

5/4

1	2	3	4	5
B	B	B	B	B

CALIF.
A

APELLIDO Y NOMBRE: [REDACTED]
LIBRETA: [REDACTED]

MAIL: ROMANIMANSA@GMAIL.COM
TURNO: 14 a 17 19 a 22

Álgebra Lineal - Segundo Cuatrimestre 2017
Segundo Parcial (1/12/2017)

1. Hallar todas las posibles formas de Jordan de la matriz $A \in \mathbb{C}^{10 \times 10}$ sabiendo que cumple, simultáneamente,

- $(A - 2\text{Id})^3(A - \text{Id})^4 = 0$,
- $\text{rg}(A - \text{Id}) = 8$, $\text{rg}(A - \text{Id})^2 = \text{rg}(A - \text{Id})^3 = 7$,
- $\dim(\text{Nu}((A - 2\text{Id})^2)) = 5$.

2. Sean $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un \mathbb{R} -espacio vectorial con producto interno y $\beta = \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ una base ortonormal de V . Sean $v = 8v_1 + 5v_2 + 2v_3 + v_4 \in V$ y S el subespacio

$$S = \langle v_1 + 2v_2 + 2v_4, 2v_2 - v_4 \rangle.$$

Decidir si v está más cerca de S o de su complemento ortogonal S^\perp .

3. Sea V un \mathbb{R} -espacio vectorial de dimensión finita con producto interno. Dados $v, w \in V \setminus \{0\}$, se define $T : V \rightarrow V$ como $T(u) = \langle u, v \rangle w$ para todo $u \in V$.

- (a) Probar que T es una transformación lineal y hallar T^* .
- (b) Probar que T es autoadjunta si y solo si v es múltiplo de w .

4. Sean $L = \langle(4, -3, 0)\rangle + (1, 2, 3)$ y $L' = \langle(0, 0, 1)\rangle + (8, 3, -2)$ dos rectas en \mathbb{R}^3 . Hallar una recta L'' alabeada con ambas tal que $d(L, L'') = d(L', L'')$. ¿Es L'' única?

5. Sea $\Phi : \mathbb{Q}^4 \times \mathbb{Q}^4 \rightarrow \mathbb{Q}$ la forma bilineal cuya matriz en la base canónica es

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

Hallar una base B de \mathbb{Q}^4 tal que la matriz $|\Phi|_B$ sea diagonal.

JUSTIFICAR TODAS LAS RESPUESTAS

$$1 - \bullet (A - 2Id)^3 (A - Id)^4 = 0$$

$\exists B$ una matriz de $4^{10 \times 10}$ / $|A|_B = J_A$ }
donde J_A es una forma de Jordan.

- J_A tiene en su diagonal solo "1" y "2".

- $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 2$. Bloques de diagonal λ_1

donde a lo sumo 4×4 y de diagonal λ_2 a lo sumo 3×3 .

$$\bullet \operatorname{rg}(A - Id) = 8, \operatorname{rg}(A - Id)^2 = \operatorname{rg}(A - Id)^3 = 7$$

- Hay dos bloques de λ_1 ($\operatorname{rg}(A - Id) = 8$)

- Un bloque de 1×1 y el otro de 2×2 . Entonces lo restante es una matriz de Jordan de autovalor λ_2 de 7×7 .

$$\bullet \dim(\operatorname{Nu}((A - 2Id)^2)) = 5$$

- Proporciona que, dado que solo tienen una matriz de Jordan de diagonal λ_2 de 7×7 , la única configuración de bloques posibles es: $3 \times 3, 3 \times 3, 1 \times 1$.

Veamos que no puede haber más de 3 bloques:

○ Si hay 5 o más: $\operatorname{Nu}(A - 2Id) \geq 5$, Si es exactamente 5, dado que la matriz de Jordan de λ_2 es de 7×7 , $\operatorname{Nu}(A - 2Id)^2 \geq 5$.

