

## Tema 4. Aplicaciones lineales

- Definición, primeros ejemplos y operaciones con aplicaciones lineales.
- Núcleo, Imagen y Rango de una aplicación lineal.
- Aplicaciones lineales y dimensiones.
- Aplicaciones lineales y matrices.
- Rango de una matriz.
- Espacio dual.

### Problemas

4.1 Estudiar si las siguientes aplicaciones de  $\mathbb{R}^3$  en  $\mathbb{R}^3$  son lineales:

$$i) f(x, y, z) = (x + 2y, y - z, 1 + z)$$

$$ii) g(x, y, z) = (x + 2y, y - z, z)$$

$$iii) h(x, y, z) = (x + 2y, y - z, z^2)$$

4.2 Demostrar que  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  es lineal si y sólo si  $\exists \alpha \in \mathbb{R}$  tal que  $f(x) = \alpha x$ .

4.3 Dada  $f : E \rightarrow F$  tal que  $f(x) = c \forall x \in E$ , Probar que  $f$  es lineal si y sólo si  $c = 0$  ( $E$  y  $F$  son espacios vectoriales.)

4.4 Consideremos  $\varphi : \mathbb{R}_n[x] \rightarrow \mathbb{R}_n[x]$ ,  $\varphi(p) = p'$  (su derivada). Probar que  $\varphi$  es una aplicación lineal. ¿Es inyectiva? ¿Es suprayectiva?

4.5 a) ¿Cuántas aplicaciones lineales  $T$  de  $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  verifican  $T(1, 0, 0) = (2, 1)$ ;  $T(0, 1, 0) = (0, 1)$ ;  $T(0, 0, 1) = (1, 1)$ ?. Dar bases de  $\ker T$  e  $\text{Im } T$  en cada caso.

b) La misma pregunta para  $T(1, 0, 0) = (2, 1)$ ;  $T(0, 1, 0) = (0, 1)$ ;  $T(0, 0, 1) = (1, 1)$ ;  $T(1, 1, 1) = (a, b)$ . (Expresar el resultado para los distintos valores de  $a$  y  $b$ ).

4.6 Sea  $\mathbb{R}_2[x]$  el espacio vectorial real de los polinomios de grado menor o igual que 2. Dada la aplicación derivación

$$D : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}_2[x] & \rightarrow & \mathbb{R}_2[x] \\ ax^2 + bx + c & \mapsto & 2ax + b, \end{array}$$

elegir bases de  $\mathbb{R}_2[x]$  y calcular su matriz respecto de ellas. Por otra parte, hallar también  $\ker D$ ,  $\text{Im } D$  y una base para cada uno de ellos y sus dimensiones.

4.7 Sea  $f : \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}_3[x]$  tal que  $f(p)(x) = x \cdot p'(x) + 2k \cdot p''(x)$ ,  $\forall p \in \mathbb{R}_3[x]$ , y donde  $p'$  y  $p''$  denotan la primera y segunda derivadas de  $p$ . Consideramos la base  $\mathcal{B} = \{1, x^3, 1 + x, 1 - x^2\}$  de  $\mathbb{R}_3[x]$ . Se pide:

- Matriz de  $f$  respecto de las bases  $\mathcal{B}$  y  $\mathcal{B}_c = \{1, x, x^2, x^3\}$ .
- Matriz asociada a  $f$  en la base  $\mathcal{B}$ .
- Estudiar la dimensión de  $\ker f$  dependiendo de los valores de  $k$ .

4.8 Sea  $AX = B$  un sistema de  $n$  ecuaciones con  $n$  incógnitas y consideremos el sistema homogéneo asociado  $AX = 0$ . Probar:

- Si el sistema homogéneo sólo admite la solución trivial, entonces el sistema completo tiene una única solución para cualquier elección de  $B$ .
- Si el sistema homogéneo tiene soluciones no triviales, existen elecciones de  $B$  tal que el sistema completo no tiene solución.

