

**FACULTAD DE INGENIERIA-UBA**  
**ALGEBRA II. Segundo cuatrimestre de 2014**  
**EXAMEN INTEGRADOR - 10 de diciembre de 2014 (Primera oportunidad)**

**TEMA 1**

Apellido y nombres:.....

Número de padrón: .....

Curso:.....

Justifique todas las respuestas. Numere las hojas y firme al final del examen.

**El examen se aprueba resolviendo correctamente 3 ejercicios**

**1.**

Sea  $B = \{v_1, v_2, v_3\}$  base de un  $\mathbb{R}$ -espacio vectorial  $V$ .

Sea  $f \in L(V)$  tal que  $[f]_B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 2k^2 - 4k & 4 - 2k - k^2 & 2k \end{bmatrix}$ , donde  $k \in \mathbb{R}$ .

(a) Sabiendo que  $rg([f]_B - 2I) < 3$ , determine para qué valores de  $k \in \mathbb{R}$ ,  $f$  resulta diagonalizable.

(b) En el caso  $k = 0$ , siendo  $g = f^4 - bf^3 + 2id_V$ , determine todos los  $b \in \mathbb{R}$  tales que la dimensión de  $Nu(g)$  es 1 y para cada caso, halle una base de  $Im(g)$ .

**2.**

Sean  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 15 & 2 \end{bmatrix}$  y  $B = \begin{bmatrix} 1 & 4i \\ -4i & 1 \end{bmatrix}$ .

(a) Pruebe que  $A$  y  $B$  sean semejantes.

(b) Halle una matriz simétrica  $H$  que sea semejante a  $A$  y tal que, para la forma cuadrática  $Q(x) = x^T H x$ , sea  $Q(12)^T < 0$

**3.** Sea  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ 2 & -2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix}$  con  $\alpha, \beta > 0$ .

Halle todos los  $\alpha, \beta$  tales que  $4 \leq \|Ax\| \leq 12$  para todo  $x$  tal que  $\|x\| = 2$ .

**4.** Considere la matriz  $A$  del ejercicio anterior para  $\alpha = 5$  y  $\beta = 1$ .

(a) Encuentre todos los  $b \in \mathbb{R}^4$  para los cuales la solución por mínimos cuadrados de norma mínima

del sistema  $Ax = b$  resulta ser  $X^+ = \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \\ 9 \end{bmatrix}$ .

(b) Para los  $b$  hallados, encuentre todas las soluciones por cuadrados mínimos de  $Ax = b$ .

**5.** Sea  $A$  la matriz que representa, respecto de la base canónica de  $\mathbb{R}^3$ , a la rotación en  $\frac{\pi}{4}$  con eje  $v = (0 \ 0 \ 1)^T$ . Resuelva el sistema  $X' = A^4 X$ .

**FACULTAD DE INGENIERIA-UBA**  
**ALGEBRA II. Segundo cuatrimestre de 2014**  
**EXAMEN INTEGRADOR - 10 de diciembre de 2014 (Primera oportunidad)**

**TEMA 2**

Apellido y nombres:.....

Número de padrón: .....

Curso:.....

Justifique todas las respuestas. Numere las hojas y firme al final del examen.

**El examen se aprueba resolviendo correctamente 3 ejercicios**

**1.**

Sea  $B = \{v_1, v_2, v_3\}$  base de un  $\mathbb{R}$ -espacio vectorial  $V$ .

Sea  $g \in L(V)$  tal que  $[g]_B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 2k^2 - 4k & 4 - 2k - k^2 & 2k \end{bmatrix}$ , donde  $k \in \mathbb{R}$ .

(a) Sabiendo que  $rg([g]_B - 2I) < 3$ , determine para qué valores de  $k \in \mathbb{R}$ ,  $g$  resulta diagonalizable.

(b) En el caso  $k = 0$ , siendo  $f = g^4 - bg^3 + 2id_V$ , determine todos los  $b \in \mathbb{R}$  tales que la dimensión de  $Nu(f)$  es 1 y para cada caso, halle una base de  $Im(f)$ .

**2.** Sean  $A = \begin{bmatrix} 0 & 15 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$  y  $B = \begin{bmatrix} 1 & 4i \\ -4i & 1 \end{bmatrix}$ .

(a) Pruebe que  $A$  y  $B$  sean semejantes.

(b) Halle una matriz simétrica  $H$  que sea semejante a  $A$  y tal que, para la forma cuadrática  $Q(x) = x^T H x$ , sea  $Q(1 - 2)^T < 0$

**3.** Sea  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ 2 & -2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$   $\begin{bmatrix} \gamma & 0 \\ 0 & \delta \end{bmatrix}$   $\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  con  $\gamma, \delta > 0$

Halle todos los  $\gamma, \delta$  tales que  $4 \leq \|Ax\| \leq 12$  para todo  $x$  tal que  $\|x\| = 3$ .

**4.** Considere la matriz  $A$  del ejercicio anterior para  $\gamma = 5$  y  $\delta = 1$ .

(a) Encuentre todos los  $b \in \mathbb{R}^4$  para los cuales la solución por mínimos cuadrados de norma mínima

del sistema  $Ax = b$  resulta ser  $X^+ = \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \\ 9 \end{bmatrix}^T$ .

(b) Para los  $b$  hallados, encuentre todas las soluciones por cuadrados mínimos de  $Ax = b$ .

**5.** Sea  $A$  la matriz que representa, respecto de la base canónica de  $\mathbb{R}^3$ , a la rotación en  $\frac{\pi}{4}$  con eje  $v = (0 \ 1 \ 0)^T$ . Resuelva el sistema  $X' = A^4 X$ .