○ Si hay 4: $\operatorname{Nu}(A - 2Id) = 4$ y $\operatorname{Nu}((A - 2Id)^2) = 5$. La única configuración que admite esto es tener un bloque de 4×4 y los demás de 1×1 ; pero el mayor bloque es de 3×3 .

○ Si hay 3: la otra alternativa es que sean: $3 \times 3, 2 \times 2, 2 \times 2$. Pero si es así $\operatorname{Nu}((A - 2Id)^2) = 6$

○ Para que haya menos de 3, alguno debería ser mayor a 3×3 .

→ Todas las formas de Jordan de una matriz A que cumpla el enunciado son semejantes a:

$$\left(\begin{array}{ccccccccc} 1 & 0 & & & & & & & \\ 1 & 0 & & & & & & & \\ 0 & 0 & 1 & 0 & & & & & \\ & & & & & & & & \\ 0 & 2 & 0 & 0 & & & & & \\ 0 & 1 & 2 & 0 & & & & & \\ 0 & 1 & 2 & 0 & & & & & \\ 0 & 0 & 0 & 0 & & & & & \\ & & & & 2 & 0 & & & \\ & & & & 1 & 2 & 0 & & \\ & & & & 0 & 2 & 0 & & \\ & & & & & 2 & 0 & & \\ & & & & & 1 & 2 & 0 & \\ & & & & & 0 & 2 & 0 & \\ & & & & & & 2 & 0 & \\ & & & & & & 1 & 2 & 0 \\ & & & & & & 0 & 2 & 0 \end{array} \right)$$

2- Sea B base ortogonal, $\langle v_i, v_j \rangle = 1 \Leftrightarrow \langle v_i, v_j \rangle = 0$ si $i \neq j$

Sea una base ortogonal de S . Para ello sea Gram-Schmidt sobre los generadores de S .

$$\begin{aligned} \langle 2v_2 - v_4, v_1 + 2v_2 + 2v_4 \rangle &= \langle 2v_2, v_1 + 2v_2 + 2v_4 \rangle - \langle v_4, v_1 + 2v_2 + 2v_4 \rangle \\ &= 4 - 2 \\ &= 2 \end{aligned}$$

(Separando las sumas y sacando escalares por facilidad del trámite en un R.D. v_i y usando que B base ortogonal se aplica el P.I. canónico sobre las coordenadas de los vectores en B).

$$B_S = \{v_1 + 2v_2 + 2v_4\}$$

$$\|v_1 + 2v_2 + 2v_4\|^2 = \langle v_1 + 2v_2 + 2v_4, v_1 + 2v_2 + 2v_4 \rangle = 9$$

$\Rightarrow B_S = \{v_1 + 2v_2 + 2v_4, 2v_2 - v_4 - \frac{2}{9}(v_1 + 2v_2 + 2v_4)\}$ es una base ortogonal de S . Para hallar las distancias de v a S y S^\perp sea p proyección ortogonalmente, que $d(v, S) = \|v - p_S(v)\|$ donde p_S es el proyector ortogonal sobre S ($B_S = \{s_1, s_2\}$). $d(v, S^\perp) = \|p_S(v)\|$ puesto que $p_{S^\perp}(v) = v - p_S(v)$.

$$p_S(v) = s_1 \frac{\langle v, s_1 \rangle}{\|s_1\|^2} + s_2 \frac{\langle v, s_2 \rangle}{\|s_2\|^2}. \text{ Similamente } \langle v, s_1 \rangle \neq \langle v, s_2 \rangle$$

$$\langle v, s_1 \rangle = 20$$

$$\langle v, s_2 \rangle = 67$$

$$\|s_2\|^2 = \langle s_2, s_2 \rangle = \left\langle \frac{14}{9}v_2 - \frac{2}{9}v_1 - \frac{13}{9}v_4, \frac{14}{9}v_2 - \frac{2}{9}v_1 - \frac{13}{9}v_4 \right\rangle = \frac{369}{81} = \frac{41}{9}$$

