

BLOQUE 1

- EJERCICIO 1: 2 PUNTOS
- EJERCICIO 2: 2 PUNTOS
- EJERCICIO 3: 2 PUNTOS
- EJERCICIO 4: 4 PUNTOS

1. Consideremos el conjunto

$$S = \{p(x) \in \mathcal{P}_4 / p(0) = 0 \wedge p''(0) = 0 \wedge p'(1) - 4p(1) = 0\} \subset \mathcal{P}_4$$

Demostrar que S es un subespacio vectorial de \mathcal{P}_4 . Hallar una base B de S e indicar la dimensión de S .

2. Consideremos el subespacio vectorial S de \mathbb{R}^4 definido por:

$$S = \mathcal{L}(\{\bar{u}_1 = (2, 5, 0, -3), \bar{u}_2 = (0, -1, 0, 1, 1), \bar{u}_3 = (1, 1, 0, 0, 0)\})$$

Hallar un sistema generador G de S que no sea base de S . Justificar la respuesta.

Hallar un sistema libre F de S que no sea base de S . Justificar la respuesta.

3. Sea

$$B = \left\{ A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \right\}$$

una base de cierto subespacio vectorial S de $\mathcal{M}_{2 \times 3}(\mathbb{R})$. Prolongar B hasta conseguir una base B^* de $\mathcal{M}_{2 \times 3}(\mathbb{R})$. Justificar la respuesta.

4. Consideremos el espacio vectorial euclídeo $(\mathbb{R}^4, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ con el producto escalar definido por:

$$\begin{aligned} \langle \bar{x}, \bar{y} \rangle &= x_1y_1 - x_1y_2 - x_2y_1 + 2x_2y_2 + 2x_3y_3 + x_4y_4 \\ \bar{x} &= (x_1, x_2, x_3, x_4), \bar{y} = (y_1, y_2, y_3, y_4) \in \mathbb{R}^4 \end{aligned}$$

Hallar una base ortonormal del subespacio vectorial S de \mathbb{R}^4 definido por:

$$S = \mathcal{L}(\{\bar{u}_1 = (1, 0, 0, 0), \bar{u}_2 = (1, 1, 1, 0), \bar{u}_3 = (0, 1, 1, 1)\})$$

BLOQUE 2

- EJERCICIO 1: 3 PUNTOS
- EJERCICIO 2: 4 PUNTOS
- EJERCICIO 3: 3 PUNTOS

1. En el espacio vectorial euclídeo $(\mathcal{P}_3, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ con el producto escalar usual definido por:

$$\langle p(x), q(x) \rangle = aa' + bb' + cc' + dd'$$
$$p(x) = ax^3 + bx^2 + cx + d, q(x) = a'x^3 + b'x^2 + c'x + d' \in \mathcal{P}_3$$

consideremos cierto subespacio vectorial S del que sabemos que

$$B = \{p_1(x) = x^3 + x, p_2(x) = x^3 + 2x^2 - x + 2, p_3(x) = -2x^3 + x^2 + 2x + 1\}$$

es una base ortogonal de S .

Calcular la mejor aproximación de $p(x) = x^2 + 1$ en S . Justificar la respuesta.

2. Clasificar en función de los parámetros reales λ, μ el siguiente sistema de ecuaciones lineales:

$$\begin{aligned} 2x_1 + (2\mu + 3)x_2 - \mu x_3 &= -1 \\ x_1 + (\mu + 2)x_2 + x_3 &= 0 \\ \lambda x_2 + (\mu + 2)x_3 &= \lambda \end{aligned}$$

3. Consideremos el sistema de ecuaciones lineales siguiente:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 6 & 2 \\ 3 & 3 & 2 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix}$$

Escribir este sistema en forma vectorial.

Resolver este sistema, si es que es compatible, utilizando el método de Gauss.

BLOQUE 3

- EJERCICIO 1: 3 PUNTOS
- EJERCICIO 2: 4 PUNTOS
- EJERCICIO 3: 3 PUNTOS

1. Consideremos la matriz real

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

Calcular los valores propios de A indicando su orden o multiplicidad.

Utilizando **exclusivamente** la información anterior razonar si la matriz A es una matriz invertible o no.

¿Cuánto vale $\det A$? Justificar la respuesta.

2. Consideremos la matriz real

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

Teniendo en cuenta que el polinomio característico de A es:

$$p_A(\lambda) = (\lambda + 1)(\lambda - 3)^2(\lambda - 5)$$

hallar los subespacios propios de A indicando una base de cada uno de ellos.

3. a.– Sea $A \in \mathcal{M}_{4 \times 4}(\mathbb{R})$ cuyo espectro es:

$$\sigma = \{0, 2\}$$

Además se cumple que:

- $A \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$; $A \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$
- $B_1 = \{\bar{u}_1 = (0, 1, 0, 1), \bar{u}_2 = (1, 0, 1, 0)\}$ es base de $V(2)$

Demostrar que A es diagonalizable y diagonalizar A .

b.– Calcular la matriz A del apartado anterior. Justificar la respuesta.