

**ÁLGEBRA LINEAL Matemáticas e Informática**  
**PRIMER PARCIAL: MATRICES, SISTEMAS, ESPACIOS VECTORIALES y HOMOMORFISMOS**

Apellidos..... Nombre..... N° Matrícula.....

**Ejercicio 1:** (5 ptos)

Las demostraciones pedidas en este ejercicio se pueden consultar en los apuntes de clase o en cualquier libro de Álgebra Lineal.

**Ejercicio 2:** (5 ptos)

Estudia si las siguientes afirmaciones son verdaderas o falsas: (las respuestas correctas suman 0.5 puntos y las incorrectas restan 0.3 puntos)

- 1 El siguiente conjunto es subespacio vectorial de  $\mathbb{R}^3$ ,  $T = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 : \begin{cases} x_1 + x_3 = 0 \\ x_2 - 2x_3 x_1 = 0 \end{cases}\}$  ..... F
- 2 El siguiente conjunto es subespacio vectorial de  $\mathbb{Z}_2^4$ ,  $C = \{(0,0,0,0), (0,1,0,0), (0,1,1,0), (0,1,0,1)\}$  ..... F
- 3 El siguiente conjunto es subespacio vectorial de  $\mathbb{Z}_2^4$ ,  $C = \{(0,0,0,0), (0,1,0,0), (0,1,1,0), (0,0,1,0)\}$  ..... V
- 4 El siguiente conjunto es subespacio vectorial de  $P_3(\mathbb{R})$ :  $S = \{p(x) \in P_3(\mathbb{R}) / p(0)p(1) = 0\}$  ..... F
- 5 La aplicación  $f(x,y,z) = (2x+y-z, 0)$  es lineal. ..... V
- 6 La aplicación  $f(x,y) = (2x+y, x-1)$  es lineal. ..... F
- 7 Dada la aplicación lineal  $f(x_1, \dots, x_n) = A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  con  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  la imagen de  $f$  es un s.v. de  $\mathbb{R}^m$ . ..... F
- 8 Dado el homomorfismo  $f(x_1, \dots, x_n) = A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  con  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ , se tiene que  $\dim \text{Im } f = \text{rango}(A)$ . ..... V
- 9 Dado el homomorfismo  $f(x_1, \dots, x_n) = A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  con  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ , se tiene que  $\dim \ker f = \text{rango}(A)$ . ..... F
- 10 Dado el homomorfismo  $f(x_1, x_2, x_3, x_4) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}$ , se tiene que  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in \text{Im } f$ . ..... F

**Ejercicio 3:** (5 ptos Trabajo en Grupo)

- a) Dado en  $\mathbb{Z}_2^5$  el subespacio vectorial  $C = L\{(1,1,1,0,0), (1,0,0,1,1), (0,1,1,1,1)\}$ , obtener una matriz de paridad para el código lineal  $C$ , la dimensión de  $C$ , el número de palabras de  $C$  y la distancia de  $C$ . ¿Cuántos errores detecta  $C$ ? y ¿Cuántos corrige?
- b) Construir la matriz de paridad de un código lineal que codifique, al menos, 15 palabras y sea capaz de corregir un error.

o)  $C = L\{(1,1,1,0,0), (1,0,0,1,1), (0,1,1,1,1)\} = L\{(1,1,1,0,0), (0,1,1,1,1)\}$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} 1 & 0 & x_1 \\ 1 & 1 & x_2 \\ 1 & 1 & x_3 \\ 0 & 1 & x_4 \\ 0 & 1 & x_5 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} 1 & 0 & x_1 \\ 0 & 1 & x_4 \\ 0 & 0 & x_1+x_2+x_4 \\ 0 & 0 & x_1+x_3+x_4 \\ 0 & 0 & x_4+x_5 \end{array} \right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_1 + x_2 + x_4 = 0 \\ x_1 + x_3 + x_4 = 0 \\ x_4 + x_5 = 0 \end{cases} \quad \text{Ecs. Implicitas de } C \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Matriz de Paridad de  $C$

- dim  $C = 2$ ,  $|C| = 4$ ,  $\delta(C) = 3$ ,  $C$  detecta dos errores y corrige 1.