$$\Rightarrow p_S(v) = \frac{s_1 \cdot 20}{9} + \frac{s_2 \cdot 67}{41} \cdot v. \text{ Comparamos } \|v - p_S(v)\| \text{ contra } \|p_S(v)\|.$$

$$\|p_S(v)\| = \left\| \frac{20}{9}s_1 + \frac{67}{41}s_2 \right\| = \left(\frac{20}{9}^2 s_1 + \frac{67}{41}^2 s_2 \right)^{1/2} = \left(\frac{20}{9} \right)^2 \langle s_1, s_1 \rangle + \left(\frac{67}{41} \right)^2 \langle s_2, s_2 \rangle$$

$$\text{y que } \langle s_1, s_2 \rangle = 0. \rightarrow \|p_S(v)\| = \sqrt{\frac{20^2}{9} + \frac{67^2}{41}} \approx 32,1$$

$$\|v - p_S(v)\|_p = \left(\frac{33,38}{369}, \frac{-8232}{369}, \frac{12}{369}, \frac{6568}{369} \right) \text{ y su norma } \approx 29,76 \Rightarrow v \text{ distante de } S$$

(34)

83y5

FECHE

$$3-a) T(u) = \langle u, v \rangle w$$

$$\bullet T(u+h) = \langle u+h, v \rangle w$$

$$= (\langle u, v \rangle + \langle h, v \rangle) w$$

Uso que el P. I. sobre un R-esp. es
bilineal.

$$= \langle u, v \rangle w + \langle h, v \rangle w$$

$$= T(u) + T(h)$$

$$\bullet T(\lambda u) = \langle \lambda u, v \rangle w$$

$$= \lambda \langle u, v \rangle w = \lambda T(u)$$

Propongo como adjunta para T a H , $H(\lambda) = \langle w, \lambda \rangle v$ para los mismos v y w definidos en $T \neq \emptyset \in V$. Veamos que es su adjunta:

$$\langle T(u), z \rangle = \langle \langle u, v \rangle w, z \rangle = \langle u, v \rangle \langle w, z \rangle \text{ Por bilinealidad}$$

$$\langle \lambda u, H(z) \rangle = \langle u, \langle w, z \rangle v \rangle = \langle u, v \rangle \langle w, z \rangle$$

Como $\langle T(u), z \rangle = \langle u, H(z) \rangle \forall u, z \in V$, H es la adjunta de T .

$$b) \boxed{\Leftrightarrow} v = \lambda w \quad \langle T(u), z \rangle = \langle \langle u, \lambda w \rangle w, z \rangle = \lambda \langle u, w \rangle \langle w, z \rangle$$

$$\langle \lambda u, T(z) \rangle = \langle u, \langle z, \lambda w \rangle w \rangle = \lambda \langle z, w \rangle \langle u, w \rangle$$

$$\langle T(w), z \rangle = \langle u, T(z) \rangle \quad \forall u, z \in V.$$

$$\boxed{\Rightarrow} \langle T(u), z \rangle = \langle u, v \rangle \langle w, z \rangle \quad \text{Me gustaría que esos expresiones fueran}$$

$$\langle u, T(z) \rangle = \langle u, w \rangle \langle v, z \rangle \quad \text{misma} \quad \forall u, z \in V. \quad \text{En particular, para}$$

$$z = v, u = w$$

$$\rightarrow \langle T(w), v \rangle = \langle w, v \rangle \langle w, v \rangle$$

$$\langle w, T(v) \rangle = \langle w, w \rangle \langle v, v \rangle = \|w\|^2 \|v\|^2$$

Por Cauchy - Schwartz, $|\langle a, b \rangle| \leq \|a\| \|b\|$ y la igualdad vale solo si a es múltiplo de b . \Rightarrow

$$\langle w, v \rangle^2 \leq \|w\|^2 \|v\|^2. \quad \text{Como quiero que valga la igualdad,}$$

$$v = \lambda w$$

$$\Downarrow \quad \text{on} \quad C-S \odot$$

5 - Sea $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$. Como A es simétrica, se lo es y queremos encontrar una matriz P tal que $P^T A P$ sea diagonal.