4.9 (Ene-95) Sea  $A_\alpha \in \mathcal{M}_{4 \times 4}(\mathbb{R})$  definida por

$$A_\alpha = \begin{pmatrix} 1 & \alpha & 0 & 1 \\ 0 & 1 & \alpha & 0 \\ 1 & 1 & \alpha & 1 \\ \alpha & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \alpha \in \mathbb{R}.$$

i) Describir el conjunto de soluciones del sistema de ecuaciones  $A_\alpha X = 0$ ,  $X \in \mathbb{R}^4$  para cada  $\alpha \in \mathbb{R}$ .

ii) Encontrar la solución general del sistema no homogéneo  $A_\alpha X = Y_0$ , para cada  $\alpha \in \mathbb{R}$ , siendo  $Y_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ , en los casos de compatibilidad.

iii) Describir el conjunto  $S_\alpha = \{Y \in \mathbb{R}^4 : \text{el sistema } A_\alpha X = Y \text{ es compatible}\}$  para  $\alpha \neq 0$ .

4.10 Sean  $\mathcal{M}_{\mathbb{R} \times \mathbb{R}}(\mathbb{R})$  el espacio vectorial de las matrices cuadradas de orden 2 de términos reales con las operaciones usuales,  $\mathcal{P}_{\mathbb{R}}(\mathbb{R})$  el espacio vectorial de los polinomios de grado menor o igual que 3 de variable real  $x$  con las operaciones usuales,  $B_{\mathcal{M}} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$  una base de  $\mathcal{M}_{\mathbb{R} \times \mathbb{R}}(\mathbb{R})$ ,  $B_{\mathcal{P}} = \{1 - x, 1 + x^2, 1 + 2x^2, x^3 - x\}$  una base de  $\mathcal{P}_{\mathbb{R}}(\mathbb{R})$  y

$$M_{B_{\mathcal{M}}, B_{\mathcal{P}}}(T) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 & 4 \\ 3 & 5 & 0 & 6 \\ 4 & -3 & 2 & 10 \end{pmatrix}$$

la matriz de la aplicación  $T : \mathcal{M}_{\mathbb{R} \times \mathbb{R}}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_{\mathbb{R}}(\mathbb{R})$  en las bases dadas.

Si  $B_{c\mathcal{M}} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$  es la base canónica de  $\mathcal{M}_{\mathbb{R} \times \mathbb{R}}(\mathbb{R})$  y  $B_{c\mathcal{P}} = \{1, x, x^2, x^3\}$  la base canónica de  $\mathcal{P}_{\mathbb{R}}(\mathbb{R})$ ,

- 1) Calcular  $T \left( \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \right)$  y sus coordenadas en las bases  $B_{c\mathcal{P}}$  y  $B_{\mathcal{P}}$ .
- 2) Hallar  $M_{B_{c\mathcal{M}}, B_{\mathcal{P}}}(T)$ ,  $M_{B_{\mathcal{M}}, B_{c\mathcal{P}}}(T)$  y  $M_{B_{c\mathcal{M}}, B_{c\mathcal{P}}}(T)$ .

4.11 En el espacio vectorial (sobre  $\mathbb{R}$ ) de las funciones  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  que admiten derivadas de todos los órdenes, se considera el subconjunto  $E$  de las funciones de la forma

$$f_{a,b}(x) = ae^{2x} + be^{-2x} \text{ con } a, b \in \mathbb{R}$$

- a) Demostrar que  $E$  es un espacio vectorial y que el conjunto  $\{f_{1,0}, f_{0,1}\}$  es una base de  $E$ .
- b) Demostrar que para todo entero no negativo  $n$ , la aplicación  $\varphi_n : E \rightarrow E$  tal que

$$\varphi_n(f_{a,b}) = f_{a,b}^{(n)},$$

siendo  $f_{a,b}^{(n)}$  la derivada  $n$ -ésima de  $f_{a,b}$ , es una aplicación lineal. Dar su matriz respecto de la base anterior.

