

El siguiente tipo de ejercicio es básico dentro de la evaluación de la asignatura.

### Ejercicio

Sea  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^4)$  verificando:

- El núcleo de  $f$  está generado por los vectores  $(1, -1, 0, 0)$ ,  $(0, -2, 1, 0)$
- El núcleo del endomorfismo  $(f - 2I)$  es un subespacio cuyas ecuaciones implícitas son:

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

- La imagen del vector  $(0, 0, 1, 0)$  es el vector  $(2, 0, 2, 0)$ .

Se pide:

1. Demuestra que la aplicación está definida y determina la matriz  $B_f$  del endomorfismo respecto a la base canónica.
2. Demuestra que  $f$  es diagonalizable.
3. Determina el polinomio mínimo de  $f$ .
4. Encuentra una base de  $\mathbb{R}^4$  formada por vectores propios.
5. Encuentra tres subespacios distintos y  $f$ -invariantes de dimensión 3.

### Solución

1. Que  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^4)$  significa que  $f$  es un endomorfismo de  $\mathbb{R}^4$ , es decir,  $f$  es una aplicación lineal del  $\mathbb{R}$ -espacio vectorial  $\mathbb{R}^4$  en sí mismo:

$$f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$$

Nos piden la matriz cuadrada  $B_f = (b_{i,j}) \in M_4(\mathbb{R})$  tal que:

$$\begin{cases} f(e_1) = b_{1,1}e_1 + b_{2,1}e_2 + b_{3,1}e_3 + b_{4,1}e_4 \\ f(e_2) = b_{1,2}e_1 + b_{2,2}e_2 + b_{3,2}e_3 + b_{4,2}e_4 \\ f(e_3) = b_{1,3}e_1 + b_{2,3}e_2 + b_{3,3}e_3 + b_{4,3}e_4 \\ f(e_4) = b_{1,4}e_1 + b_{2,4}e_2 + b_{3,4}e_3 + b_{4,4}e_4 \end{cases}$$

donde  $e_1 = (1, 0, 0, 0)$ ,  $e_2 = (0, 1, 0, 0)$ ,  $e_3 = (0, 0, 1, 0)$  y  $e_4 = (0, 0, 0, 1)$ .

Puesto que una aplicación lineal queda unívocamente determinada conociendo la imagen de una base cualquiera, resolveremos el ejercicio en tres etapas, a saber:

#### ETAPA 1.

Encontrar una base  $\mathcal{B} = \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  de  $\mathbb{R}^4$  y la imagen de estos 4 vectores  $\{f(v_1), f(v_2), f(v_3), f(v_4)\}$ .

De esta forma, quedará determinada la matriz  $A_f$  de la aplicación  $f$  con respecto a la base  $\mathcal{B}$  en el espacio vectorial de partida  $\mathbb{R}^4$  y la canónica  $\mathcal{B}' = \{e_1, e_2, e_3, e_4\}$  en el espacio vectorial de llegada  $\mathbb{R}^4$ .

ETAPA 2.

Encontrar la matriz  $P$  del cambio de coordenadas de la base canónica  $\mathcal{B}'$  a la base  $\mathcal{B}$ , es decir, la matriz de la aplicación identidad  $I$  con respecto a las base  $\mathcal{B}'$  en el espacio de partida  $\mathbb{R}^4$  y a la base  $\mathcal{B}$  en el espacio de llegada  $\mathbb{R}^4$ :

$$I : \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^4$$

La aplicación identidad  $I$  está definida por  $I(v) = v$ , para todo vector  $v$ .

ETAPA 3.

Entonces la matriz pedida  $B_f$  es el producto de  $A_f$  por  $P$ , puesto que es la matriz de la aplicación composición  $f \circ I = f$ :

$$\begin{aligned} \mathbb{R}^4 &\xrightarrow{I} \mathbb{R}^4 \xrightarrow{f} \mathbb{R}^4 \\ B_f &= A_f P \end{aligned}$$

SOLUCIÓN: ETAPA 1.

Para encontrar la imagen de 4 vectores linealmente independientes, usaremos los datos que proporciona el ejercicio.

- a) Por el punto 1 del ejercicio, el núcleo de  $f$  está generado por los vectores  $v_1 = (1, -1, 0, 0)$  y  $v_2 = (0, -2, 1, 0)$ , es decir,  $f(v_1) = f(v_2) = \mathbf{0}$ . Puesto que son linealmente independientes, se tiene que  $\dim \text{Ker}(f) = 2$ .
- b) Resolvemos el sistema de ecuaciones lineales homogéneo de cuatro ecuaciones con cuatro incógnitas del punto 2 del ejercicio. Comprobamos que el rango de la matriz del sistema es 3, luego el conjunto de soluciones tiene dimensión  $1 = 4 - 3$  y determinamos el conjunto de soluciones  $\{(-\alpha, -\alpha, -\alpha, 2\alpha) : \alpha \in \mathbb{R}\}$ . Consecuentemente, el subespacio  $\text{Ker}(f - 2I)$  está generado por  $v_3 = (-1, -1, -1, 2)$ . Luego,

$$(f - 2I)(v_3) = f(v_3) - 2I(v_3) = f(v_3) - 2v_3 = \mathbf{0} \implies f(v_3) = 2v_3$$

