $x + y - 3z = 0$ .

2 pts.

(a) Encuentre una base ortonormal para  $E$ .

2 pts.

(b) Complete la base encontrada en el literal anterior a una base ortonormal de  $\mathbb{R}^3$ .

---

---

### Ejercicio voluntario<sup>1</sup>

---

---

6. Sea  $\mathcal{B} = \{\vec{b}_1, \vec{b}_2\}$  una base de  $\mathbb{R}^2$  y sean  $\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{x}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}$  (dados en coordenadas cartesianas).
- (a) Si se sabe que  $\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ ,  $\vec{x}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ , es posible calcular  $\vec{b}_1$  y  $\vec{b}_2$ ? Si sí, calcúlelos. Si no, explique por qué no es posible.
- (b) Si se sabe que  $\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ ,  $\vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 6 \\ 2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ , es posible calcular  $\vec{b}_1$  y  $\vec{b}_2$ ? Si sí, calcúlelos. Si no, explique por qué no es posible.
- (c) ¿Existen  $\vec{b}_1$  y  $\vec{b}_2$  tal que  $\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ ,  $\vec{x}_2 = \begin{pmatrix} 6 \\ 2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ ? Si sí, calcúlelos. Si no, explique por qué no es posible.
- (d) ¿Existen  $\vec{b}_1$  y  $\vec{b}_2$  tal que  $\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ ,  $\vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$ ? Si sí, calcúlelos. Si no, explique por qué no es posible.
7. Sean  $B$ ,  $C$  y  $D$  las transformaciones lineales del Ejercicio 1 del Taller 11. Representélas como matrices y utilice estas representaciones para encontrar sus kernels e imágenes y las dimensiones correspondientes.

---

<sup>1</sup>Los ejercicios voluntarios no aportan a la nota de ninguna forma. Si los entregan de forma ordenada y bien legibles, intentaremos calificarlos para fines de retroalimentación.