

- 1.— Sea el espacio euclideo  $\mathbb{R}^3$  con el producto escalar usual y consideremos como orientación positiva la dada por la base canónica. Para cada  $a, b \in \mathbb{R}$ , se considera un endomorfismo  $t : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  cuya matriz asociada respecto de la base canónica es:

$$T = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 3/5 & 0 & 4/5 \\ a & 0 & b \end{pmatrix}$$

- (i) Hallar los valores de  $a$  y  $b$  para las cuales  $t$  es una transformación ortogonal.

La condición para que un endomorfismo de un espacio euclideo sea una transformación ortogonal es que su matriz asociada respecto a una base ortonormal sea ortogonal (es decir, su inversa coincida con su traspuesta). Por tanto ha de cumplirse:

$$TT^t = Id \iff \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 3/5 & 0 & 4/5 \\ a & 0 & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 3/5 & 0 & 4/5 \\ a & 0 & b \end{pmatrix}^t = Id \iff \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{3a+4b}{5} \\ 0 & 1 & a \\ 0 & \frac{3a+4b}{5} & a \end{pmatrix} = Id$$

De donde:

$$3a + 4b = 0, \quad a^2 + b^2 = 1.$$

Resolviendo el sistema obtenemos:

$$a = \frac{4}{5}, b = \frac{-3}{5} \quad \text{ó} \quad a = \frac{-4}{5}, b = \frac{3}{5}$$

- (ii) Para los valores hallados en (i) clasificar la transformación ortogonal, indicando si procede el semieje de giro, ángulo de giro y/o subespacios de simetría.

Estudiaremos los dos casos obtenidos en el apartado anterior. Para clasificar necesitaremos conocer la traza y el determinantes de la matriz asociada. Se tiene:

$$\det(T) = \frac{4a - 3b}{5}, \quad \text{traza}(T) = b.$$

**CASO I:**  $a = \frac{4}{5}, \quad b = \frac{-3}{5}, \quad \det(T) = 1, \quad \text{traza}(T) = \frac{-3}{5}.$

Como  $\det(T) = 1$  se trata de un giro. El ángulo de giro  $\alpha$  cumple:

$$1 + 2\cos(\alpha) = -\frac{3}{5} \Rightarrow \cos(\alpha) = -\frac{4}{5} \Rightarrow \alpha = \pm \arccos(-4/5).$$

El semieje de giro está generado por un autovector asociado al autovalor 1:

$$(T - Id)(x, y, z)^t = 0 \iff -x + y = 0, \quad 4x - 8z = 0$$

Tomamos:

$$S_1 = \{(2, 2, 1)\}$$

Finalmente determinamos el signo del ángulo de giro. Para ello tomamos una base formada por el semieje de giro, un vector independiente de éste y su imagen. La orientación de tal base es el signo del ángulo de giro:

$$B = \{(2, 2, 1), (1, 0, 0), t(1, 0, 0)\} = \{(2, 2, 1), (1, 0, 0), (0, 3/5, 4/5)\}, \quad \det(M_{BC}) = -1 < 0$$

Por tanto se trata de un giro de ángulo  $-\arccos(-4/5)$  y semieje generado por  $(2, 2, 1)$ .

**CASO II:**  $a = \frac{-4}{5}, \quad b = \frac{3}{5}, \quad \det(T) = -1, \quad \text{traza}(T) = \frac{3}{5}.$

Como  $\det(T) = 1$  se trata de un giro compuesto con una simetría. El ángulo de giro  $\alpha$  cumple:

$$-1 + 2\cos(\alpha) = \frac{3}{5} \Rightarrow \cos(\alpha) = \frac{4}{5} \Rightarrow \alpha = \pm\arccos(4/5).$$

El semieje de giro está generado por un autovector asociado al autovalor  $-1$ :

$$(T + Id)(x, y, z)^t = 0 \iff x + y = 0, \quad -4x + 8z = 0$$

Tomamos:

$$S_1 = \{(2, -2, 1)\}$$

Determinamos el signo del ángulo de giro. Para ello tomamos una base formada por el semieje de giro, un vector independiente de éste y su imagen. La orientación de tal base es el signo del ángulo de giro:

$$B = \{(2, -2, 1), (1, 0, 0), t(1, 0, 0)\} = \{(2, -2, 1), (1, 0, 0), (0, 3/5, -4/5)\}, \quad \det(M_{BC}) = -1 < 0$$

Finalmente el plano de simetría es perpendicular al semieje:

$$S_{-1}^\perp = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x, y, z) \cdot (2, -2, 1) = 0\} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid 2x - 2y + z = 0\}.$$

Por tanto se trata de un giro de ángulo  $-\arccos(4/5)$ , semieje generado por  $(2, -2, 1)$  compuesto con una simetría respecto al plano de ecuación implícita  $2x - 2y + z = 0$ .

