

Práctico 8

1. En los casos siguientes se considera el espacio V y el subconjunto \mathcal{A} de V .

- a) $V = \mathbb{R}^3$, $\mathcal{A} = \{(0, 1, 1), (0, 0, 1), (1, 1, 1), (1, -1, 1)\}$.
 b) $V = \mathbb{R}^3$, $\mathcal{A} = \{(1, 2, -3), (4, -1, 0), (1, -1, 1), (3, 0, -1)\}$.
 c) $V = M_2$, $\mathcal{A} = \left\{ \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \right\}$.
 d) $V = M_2$, $\mathcal{A} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 & 5 \\ 6 & 0 \end{pmatrix} \right\}$.

Se pide:

- a) Determinar si \mathcal{A} es un generador de V .
 b) Determinar si \mathcal{A} es una base de V .

2. Hallar una base del subespacio W en los casos siguientes.

- a) $W = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x + y + z = 0\}$.
 b) $W = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 : x + y + z + t = 0, x + y - z - t = 0\}$.
 c) $W = \{p(x) \in \mathbb{R}_3[x] : p(0) = 0\}$.
 d) $W = \{p(x) \in \mathbb{R}_2[x] : p(1 - x) = p(1 + x), \forall x \in \mathbb{R}\}$.
 e) $W = \{A \in M_3 : A \text{ es simétrica}\}$.
 f) $W = \{A \in M_3 : A \text{ es antisimétrica}\}$.

3. En los casos siguientes, sea W el subespacio generado por el conjunto \mathcal{A} . Se pide eliminar elementos de \mathcal{A} , cuando sea necesario, hasta conseguir una base de W .

- a) $\mathcal{A} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \right\} \subset M_2$.
 b) $\mathcal{A} = \{x, x^2 - 1, 2x^2 - 1, x^3 + 2x, x^3 + x\} \subset \mathbb{R}[x]$.

4. En los casos siguientes, dado el espacio V , el subconjunto \mathcal{B} de V y el vector v de V , se pide: primero probar que \mathcal{B} es base de V y segundo hallar las coordenadas del vector v respecto a la base \mathcal{B} .

- a) $V = \mathbb{R}^4$, $\mathcal{B} = \{(1, 1, 0, 0), (1, -1, 0, 0), (0, 0, 5, 2), (0, 0, 3, 1)\}$, $v = (2, -4, 5, 7)$.
 b) $V = M_2$, $\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\}$, $v = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ -5 & 7 \end{pmatrix}$.
 c) $V = \mathbb{R}_2[x]$, $\mathcal{B} = \{(x - 1)^2, x - 1, 1\}$, $v = x^2 + x + 1$.

5. En los casos que siguen, escribir un vector genérico $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ en función de la base dada:

$$\mathcal{B}_1 = \{(1, 0, 0), (1, 1, 0), (1, 1, 1)\}; \quad \mathcal{B}_2 = \{(2, 1, 1), (2, 2, 1), (1, 1, 1)\}.$$

6. En los casos que siguen, hallar el vector v sabiendo sus coordenadas en la base dada.

- a) $V = \mathbb{R}^2$, $\mathcal{B} = \left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}} \right), \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}} \right) \right\}$, $\text{coord}_{\mathcal{B}}(v) = (1, -1)$.
 b) $V = M_2$, $\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\}$, $\text{coord}_{\mathcal{B}}(v) = (1, 1, 1, 1)$.

7. En los casos siguientes, dadas las bases \mathcal{B} y \mathcal{C} de V y las coordenadas de un vector v en la base \mathcal{B} , hallar la matriz de cambio de base de \mathcal{B} a \mathcal{C} y expresar v como combinación lineal de los elementos de \mathcal{C} .

- a) $V = \mathbb{R}^2$, $\mathcal{B} = \{(1, 1), (2, 3)\}$, $\mathcal{C} = \{(0, 3), (5, -1)\}$, $\text{coord}_{\mathcal{B}}(v) = (2, -1)$.
 b) $V = \mathbb{R}^3$, $\mathcal{B} = \{(1, -1, 0), (0, 1, -1), (1, 0, 1)\}$, $\mathcal{C} = \{(3, 0, 0), (1, 2, -1), (0, 1, 5)\}$, $\text{coord}_{\mathcal{B}}(v) = (2, -1, 4)$.
 c) $V = \mathbb{R}_2[x]$, $\mathcal{B} = \{x^2, x, 1\}$, $\mathcal{C} = \{x^2 + x + 1, x + 1, 1\}$, $\text{coord}_{\mathcal{B}}(v) = (2, -1, 0)$.
 d) $V = M_2$, $\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \right\}$, $\mathcal{C} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\}$, $\text{coord}_{\mathcal{B}}(v) = (1/2, 1/2, -1, 2)$.

8. Consideramos $\mathcal{B} = \{(1, 1), (1, 0)\}$ base de \mathbb{R}^2 y $A = \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$.

- a) Hallar la base \mathcal{C} tal que $_{\mathcal{B}}[\text{Id}]_{\mathcal{C}} = A$.
 b) Hallar la base \mathcal{D} tal que $_{\mathcal{D}}[\text{Id}]_{\mathcal{B}} = A$.

9. Sea $\mathcal{B} = \{e_1, e_2, e_3\}$ la base canónica de \mathbb{R}^3 y $\mathcal{C} = \{f_1, f_2, f_3\}$ la base de \mathbb{R}^3 obtenida rotando \mathcal{B} alrededor del eje Oz un ángulo θ ($0 \leq \theta < 2\pi$) en sentido positivo, cuando vemos el plano Oxy desde arriba.

- a) Hallar explícitamente f_1, f_2, f_3 .
 b) Hallar la matriz de cambio de base de \mathcal{B} a \mathcal{C} .
 c) Hallar las coordenadas del vector $(1, 1, 1)$ en la base \mathcal{C} .