4.12 En los espacios vectoriales  $\mathbb{R}_3[x]$  y  $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  se consideran los subespacios vectoriales siguientes:

$$W = \{(a+b)x^2 + (2b-a)x : a, b \in \mathbb{R}\}, \quad S = \left\{ \begin{pmatrix} \alpha + \beta & 2\beta \\ -\beta & \alpha - \beta \end{pmatrix} : \alpha, \beta \in \mathbb{R} \right\}$$

Hallar una aplicación lineal expresándola mediante su matriz  $T : \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ , asociada respecto de las bases usuales de  $\mathbb{R}_3[x]$  y  $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  que verifique las condiciones:

$$1) \operatorname{rg}(T) = 2, \quad 2) T(W) \subseteq S, \quad 3) \operatorname{Ker}(T) = V,$$

donde  $V$  es un *suplementario* de  $W$  en  $\mathbb{R}_3[x]$ .

**4.13** Construir una aplicación lineal  $T : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^5$  tal que  $\operatorname{Im} T \subset \operatorname{Ker} T$  y  $(1, a, 1, 1, 1) \in \operatorname{Im} T$  para cualquier  $a \in \mathbb{R}$ . Dar su expresión matricial respecto de la base canónica de  $\mathbb{R}^5$ .

**4.14 (Feb. 96)** Para cada número real  $\alpha$  consideramos la aplicación lineal

$$S : \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^4 \\ S(x_1, x_2, x_3, x_4) \longmapsto (\alpha x_1 - x_2 + \alpha x_4, 2x_2 - x_3 - x_4, \alpha x_3 + \alpha x_4, \alpha x_1 - x_2 + \alpha^2 x_4).$$

Determinar, para cada valor de  $\alpha$  que lo permita, una aplicación lineal

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

tal que cumpla simultáneamente:

$$\begin{aligned} i) \quad \operatorname{rg}(S + T) &= 2. \\ ii) \quad S \circ (S + T) &\equiv 0. \end{aligned}$$

Expresar  $T$  respecto de la base canónica de  $\mathbb{R}^4$ .

**4.15** Sea  $\mathcal{H}$  el conjunto de las aplicaciones lineales  $h : \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^4$ , tales que verifican las tres condiciones siguientes:

- 1)  $\operatorname{rg} h = 2$
- 2)  $h(1, 1, 1, 1)^t = (4, 2, 2)^t$
- 3)

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot H = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 0 & 2 \\ 3 & 6 & 0 & 3 \end{pmatrix},$$

donde  $H$  es la matriz asociada a  $h$  en las bases canónicas.

Describir los elementos de  $\mathcal{H}$  dando su matriz asociada respecto a las bases canónicas. ¿Es  $\mathcal{H}$  un subespacio vectorial de  $\mathcal{L}(\mathbb{R}^4, \mathbb{R}^4)$ ?

**4.16 (Feb. 92)** Sea  $E$  un espacio vectorial real de dimensión  $n$  y  $\mathcal{B}$  una base de  $E$ . Sea  $f$  un endomorfismo de  $E$  y  $A$  la matriz de  $f$  respecto de la base  $\mathcal{B}$ . Consideremos la propiedad  $P_1 : \exists m \geq 2$  de modo que  $\operatorname{rg}(A) = \operatorname{rg}(A^m)$

(Escribiremos  $f \in P_1$  cuando  $f$  verifica la propiedad  $P_1$ ).

Sea entonces  $f \in P_1$ .

- a) Probar que  $\operatorname{Im} f = \operatorname{Im} f^2 = \dots = \operatorname{Im} f^m$ .
- b) Probar que  $\operatorname{Ker} f = \operatorname{Ker} f^2 = \dots = \operatorname{Ker} f^m$ .
- c) Probar que  $E = \operatorname{Im} f \oplus \operatorname{Ker} f$ .