b) Matriz de paridad de un código Hamming (7,4)

$$H = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

**Ejercicio 4: (10 ptos)**

- a) Demostrar si los siguientes subespacios vectoriales de  $\mathbb{R}^3$  son el mismo,  $S_1 = L\{(0, -3, 1), (2, 1, -1), (1, -1, 0)\}$  y  $S_2 = L\{(2, -5, 1), (1, -4, 1), (1, 2, -1), (3, 0, -1)\}$ .
- b) Para cada valor de  $a \in \mathbb{R}$  obtener la dimensión y una base del subespacio vectorial de  $\mathbb{R}^3$ ,  $S_a = L\{(a, -a, 1), (1, 0, a), (a, -a, 2a)\}$ , indicando en qué casos el subespacio  $S_a$  es el total.

- c) Para cada valor de  $a \in \mathbb{R}$  obtener la dimensión y una base del subespacio vectorial de  $\mathbb{R}^4$ ,  $T_a : \begin{cases} x + az + t = 0 \\ y + at = 0 \\ x + ay + az + (a+3)t = 0 \end{cases}$ .

$$a) \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & -1 \\ 0 & -3 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & -1 \\ 0 & -3 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1/3 \\ 0 & 1 & -1/3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & -4 & 1 \\ 2 & -5 & 1 \\ 3 & 0 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -6 & 2 \\ 0 & -9 & 3 \\ 0 & -6 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & -1/3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1/3 \\ 0 & 1 & -1/3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

luego  $S_1 = S_2$ .

$$b) \begin{pmatrix} 1 & 0 & a \\ a & -a & 1 \\ a & -a & 2a \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & -a & 1-a^2 \\ 0 & -a & 2a-a^2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & a & a^2-1 \\ 0 & 0 & 2a-1 \end{pmatrix}$$

$$\circ \text{ Si } a=0 \Rightarrow \dim S_0 = 2 \text{ y } B_{S_0} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\circ \text{ Si } a=\frac{1}{2} \Rightarrow \dim S_{1/2} = 2 \text{ y } B_{S_{1/2}} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1/2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\circ \text{ Ya } a \in \mathbb{R} \text{ con } a \neq 0 \text{ y } a \neq \frac{1}{2} \text{ si tiene } \dim S_a = 3 \Rightarrow S_a = \mathbb{R}^3$$

$$c) \begin{pmatrix} 1 & 0 & a & 1 \\ 0 & 1 & 0 & a \\ 1 & a & a & (a+3) \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & a & 1 \\ 0 & 1 & 0 & a \\ 0 & a & 0 & a+2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & a & 1 \\ 0 & 1 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 & a+2-a^2 \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} \\ \\ 0 \end{array} \right.$$

$$\circ \text{ Si } a=2 \Rightarrow \dim T_2 = 4-2=2 \text{ y } B_{T_2} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\circ \text{ Si } a=-1 \Rightarrow \dim T_2 = 4-2=2 \text{ y } B_{T_{-1}} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

•  $\forall a \in \mathbb{R}$  con  $a \neq 2$  y  $a \neq -1$  se tiene que  $T_a = 4 - 3 = 1$

$$\text{y } B_{T_a} = \left\{ \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

**Ejercicio 5: (10 ptos)**

Sean S y T los subespacios vectoriales del e.v.  $\mathbb{R}^4$  definidos por:

$$S = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 : y + z + 2t = 0 \right\} \text{ y } T = L\{(1,2,4,3), (2,-1,3,1), (1,0,2,1)\}$$

- a) Obtener una base de S y un suplementario de S en  $\mathbb{R}^4$ .
- b) Obtener las coordenadas del vector  $(1,0,2,1) \in \mathbb{R}^4$  respecto de la base más sencilla de T.
- c) Obtener la base más sencilla de  $S + T$ .
- d) Obtener ecuaciones implícitas, paramétricas y una base de  $S \cap T$ .
- e) Obtener un suplementario de  $S \cap T$  en T.

a)  $B_S = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$ , suplementario de S en  $\mathbb{R}^4 = L\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ .

b) Base usual o más sencilla de T:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 4 & 3 \\ 2 & -1 & 3 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 2 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow B_T = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

coordenadas de  $\bar{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$  respecto de  $B_T$ :  $\bar{v}_{B_T} = (1, 0)$  ya que

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

c)

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -1 \\ 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Por tanto, la base más sencilla de  $S + T$  es:  $B_{S+T} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = B_C$

Luego  $S + T = \mathbb{R}^4$ ,  $\dim S + T = 4$  y  $\dim S \cap T = \dim S + \dim T - \dim S + T = 1$ .

d) Para las implícitas de  $S \cap T$  necesito las implícitas de S y de T.

