
ÁLGEBRA LINEAL

Primer Cuatrimestre — 2011

Práctica 4: Espacio dual

1. Hallar bases de S° en los siguientes casos:

- (a) $V = \mathbb{R}^3$, $S = \langle (1, -1, 5), (1, 5, 0) \rangle$;
- (b) $V = \mathbb{R}^4$, $S = \langle (1, -1, 1, 1), (1, 2, 3, 4) \rangle$;
- (c) $V = \mathbb{R}^3$, $S = \{(x_1, x_2, x_3) : x_1 + x_2 + 2x_3 = 0, x_1 - 3x_3 = 0\}$;
- (d) $V = \mathbb{R}^5$, $S = \{(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) : x_1 + 2x_2 = 0, x_3 + x_4 + x_5 = 0\}$;
- (e) $V = \mathbb{R}[X]_4$, $S = \{1 + X + X^2, 2 + X^3 + 2X^4, X^3\}$.

2. Sea $B = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ y sea $W = \{A \in M_2(k) : AB = 0\}$. Determinar W° .

3. Determinar bases de $(S + T)^\circ$ y de $(S \cap T)^\circ$:

- (a) $V = \mathbb{R}^4$, $S = \langle (1, -1, 2, 1), (2, -1, 3, 1) \rangle$,
 $T = \langle (3, -2, 5, 1), (0, 1, 1, 1) \rangle$;
- (b) $V = \mathbb{R}^4$, $S = \langle (1, 2, 1, 2), (1, -2, 1, -2) \rangle$,
 $T = \{(x, y, z, w) \in \mathbb{R}^4 : 2x - y - 2z + w = 0, x + y + z = 0\}$.
- (c) $V = \mathbb{R}^3$, $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : 2x - y = 0\}$,
 $T = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x - 2y + z = 0, 2y - 2z = 0\}$.

4. Si V es un espacio vectorial, y S, T son subespacios de V tales que $V = S \oplus T$. Entonces $V^* = S^\circ \oplus T^\circ$.

5. Sea k un cuerpo finito, y V un espacio vectorial de dimensión n sobre k . Sea $0 \leq l \leq n$. Mostrar que V posee tantos subespacios de dimensión l como subespacios de dimensión $n - l$.

6. Sean V y W K -espacios vectoriales de dimensión finita y sea $f : V \rightarrow W$ una transformación lineal.

- (a) En el caso en que $V = \mathbb{R}^2$, $W = \mathbb{R}^3$ y $f(x_1, x_2) = (2x_1 - x_2, 3x_1, x_1 - 2x_2)$, consideremos las bases $B = \{(1, 2), (1, 3)\}$ y $B_1 = \{(1, 1, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0)\}$ de V y W respectivamente. Calcular $|f|_{BB_1}$ y $|f^t|_{B_1^*B^*}$.
- (b) Si B y B_1 son bases de V y W respectivamente, probar que

$$|f^t|_{B_1^*B^*} = (|f|_{BB_1})^t.$$

7. Sea $f : V \rightarrow V$ un endomorfismo de un espacio vectorial V de dimensión finita. Mostrar que f posee núcleo no trivial si f^t posee núcleo no trivial.

8. Dada la base B del K -espacio vectorial V , hallar su base dual en cada uno de los siguientes casos:

- (a) $V = \mathbb{R}^2$, $B = \{(1, -1), (2, 0)\}$
- (b) $V = \mathbb{R}^3$, $B = \{(1, -1, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$
- (c) $V = \mathbb{R}_3[X]$, $B = \{-X + 2, X - 1, X^2 - 3X + 2, X^3 - 3X^2 + 2X\}$

9. Sean f_1, f_2 y $f_3 \in (\mathbb{R}_2[X])^*$ las siguientes formas lineales:

$$f_1(p) = \int_0^1 p(x) dx \quad f_2(p) = \int_0^2 p(x) dx \quad f_3(p) = \int_{-1}^0 p(x) dx$$

- (a) Probar que $\{f_1, f_2, f_3\}$ es una base de $(\mathbb{R}_2[X])^*$.
 (b) Hallar una base B de $\mathbb{R}_2[X]$ tal que $B^* = \{f_1, f_2, f_3\}$.

10. Sean B y B_1 las bases de \mathbb{R}^3 definidas por $B = \{(1, 1, 0), (1, 0, 1), (0, 1, 1)\}$ y $B_1 = \{(1, 1, -1), (1, -1, 1), (-1, 1, 1)\}$. Si $\varphi \in (\mathbb{R}^3)^*$ tiene coordenadas $(1, -3, 2)$ respecto de B^* , calcular sus coordenadas respecto de B_1^* .

11. Sea V un espacio vectorial de dimensión finita, $S \subset V$ un subconjunto. Consideremos el isomorfismo canónico $L : V \rightarrow V^{**}$, ¿Qué relación hay entre $L(S)$, $S^{\circ\circ}$ y S ?