Dado ahora  $r \in \operatorname{End}(E)$ , consideremos la propiedad  $P_2 : \forall x \in \operatorname{Im} r$  se verifica que  $r(x) = x$ .

d) Sea  $r \in P_2$  y  $A$  la matriz de  $r$  respecto una base de  $E$ . Calcular  $\min\{m > 1 : \operatorname{rg}(A^m) = \operatorname{rg}(A)\}$ .

e) Dado  $S$ , subespacio vectorial de  $E$ , demostrar que existe  $r \in P_2$  tal que  $\operatorname{Im} r = S$ .

f) Demostrar que si  $r \in P_2$ , existe una base  $\mathcal{B}$  de  $E$  tal que la matriz de  $r$  respecto de esa base es diagonal. Dar una base en esas condiciones y su matriz diagonal asociada.

g) Dado  $r \in P_2$  y  $p$  un número natural cualquiera, calcular las soluciones de  $A^p x = 0$ , donde  $A$  es la matriz asociada a  $r$  respecto de una base cualquiera, no necesariamente la calculada en el

apartado f) y  $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ , con  $x_i \in \mathbb{R}$ , para todo  $i = 1, \dots, n$ .

**4.17 (Feb. 96).**- Sea  $E$  el  $\mathbb{R}$ -espacio vectorial engendrado por la familia  $F = \{1, \operatorname{sen} x, \cos x\}$  con las operaciones habituales de suma de funciones y producto de función por escalar. Consideremos las aplicaciones  $f_\alpha : E \rightarrow \mathbb{R}^2$ , con  $\alpha \in (0, \pi/2]$  tales que:

$$\begin{aligned} f_\alpha(\operatorname{sen}(\alpha + x)) &= (\pi, 1) \\ f_\alpha(\cos(\alpha + x)) &= (0, e) \\ f_\alpha(\operatorname{tg}\alpha) &= (\pi, 1) \end{aligned} \quad (*)$$

Obtener razonadamente:

- (1) Los valores de  $\alpha \in [0, \pi/2)$  para los que las igualdades de (\*) determinan una aplicación lineal
- (2) La matriz  $A_{\alpha}$  de la aplicación  $f_{\alpha}$  respecto de una base de  $E$ , extraída de  $F$ , y la base canónica de  $\mathbb{R}^2$ , según los valores de  $\alpha$ .
- (3)  $\operatorname{Ker} f_\alpha$  e  $\operatorname{Im} f_{\alpha}$ , en el caso lineal.
- (4) El transformado mediante  $f_\alpha$ , cuando sea lineal, de  $\cos^2(x/2)$ , expresándolo en la base de  $\mathbb{R}^2$ ,  $B = \{(\pi, 1), (0, e)\}$

**Problema 3.-** Sea  $V$  un espacio vectorial de dimensión finita, sea  $T : V \rightarrow V$  un isomorfismo y  $S : V \rightarrow V$  una aplicación lineal con  $\operatorname{ker} S \neq \{0\}$ . Estudiar, demostrando si son verdaderas o falsas, las siguientes afirmaciones.

- i)  $\operatorname{rg}(T \circ T) = \operatorname{rg} T$
- ii)  $\operatorname{rg}(S \circ S) = \operatorname{rg} S$
- iii)  $\operatorname{rg}(T \circ S) = \operatorname{rg} S$
- iv)  $\operatorname{rg}(S \circ T) = \operatorname{rg} T$
- v)  $\operatorname{rg}(T \circ S) = \operatorname{rg}(S \circ T)$

**Problema 2.-** (a) Sean  $V$  y  $U$  dos espacios vectoriales sobre  $\mathbb{R}$  de dimensiones  $\dim(V) = n$  y  $\dim(U) = m$ . Sea  $T : V \rightarrow U$  una aplicación lineal. Discutir razonadamente la existencia o no de una aplicación lineal  $S : U \rightarrow V$  en cada uno de los siguientes casos:

- (i)  $\operatorname{Im}(S) = \operatorname{ker}(T)$
- (ii)  $\operatorname{ker}(S) = \operatorname{Im}(T)$
- (iii)  $\operatorname{Im}(S) = \operatorname{ker}(T)$  y  $\operatorname{ker}(S) = \operatorname{Im}(T)$
- (iv)  $S \circ T = 0$
- (v)  $S \circ T = I$

**Problema 3.-** Sean  $V = \mathbb{R}^4$  y  $U = \mathbb{R}^3$  y sea  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 & -1 \\ -2 & -2 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$  la representación

matricial de una aplicación lineal  $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  en las bases canónicas. Definir, cuando sea posible, una aplicación lineal  $S : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  en cada uno de los casos del problema anterior.