

Alumno: Especialidad:

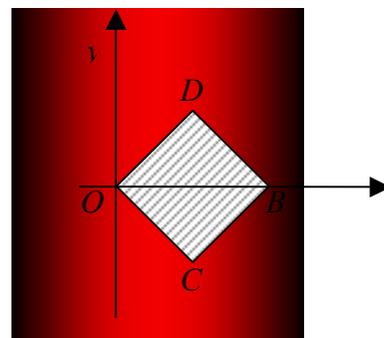
Profesor con quien cursó la asignatura:..... Año de firma TP:

Ejercicio Corrector	1					2	3		4		Calificación
	a	b	c	d	e		a	b	a	b	

Calificación Final:.....

Ejercicio 1. Al cuadrado $OBCD$ de lado de longitud $\sqrt{2}$ se le adosa un sistema de coordenadas cartesiano ortogonal como indica la figura. Se aplica sobre él la transformación lineal $f: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$ cuya matriz asociada es $A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$.

- a) Graficar la imagen que resulta de transformar el cuadrado mediante f (no olvidar incluir las escalas correspondientes a los ejes).
- b) Hallar el ángulo entre los vectores \overrightarrow{OB} y $f(\overrightarrow{OB})$.
- c) Encontrar una matriz ortogonal Q y una matriz diagonal D tales que $A = QDQ^{-1}$;
esto es, hallar una matriz diagonal semejante con A con matriz de pasaje Q ortogonal.
- d) Demostrar que si se cumple la relación de semejanza entre A y D expresada en el ítem anterior, también se cumple una relación de semejanza equivalente entre A^n y D^n .
- e) Utilizar los resultados anteriores para calcular A^n con $n \in \mathbf{N}$.



Ejercicio 2. Calcular, usando propiedades, el valor del determinante de la matriz A , donde

$$A = ((a_{i,j})) \in \mathbf{R}^{4 \times 4} \wedge a_{i,j} = i^{j-1}.$$

Ejercicio 3. Sean los planos $\pi_1 \equiv A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$ y $\pi_2 \equiv A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$. En los siguientes casos, deducir a partir de la información dada si π_1 y π_2 se intersecan y, en caso afirmativo, que tipo de lugar geométrico representa esa intersección. Justificar cada respuesta.

Caso a. El rango de la matriz $\begin{pmatrix} A_1 & B_1 & C_1 \\ A_2 & B_2 & C_2 \end{pmatrix}$ es 2.

Caso b. El rango de la matriz $\begin{pmatrix} A_1 & B_1 & C_1 & -D_1 \\ A_2 & B_2 & C_2 & -D_2 \end{pmatrix}$ es 1.

Ejercicio 4. Para cada una de las siguientes proposiciones y justificando la respuesta, decir si es verdadera o falsa: En caso de ser falsa, dar un contraejemplo.

- a) Los vectores de \mathbf{R}^3 \vec{u} y \vec{v} son no nulos y no paralelos, entonces $\{\vec{u}; \vec{v}; \vec{w} = \vec{u} \times \vec{v} - \vec{v} \times \vec{u}\}$ es un conjunto linealmente independiente.
- b) Sea $f: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$ una transformación lineal tal que \vec{v}_1 y \vec{v}_2 son autovectores con el mismo autovalor λ , entonces el conjunto $\{\vec{v}_1; \vec{v}_2\}$ es linealmente dependiente.