12. Sea X un conjunto y k^X el espacio vectorial de las funciones sobre X con valores en k . Sea $W \subset k^X$ un subespacio de dimensión n . Mostrar que existen puntos $x_1, \dots, x_n \in X$ y funciones $f_1, \dots, f_n \in W$ tales que $f_i(x_j) = \delta_{i,j}$.

13. Sea V un espacio vectorial de dimensión n , y $\phi_1, \dots, \phi_n \in V^*$. Mostrar que $\{\phi_1, \dots, \phi_n\}$ es una base de V^* sii

$$\bigcap_{1 \leq i \leq n} \ker \phi_i = 0.$$

14. Sea V un espacio vectorial, y $f, g \in V^*$. Mostrar que si $k = \mathbb{R}$ y $fg \in V^*$, entonces $f = 0$ o $g = 0$. Determinar una condición necesaria y suficiente sobre k para que el resultado anterior sea válido.

Repaso

15. Determine la intersección y la suma de los siguientes pares de subespacios de V :

- (a) $V = \mathbb{R}^5, S_1 = \{(x_i)_{i=1}^5 \in \mathbb{R}^5 : x_1 + 2x_2 - x_4 = 2x_1 + x_3 + 3x_5 = 0\},$
 $S_2 = \{(x_i)_{i=1}^5 \in \mathbb{R}^5 : x_1 - 3x_5 = -x_1 - 2x_2 + x_4 = x_1 - 2x_2 + x_3 + x_4 + 3x_5 = 0\}.$
 (b) $V = \mathbb{R}^4, S_1 = \{(x_i)_{i=1}^4 \in \mathbb{R}^4 : x_1 + x_2 = 2x_2 + 5x_3 + 2x_4 = x_1 + 2x_3 + 2x_4 = 0\},$
 $S_2 = \{(x_i)_{i=1}^4 \in \mathbb{R}^4 : 4x_1 + 3x_2 + 2x_3 + 2x_4 = x_1 + 2x_2 + x_3 = 0\}.$
 (c) $V = \mathbb{R}^4, S_1 = \{(x_i)_{i=1}^4 \in \mathbb{R}^4 : 2x_1 + 5x_2 + 3x_3 + 5x_4 = 2x_1 + 3x_2 + 5x_4 = 0\},$
 $S_2 = \langle (-10, 5, 0, 1), (1, 2, 3, 4) \rangle.$

16. Sea $f : k^5 \rightarrow k^4$ la transformación lineal cuya matriz con respecto a las bases canónicas es

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Determinar el anulador del núcleo de f , la imagen de f^t , y una transformación lineal $g : k^4 \rightarrow k^5$ tal que $f \circ g = Id$.

17. (a) Sea $V = M_n(k)$ el espacio vectorial de las matrices $n \times n$, y $S \subset V$ el subespacio de las matrices simétricas. Determinar una base para S° .
- (b) Sea $V = M_n(\mathbb{C})$ el espacio vectorial sobre \mathbb{R} de las matrices $n \times n$ con coeficientes complejos. Determinar una base para el anulador del subespacio $H \subset M$ de las matrices hermitianas (A es *hermitiana* si $A = \bar{A}^t$).

18. Sean $\mathcal{B} = \{v_1, v_2, v_3\}$, $\mathcal{U} = \{v_1 + v_3, v_1 + 2v_2 + v_3, v_2 + v_3\}$ y $\mathcal{U}' = \{w_1, w_2, w_3\}$ bases de k^3 , y \mathcal{E} su base canónica. Sea $f \in \text{End}(k^3)$ la transformación lineal tal que

$$\|f\|_{\mathcal{B}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 3 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \|f\|_{\mathcal{U}\mathcal{U}'} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Determinar la base \mathcal{U}' .

19. Sea $f : k^3 \rightarrow k$ tal que $f(x_1, x_2, x_3) = x_1 - 2x_2 + x_3$, y $g : k^3 \rightarrow k^3$ tal que su matrix con respecto a la base $\{(1, -1, 2), (-3, 5 - 1), (1, 3, -3)\}$ es

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

Describa el anulador de $\ker f + \ker g$.

20. Sea V un espacio vectorial y \mathcal{B} una base de V . Sea \mathcal{B}^* la base dual de \mathcal{B} en V^* , y \mathcal{B}^{**} la base dual de \mathcal{B}^* en V^{**} . Determine la matrix que representa al isomorfismo canónico $V \rightarrow V^{**}$ con respecto a las bases \mathcal{B} , \mathcal{B}^{**} .



Frigyes Riesz
1880 - 1956

Riesz fue el fundador del análisis funcional y su trabajo tiene muchas aplicaciones importantes en física.