

Alumno: Especialidad:

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

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

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 “ α ”, 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 “ β ”, 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 $C = \{\overrightarrow{u_1}, -\overrightarrow{u_1} - (1-t)\overrightarrow{u_3}\}$.