

Alumno: Especialidad:

Profesor con quien cursó la asignatura:..... Año y mes de firma TP:

Ejercicio Corrector	1				2			3			Calificación
	a	b	c	d	a	b	c	a	b	c	

Calificación Final:.....

Ejercicio 1. El conjunto formado por los vectores $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$, $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$ y $\vec{c} = (c_1, c_2, c_3)$, constituye una base ortonormal de \mathbf{R}^3 y sus elementos se utilizan para definir los siguientes planos

$$\pi_1 \equiv a_1x + a_2y + a_3z = 0$$

$$\pi_2 \equiv b_1x + b_2y + b_3z = 0$$

$$\pi_3 \equiv c_1x + c_2y + c_3z = 0$$

- Identificar la intersección de los planos π_1 y π_2 ($\pi_1 \cap \pi_2$). Interpretar geoméricamente. ¿Qué relación existe entre $\pi_1 \cap \pi_2$ y π_3 ?
- Identificar la intersección de los tres planos ($\pi_1 \cap \pi_2 \cap \pi_3$). Justificar claramente la respuesta.
- La recta $r_1 : (x, y, z) = (x_0, y_0, z_0) + \lambda(\vec{a} + \vec{b}) \quad \forall \lambda \in \mathbf{R}$, ¿está incluida en π_3 ?
- La matriz $B \in \mathbf{R}^{3 \times 3}$ es la matriz cuyas columnas son los vectores $3\vec{a}$; $2\vec{b}$; \vec{c} . Calcular el valor del determinante de la matriz B .

Ejercicio 2. Decidir si cada una de las afirmaciones siguientes es verdadera o falsa. Si es verdadera demostrarla si es falsa proponer un contraejemplo.

Sean A y B dos matrices inversibles de $\mathbf{R}^{n \times n}$.

- Si $X \in \mathbf{R}^{n \times 1}$ es autovector de $A \cdot B^{-1}$ con autovalor $\lambda \neq 0$, entonces X es también autovector de $B \cdot A^{-1}$ pero con autovalor λ^{-1} .
- Si Y pertenece al núcleo de la transformación lineal $f(x) = A \cdot x$ entonces Y pertenece también al núcleo de la transformación $h(x) = (f \circ f)(x)$.
- El rango de $C = A \cdot B$ es menor que n .

Ejercicio 3. Sea la transformación lineal $f : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$ cuya matriz asociada es

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

- Sean los vectores no nulos $\vec{u} = (a, 0, 0)$ y $\vec{v} = (0, b, c)$. Demostrar que el área del paralelogramo entre los vectores \vec{u} y \vec{v} es la misma que el área del paralelogramo que determinan sus imágenes, $f(\vec{u})$ y $f(\vec{v})$.
- ¿Qué valor debe tomar $k \in \mathbf{N}$ tal que $g(\vec{x}) = A^k(\vec{x})$ sea la transformación identidad?
- Hallar el subespacio $S \subset \mathbf{R}^{3 \times 3}$ de todas las matrices $X \in \mathbf{R}^{3 \times 3}$ que conmutan con la matriz A es decir que verifican que $A \cdot X = X \cdot A$.