- c) Finalmente, por el punto 3 del ejercicio, la imagen del vector  $v_4 = (0, 0, 1, 0)$  es  $f(v_4) = (2, 0, 2, 0)$

Tenemos garantizado que  $\mathcal{B} = \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  es base, comprobando que el rango de la matriz de los vectores  $Q$  es 4,

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

Luego la matriz  $A_f$  de la aplicación  $f$  con respecto a las bases  $\mathcal{B}$  y  $\mathcal{B}'$  es:

$$A_f = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

SOLUCIÓN: ETAPA 2.

Tenemos que encontrar la matriz  $P = (p_{i,j})$  de la aplicación identidad  $I$  con respecto a las bases  $\mathcal{B}'$  y  $\mathcal{B}$ , que son las columnas de las coordenadas de los vectores de la base canónica  $\mathcal{B}'$  en la base  $\mathcal{B}$ .

$$\begin{cases} I(e_1) = e_1 = p_{1,1}v_1 + p_{2,1}v_2 + p_{3,1}v_3 + p_{4,1}v_4 \\ I(e_2) = e_2 = p_{1,2}v_1 + p_{2,2}v_2 + p_{3,2}v_3 + p_{4,2}v_4 \\ I(e_3) = e_3 = p_{1,3}v_1 + p_{2,3}v_2 + p_{3,3}v_3 + p_{4,3}v_4 \\ I(e_4) = e_4 = p_{1,4}v_1 + p_{2,4}v_2 + p_{3,4}v_3 + p_{4,4}v_4 \end{cases}$$

En definitiva, tendremos que resolver 4 sistemas de ecuaciones, uno por cada una de las igualdades anteriores. Todos ellos son de cuatro ecuaciones con cuatro incógnitas.

Observar que lo anterior equivale a siguiente igualdad matricial  $QP = I$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ -1 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_{1,1} & p_{1,2} & p_{1,3} & p_{1,4} \\ p_{2,1} & p_{2,2} & p_{2,3} & p_{2,4} \\ p_{3,1} & p_{3,2} & p_{3,3} & p_{3,4} \\ p_{4,1} & p_{4,2} & p_{4,3} & p_{4,4} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Luego, se tiene que  $P$  es la inversa de  $Q$  :

$$P = Q^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

SOLUCIÓN: ETAPA 3.

Puesto que tenemos computadas las matrices  $A_f$  y  $P$ , la matriz pedida  $B_f$  es:

$$B_f = A_f P = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

OBSERVACIÓN

Se tiene que la matriz  $C_f$  de la aplicación  $f$  con respecto la base  $\mathcal{B}$  en el espacio de partida y de llegada es  $C_f = P A_f$ , es decir:

$$C_f = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

Puesto que es la matriz de  $I \circ f = f$ :

$$\mathbb{R}^4 \xrightarrow{f} \mathbb{R}^4 \xrightarrow{I} \mathbb{R}^4$$

2. Ya hemos visto que 0 y 2 son dos valores propios y, que  $\dim V(0) = 2$ ,  $\dim V(2) = 1$  puesto que  $V(0) = \langle \{v_1, v_2\} \rangle$  y  $V(2) = \langle \{v_3\} \rangle$ . Podemos deducir que  $f$  es diagonalizable, puesto que debe existir otro valor propio  $\lambda$  de  $f$  distinto, ya que el polinomio característico  $p_f(x)$  tiene grado 4, y deber ser de la forma  $p_f(x) = x^2(x-2)(x-\lambda)$
3. El polinomio característico  $p_f(x)$  es el determinante de la matriz  $xI_4 - B_f$ , es decir,  $p_f(x) = x^2(x-2)(x-3)$ , luego  $\lambda = 3$ . Puesto que  $f$  es diagonalizable, el polinomio mínimo  $m_f(x)$  es  $x(x-2)(x-3)$ .
4. Nos queda encontrar el subespacio  $V(3) = \text{Ker}(f - 3I_4) = \langle \{w\} \rangle$ , resolviendo el sistema de ecuaciones lineales homogéneo obtenemos que  $w = (1, 0, 1, 0)$ . Luego una base de vectores propios es  $\{v_1, v_2, v_3, w\}$ .
5. Tres subespacios  $W_1, W_2, W_3$   $f$ -invariantes de dimensión tres son:

$$W_1 = \langle \{v_1, v_2, v_3\} \rangle, \quad W_2 = \langle \{v_1, v_3, w\} \rangle, \quad W_3 = \langle \{v_1, v_2, w\} \rangle$$