

Alumno: ..... Especialidad: .....

Profesor con quien cursó:..... Mes y año de firma TP: .....

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

Calificación Final:.....

**Ejercicio 1.** Representar el paralelepípedo que tiene por vértices a:

$$O(0;0;0), A(l;0;0) B(l;0;l), C(0;0;l) D(l;2l;l), E(l;2l;2l), F(0;2l;2l), G(0;2l;l) , \text{ con: } l \in \mathbf{R}_{>0}$$

- Escribir la ecuación vectorial paramétrica del plano “ $\alpha$ ”, que contiene al punto medio del segmento:  $\overline{OE}$  y resulta paralelo al plano coordenado: “ $y; z$ ”.
- Calcular la distancia del origen de coordenadas al plano “ $\beta$ ”, que contiene a la cara determinada por los vértices:  $A, B, E, D$ .
- Para  $l = 1$ , escribir la expresión explícita de la transformación lineal:  $f: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$ , que a cada punto del espacio lo proyecta sobre la recta “ $r$ ”, que pasa por el origen de coordenadas y por el punto  $D$ .

**Ejercicio 2.** Decidir si cada una de las siguientes afirmaciones es verdadera o falsa. En caso que sea verdadera justificar la respuesta. En caso que sea falsa proponer un contraejemplo o justificar adecuadamente, si:

a)  $\forall A \in \mathbf{R}^{n \times n} \wedge \forall B \in \mathbf{R}^{n \times n} \wedge A^2 + A \cdot B = I \rightarrow A$  no admite inversa.

b) No existe valor real de “ $k$ ”, tal que la matriz  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & k \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 3 \end{pmatrix}$  resulte diagonalizable.

c) Sea  $f: \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$  una transformación lineal entre dos espacios vectoriales reales  $\mathbf{V}$  y  $\mathbf{W}$  de dimensión finita.

Si  $Nu(f) = \mathbf{V}$ , entonces  $Im(f) = \{\overrightarrow{O_W}\}$ .

**Ejercicio 3.** Sabiendo que:  $B = \{\overrightarrow{u_1}, \overrightarrow{u_2}, \overrightarrow{u_3}\}$  es una base ortogonal de  $\mathbf{R}^3$ , analizar la dimensión de los subespacios de  $\mathbf{R}^3$ :  $S_1$  y  $S_2$ , para los distintos parámetros reales de “ $t$ ”, justificando las respuestas, si:

a)  $S_1$  está generado por  $A = \{\overrightarrow{u_1}, (\overrightarrow{u_2} \cdot \overrightarrow{u_3})\overrightarrow{u_2}, (t\overrightarrow{u_1}) \times \overrightarrow{u_3}\}$ .

b)  $S_2$  está generado por  $C = \{\overrightarrow{u_1}, -\overrightarrow{u_1} - (1-t)\overrightarrow{u_3}\}$ .