

Examen Julio 2014

1. Sean  $V, W$   $\mathbb{R}$ -espacios vectoriales y  $f : V \rightarrow W$  un isomorfismo. Sea  $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n\}$  una base de  $V$ .

- Probar que  $T : V \oplus W \rightarrow V \oplus W$  dada por  $T(v, w) = (f^{-1}(w), f(v))$  es una transformación lineal, que es un isomorfismo. Hallar  $T^{-1}$ .
- Probar que  $L_1 = \{(v, w) \in V \oplus W : T(v, w) = (v, w)\}$  es un subespacio vectorial, y que  $(v, w) \in L_1$  si y sólo si  $w = f(v)$ . Hallar una base de  $L_1$ , que llamaremos  $\mathcal{C}_1$ .
- Probar que  $L_2 = \{(v, w) \in V \oplus W : T(v, w) = -(v, w)\}$  es un subespacio vectorial, y que  $(v, w) \in L_2$  si y sólo si  $w = -f(v)$ . Hallar una base de  $L_2$ , que llamaremos  $\mathcal{C}_2$ .
- Probar que  $V \oplus W = L_1 \oplus L_2$ .
- Si  $n = 2$ , hallar la matriz asociada a  $T$  en la base  $\mathcal{C}_1 \cup \mathcal{C}_2$ .

2. a) Hallar una transformación lineal  $T : \mathbb{R}_2[x] \rightarrow \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  que verifique  $T(1 - x) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,

$$T(x^2 + 3) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ y } N(T) = \{a + ax + ax^2 : a \in \mathbb{R}\}.$$

*Sugerencia:* Hallar una base de  $N(T)$ .

- Probar que la transformación lineal hallada en a) es la única que verifica las condiciones pedidas.
- Hallar  ${}_C[T]_{\mathcal{B}}$ , la matriz asociada a  $T$  en las bases  $\mathcal{B} = \{1, x, x^2\}$  y  $\mathcal{C} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$ .
- Hallar una base de  $\text{Im}(T)$ .

3. Sean  $U, V$  y  $W$   $\mathbb{k}$ -espacios vectoriales de dimensión finita y  $T : U \rightarrow V$  y  $S : V \rightarrow W$  transformaciones lineales, tales que  $\text{Im}(T) \subset N(S)$ , con  $S$  sobreyectiva y  $T$  inyectiva.

- Probar que  $\dim V \geq \dim U + \dim W$ .
- Probar que  $\dim V = \dim U + \dim W$  si y sólo si  $\text{Im}(T) = N(S)$ .
- Se sabe además que  $\{u_1, u_2\}$  es una base de  $U$ ,  $\{w_1, w_2\}$  es una base de  $W$  y que  $G = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$  es una base de  $V$  tal que:

$$S(v_1) = w_1, S(v_2) = w_1 + w_2, S(v_3) = w_1 - w_2, v_4 = T(u_1), v_5 = T(u_2)$$

- Hallar una base de  $N(S)$ .
- Hallar una base de  $V/\text{Im}(T)$  y una base de  $\pi(N(S)) \subset V/\text{Im}(T)$ , donde  $\pi : V \rightarrow V/\text{Im}(T)$  es la proyección canónica.

**Solución:**

1. a) Es evidente, ya que  $f$  es lineal.  $T^{-1} = T$ .  
b)  $T(v, w) = (f^{-1}(w), f(v)) = (v, w)$  si y sólo si  $w = f(v)$ .  $\mathcal{C}_1 = \{(v_1, f(v_1)), \dots, (v_n, f(v_n))\}$ .  
c)  $T(v, w) = (f^{-1}(w), f(v)) = (-v, -w)$  si y sólo si  $w = -f(v)$ .  $\mathcal{C}_2 = \{(v_1, -f(v_1)), \dots, (v_n, -f(v_n))\}$ .  
d) Como  $L_1 \cap L_2 = (0, 0)$  son linealmente disjuntos. Por dimensión tenemos que  $V \oplus W = L_1 \oplus L_2$ .  
e)

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

- a)  $\{1 + x + x^2\}$  es una base de  $N(T)$ .

$$1 = -(1 - x) + (x^2 + 3) - (1 + x + x^2), \quad x = -2(1 - x) + (x^2 + 3) - (1 + x + x^2), \quad x^2 = 3(1 - x) - 2(x^2 + 3) + 3(1 + x + x^2). \text{ Luego } T(a + bx + cx^2) = \begin{pmatrix} a+b-2c & a+b+2c \\ -a-2b+3c & 0 \end{pmatrix}.$$

- b) Como  $\{1 - x, x^2 + 3, 1 + x + x^2\}$  es una base de  $\mathbb{R}_2[x]$ ,  $T$  es única.

c)  $c[T]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & 3 \\ -1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$

- d)  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right\}.$

2. a) Sabemos que  $\dim V = \dim N(S) + \dim W \geq \dim \text{Im}(T) + \dim W$ .  
b) En a), la igualdad se cumple cuando  $\dim N(S) = \dim \text{Im}(T)$ .  
c) Tenemos que  $\dim N(S) = 3$ . Por otra parte,  $-2v_1 + v_2 + v_3 \in N(S)$ , pero no es combinación lineal de  $v_4, v_5$ . Luego  $\{-2v_1 + v_2 + v_3, v_4, v_5\}$  es una base de  $N(S)$ .  
 $\{\overline{v_1}, \overline{v_2}, \overline{v_3}\}$  es una base de  $V/\text{Im}(T)$ .  
 $\overline{\{-2v_1 + v_2 + v_3\}}$  es una base de  $\pi(N(S))$