Procedemos haciendo las mismas operaciones sobre filas y columnas para hallar P .

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} A \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} = A'$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\frac{3}{4} & 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & 1 \end{pmatrix} A' \begin{pmatrix} 1 & -\frac{3}{4} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{5}{4} & -\frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix} = A''$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{6}{5} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} A'' \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{6}{5} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{5} \end{pmatrix} = A'''$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} A''' \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{5}{4} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{5} \end{pmatrix} = |A|_B$$

Halla el producto de las matrices con que multiplicó a A por la derecha y sus columnas serán los vectores de la base B por la que A se ha hecho diagonal.

El producto de esas matrices me quedó:

$$\begin{pmatrix} 1 & -\frac{3}{4} & \frac{1}{2} \\ 1 & \frac{1}{4} & -\frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Por lo que $B = \{(1, 1, 0, 0),$

$$(-\frac{3}{4}, \frac{1}{4}, 0, 0),$$

$$(\frac{1}{5}, -\frac{1}{5}, 1, 0),$$

$$(-\frac{1}{2}, -\frac{5}{2}, 1)\}$$

Fíjate que si empezabas permutando y no sumando las cuentas se simplificaban bastante

$$4) L_4 = \langle 4, -3, 0 \rangle + \langle 1, 2, 3 \rangle$$

$$L_2 = \langle 0, 0, 1 \rangle + \langle 2, 3, -2 \rangle.$$

$$L_3 = \langle -3, 4, 0 \rangle + \underbrace{\langle 1, 2, 3 \rangle}_{s_3}$$

$$L_3 = (s_4 + s_2)^\perp$$

$$L_2 = (s_1 + s_3)^\perp$$

$$L_1 = (s_2 + s_1)^\perp$$

$$\bullet d(L_3; L_4) = \|P_{(s_3+s_1)^\perp}(p_3 - p_4)\| = \|P_{s_2}((p_3 - (1, 2, 3)))\|$$

$$\rightarrow P_{s_2}(p_3 - (1, 2, 3)) = (0, 0, 1) \langle (0, 0, 1); p_3 - (1, 2, 3) \rangle = (0, 0, 1) f_3 + \langle (0, 0, 1), p_3 \rangle$$

$$\bullet d(L_2, L_3) = \|P_{(s_2+s_3)^\perp}(p_3 - (8, 3, -2))\| = \|P_{s_1}(p_3 - (8, 3, -2))\|$$

$$\rightarrow P_{s_1}(p_3 - (8, 3, -2)) = \underbrace{\langle p_3 - (8, 3, -2), \frac{(4, -3, 0)}{\|(4, -3, 0)\|^2} \rangle}_{\frac{1}{2}} \cdot (4, -3, 0)$$

$$= (\langle p_3, (4, -3, 0) \rangle - 23) \frac{(4, -3, 0)}{25}$$

Puedo que ambos normas sean iguales. Las respectivas normas son

$$\|(3 - \langle (0, 0, 1), p_3 \rangle)\|; \|\langle p_3, (4, -3, 0) \rangle - 23\| = \frac{1}{5}$$

$$p_3 = (x, y, z)$$

$$\Rightarrow \|3 - z\| = \|(4x - 3y - 2z)\| = \frac{1}{5}. \quad \text{Tengo } 4 \text{ soluciones.}$$

Considero, por ejemplo, el ~~(-3, 4, 0)~~: $(0, -1, -1)$.

\rightarrow la recta $L_3 = \langle (-3, 4, 0) \rangle + (0, -1, -1)$ cumple lo pedido
y no es única.