
EJERCICIOS RESUELTOS

1. Sea el espacio vectorial euclídeo $(\mathbb{R}^4, \langle, \rangle)$ con el producto escalar:

$$\forall \bar{x} = (x_1, x_2, x_3, x_4), \bar{y} = (y_1, y_2, y_3, y_4) \in \mathbb{R}^4$$

$$\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_1 y_3 + x_3 y_1 + 2x_3 y_3 + 2x_4 y_4$$

- Hallar una base ortogonal.
- Hallar una base ortonormal.

SOLUCIÓN 4.1

2. Encontrar la mejor aproximación \bar{w} de $\bar{v} = (1, 1, 1, 1) \in \mathbb{R}^4$ en el subespacio:

$$S = \{(x_1, x_2, x_3, x_4) / x_1 - x_4 = 0 \wedge x_2 - x_4 = x_3\}$$

Calcular la norma del vector de error.

SOLUCIÓN 4.2

3. Sea la matriz:

$$A = \begin{pmatrix} -5 & 1 & 2 \\ 1 & -5 & 2 \\ 2 & 2 & -2 \end{pmatrix}$$

- Hallar los valores propios y los subespacios propios de A.
- Diagonalizar A ortogonalmente.
- Utilizando el apartado anterior, ¿Cuánto vale $\text{Det}(A)$?

SOLUCIÓN 4.3

SOLUCIÓN 4.1

Utilizando Mathematica 5.2

```

In[1]= << LinearAlgebra`Orthogonalization`
In[2]= pe[x_, y_] := x[[1]] y[[1]] + x[[2]] y[[2]] + x[[1]] y[[3]] +
      x[[3]] y[[1]] + 2 x[[3]] y[[3]] + 2 x[[4]] y[[4]]
In[3]= b = {{1, 0, 0, 0}, {0, 1, 0, 0}, {0, 0, 1, 0}, {0, 0, 0, 1}};
      Base Canónica de R4
In[4]= GramSchmidt[b, InnerProduct -> pe]
Out[4]= {{1, 0, 0, 0}, {0, 1, 0, 0}, {-1, 0, 1, 0}, {0, 0, 0, 1/√2}}
      Base Ortonormal de R4
In[5]= GramSchmidt[b, InnerProduct -> pe, Normalized -> False]
Out[5]= {{1, 0, 0, 0}, {0, 1, 0, 0}, {-1, 0, 1, 0}, {0, 0, 0, 1}}
      Base Ortogonal de R4
    
```

Utilizando Mathematica 6.0

```

Wolfram Mathematica 6.0 - [Untitled-1.nb *]
File Edit Insert Format Cell Graphics Evaluation Palettes Window Help
Untitled-1.nb *
In[1]= pe[x_, y_] := x[[1]] y[[1]] + x[[2]] y[[2]] + x[[1]] y[[3]] + x[[3]] y[[1]] +
      2 x[[3]] y[[3]] + 2 x[[4]] y[[4]]
In[2]= b = {{1, 0, 0, 0}, {0, 1, 0, 0}, {0, 0, 1, 0}, {0, 0, 0, 1}};
      Base Canónica de R4
In[3]= Orthogonalize[b, pe]
Out[3]= {{1, 0, 0, 0}, {0, 1, 0, 0}, {-1, 0, 1, 0}, {0, 0, 0, 1/√2}}
      Base ortonormal de R4
    
```

Con esta versión de Mathematica se obtiene bases ortonormales.

SOLUCIÓN 4.2**Utilizando Mathematica 6.0**

```

In[1]:= Solve[{x1 - x4 == 0, x2 - x4 == x3}]
Solve::svars : Equations may not give solutions for all "solve" variables. >>
Out[1]:= {{x1 -> x4 - x3, x4 -> x4 - x3}}

S = {(x2 - x3, x2, x3, x2 - x3) = x2 (1, 1, 0, 1) + x3 (-1, 0, 1, -1)} =
= L {(1, 1, 0, 1), (-1, 0, 1, -1)}

In[2]:= u = {{1, 1, 0, 1}, {-1, 0, 1, -1}};

Comprobamos que el sistema u es libre

In[3]:= Solve[a1 u[[1]] + a2 u[[2]] == {0, 0, 0, 0}, {a1, a2}]
Out[3]:= {{a1 -> 0, a2 -> 0}}

Ortonormalizamos la base u de S

In[6]:= e1 = Orthogonalize[u]
Out[6]:= {{1/sqrt(3), 1/sqrt(3), 0, 1/sqrt(3)}, {-1/sqrt(15), 2/sqrt(15), sqrt(3)/5, -1/sqrt(15)}}

No ha sido necesario indicar el producto escalar,
pues trabajamos con el producto escalar usual de R^4

In[7]:= v = {1, 1, 1, 1};
In[9]:= vp = Sum[Projection[v, e1[[i]]], {i, 2}]
Out[9]:= {4/5, 7/5, 3/5, 4/5}

Mejor aproximación de v en S: vp = {4/5, 7/5, 3/5, 4/5}

In[10]:= e = v - vp
Out[10]:= {1/5, -2/5, 2/5, 1/5}

La norma del vector de error

In[11]:= Norm[e]
Out[11]:= sqrt(2/5)

```

SOLUCIÓN 4.3

```
In[12]:= a =  $\begin{pmatrix} -5 & 1 & 2 \\ 1 & -5 & 2 \\ 2 & 2 & -2 \end{pmatrix}$ ;
In[13]:= Eigenvalues[a]
Out[13]:= {-6, -6, 0}
In[14]:= Eigenvectors[a]
Out[14]:= {{-2, 0, 1}, {-1, 1, 0}, {1, 1, 2}}
```

Valores propios de A:

$$\lambda_1 = -6 \quad k_1 = 2$$

$$\lambda_2 = 0 \quad k_2 = 1$$

Subespacios propios de A:

$$V(-6) = L(\{(-2, 0, 1), (-1, 1, 0)\}) \quad d_1 = 2$$

$$V(0) = L(\{(1, 1, 2)\}) \quad d_2 = 1$$

La matriz real y simétrica A es ortogonalmente diagonalizable, existe una matriz Q ortogonal tal que se cumple:

$$D = Q^T A Q$$

```
In[15]:= u = {{-2, 0, 1}, {-1, 1, 0}, {1, 1, 2}};
In[16]:= Orthogonalize[u]
Out[16]:= {{-2/√5, 0, 1/√5}, {-1/√30, √5/6, -√2/15}, {1/√6, 1/√6, √2/3}}
```

$$\begin{pmatrix} -6 & 0 & 0 \\ 0 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{2}{\sqrt{5}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{5}} \\ -\frac{1}{\sqrt{30}} & \frac{\sqrt{5}}{6} & -\frac{\sqrt{2}}{15} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{\sqrt{2}}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -5 & 1 & 2 \\ 1 & -5 & 2 \\ 2 & 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{2}{\sqrt{5}} & -\frac{1}{\sqrt{30}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & \frac{\sqrt{5}}{6} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & -\frac{\sqrt{2}}{15} & \frac{\sqrt{2}}{3} \end{pmatrix}$$

$$D = Q^T A Q \rightarrow Q D Q^T = A \rightarrow |D| = |A| = \begin{vmatrix} -6 & 0 & 0 \\ 0 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

```
In[17]:= Det[a]
Out[17]:= 0
```