Implícitas de T:

$$\begin{array}{c|ccccc} 1 & 0 & x & & & \\ 0 & 1 & y & & & \\ 2 & 1 & z & & & \\ 1 & 1 & t & & & \end{array} \rightarrow \begin{array}{c|ccccc} 1 & 0 & x & & & \\ 0 & 1 & y & & & \\ 0 & 0 & z - 2x - y & & & \\ 0 & 0 & t - x - y & & & \end{array} \Rightarrow \begin{cases} 2x + y - z = 0 \\ x + y - t = 0 \end{cases}$$

Ecs. Implícitas de T.

Ecs. Implicitas : 
$$\begin{cases} y+z+2t=0 \\ 2x+y-z=0 \\ x+y-t=0 \end{cases}$$

Resolvemos el sistema para obtener  
unas paramétricas y una base del SNT

$$\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & -1 & 0 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 2 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & -1 & -3 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x-z-3t=0 \\ y+z+2t=0 \\ t=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{matrix} x=\lambda \\ y=-\lambda \\ z=\lambda \\ t=0 \end{matrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Ecs. Paramétricas  
de SNT

$$\Rightarrow B_{SNT} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

- e) Tomo  $(0, 1, 1, 1) \in T$  y como  $\text{rg} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = 2$  se tiene que el  
S.V.  $T' = L \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  es un supplementario de SNT en T.

**Ejercicio 6: (10 ptos)**

a) Sea  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  la aplicación lineal definida por  $f(x,y,z) = (x-z, x+y, z, z)$ . Se pide:

a1) Obtener los subespacios  $\text{Im } f$  y  $\text{ker } f$ , y estudiar si la aplicación lineal es monomorfismo, epimorfismo o isomorfismo.

a2) Obtener el subespacio contraimagen  $f^{-1}\left(L\begin{Bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix}\right)$ .

b) Sea  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la aplicación lineal tal que  $f(1,1,0) = (1, -1, 0)$ ,  $f(0,1,0) = (0, 1, 1)$  y  $f(0,1,-1) = (1, 0, 1)$ . Obtener la matriz de la aplicación  $f$  respecto de la base canónica de  $\mathbb{R}^3$  y obtener  $f(1,2,1)$ .

a) a1)  $\text{Im } f = L\{f(1,0,0), f(0,1,0), f(0,0,1)\} = L\{(1,1,0,0), (0,1,0,0), (1,0,1,1)\}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow B_{\text{Im } f} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\Rightarrow \dim \text{Im } f = 3 \quad \text{y} \quad \dim \text{ker } f = \dim \mathbb{R}^3 - \dim \text{Im } f = 3 - 3 = 0 \Rightarrow$$

$\Rightarrow \text{ker } f = \{(0,0,0)\} \Rightarrow f$  monomorfismo  
Como  $\dim \text{Im } f \neq 4 \Rightarrow \text{Im } f \neq \mathbb{R}^4 \Rightarrow f$  no epimorfismo y  
no isomorfismo.

a2)  $f^{-1}(L\{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\}) = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid f(x,y,z) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\}$

$$\Rightarrow f(x,y,z) = \begin{pmatrix} x-z \\ x+y \\ z \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{array}{l} x-z=0 \\ x+y-1=0 \\ z=0 \end{array} \Rightarrow \boxed{\begin{array}{l} x=0 \\ y=1 \\ z=0 \\ \lambda=0 \end{array}}$$

Por tanto,  $f^{-1}(L\{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\}) = L\{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\}$

b)  $\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & f(1,1,0) \\ 0 & 1 & 0 & f(0,1,0) \\ 0 & 0 & 1 & f(0,1,-1) \end{array}\right) = \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{array}\right) \xrightarrow{F_1} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & -1 & 0 \end{array}\right) \rightarrow$

$$\xrightarrow{-F_3} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & -2 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 1 & 0 \end{array}\right) \Rightarrow M(f, B_C, B_C) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -2 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow f(x,y,z) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -2 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Luego  $f(1,2,1) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -2 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