(1.6 puntos)

**2.**— Consideramos el espacio vectorial  $\mathbb{R}^2$ , la forma bilineal  $f : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$  y la base  $B = \{\vec{u}_1, \vec{u}_2\}$ . Supongamos que

$$F_B = \begin{pmatrix} 1 & a \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

donde  $a \in \mathbb{R}$ . Razonar la veracidad o falsedad de las siguientes afirmaciones:

(i) Se verifica que  $f(\vec{u}_1, \vec{u}_1 + \vec{u}_2) = a + 1$ .

Verdadero. Basta tener en cuenta que:

$$f(\vec{u}_1, \vec{u}_1 + \vec{u}_2) = f((1, 0)_B, (1, 1)_B) = (1, 0)F_B(1, 1)^t = a + 1.$$

Por tanto la afirmación es cierta.

(ii) Si  $a = -2$ , entonces  $f$  es antisimétrica.

Falso. Si  $a = -2$  la matriz asociada es:

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

No es una matriz antisimétrica porque no tiene ceros en la diagonal y por tanto  $F^t \neq -F$ . Deducimos entonces que la correspondiente forma bilineal no es antisimétrica.

(iii) Si  $\vec{v} \neq \vec{0}$ , entonces  $f(\vec{v}, \vec{v}) \neq 0$ .

Falso. Si  $\det(F_B) = 0$  entonces existen vectores no nulos tales que  $\vec{v}F_B = \vec{0}$ . Y por tanto  $f(\vec{v}, \vec{v}) = 0$ . En nuestro caso:

$$\det(F_B) = 1 - 2a.$$

Entonces si  $a = -1/2$  y tomamos  $\vec{v} = (-2, 1)$  se tiene:

$$f(\vec{v}, \vec{v}) = (-2, 1)F_B(-2, 1)^t = 0.$$

(1 punto)

**3.**— Calcular la ecuación de una homotecia que lleve el triángulo  $ABC$  en  $A'B'C'$  sabiendo que:

$$A = (1, 1), \quad B = (3, 2), \quad C = (2, 4), \quad A' = (2, 3), \quad \text{superficie}(A'B'C') = 10.$$

Una homotecia de razón  $k$  modifica las áreas con razón  $k^2$ . Por tanto:

$$k^2 = \frac{\text{sup}(A'B'C')}{\text{sup}(ABC)}.$$

Para hallar el área de  $ABC$  consideramos sus puntos situados en el plano 0 y utilizamos la interpretación geométrica del producto vectorial:

$$\text{sup}(ABC) = \frac{1}{2} \|AB \times AC\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{array}{ccc} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 3-1 & 2-1 & 0 \\ 2-1 & 4-1 & 0 \end{array} \right\| = \frac{1}{2} \|(0, 0, 5)\| = \frac{5}{2}.$$

Por tanto:

$$k^2 = \frac{10}{5/2} = 4 \quad \Rightarrow \quad k = \pm 2.$$

Por otra parte una razón de centro  $(x_0, y_0)$  y razón  $k$  tiene por ecuación:

$$t(x, y) = (x_0, y_0) + k(x - x_0, y - y_0)$$

Imponemos que  $t(A) = A'$ :

$$t(1, 1) = (2, 3) \Rightarrow (x_0, y_0) + k(1 - x_0, 1 - y_0) = (2, 3) \Rightarrow (x_0, y_0) = \frac{1}{1-k}(2-k, 3-k).$$

Por tanto tenemos dos posibles homotecias:

- Para  $k = 2$ , la homotecia de centro  $(0, -1)$  y razón 2 de ecuación:

$$t(x, y) = (0, -1) + 2(x - 0, y + 1) = (0, 1) + 2(x, y)$$

- Para  $k = -2$ , la homotecia de centro  $(\frac{4}{3}, \frac{5}{3})$  y razón  $-2$  de ecuación:

$$t(x, y) = (\frac{4}{3}, \frac{5}{3}) - 2(x - \frac{4}{3}, y - \frac{5}{3}) = (4, 5) - 2(x, y)$$

(1.1 puntos)

**4.**— Sea  $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$  el espacio vectorial de polinomios de grado menor o igual que 2. Se considera la aplicación:

$$f : \mathcal{P}_2(\mathbb{R}) \times \mathcal{P}_2(\mathbb{R}) \longrightarrow \mathbb{R}, \quad f(p(x), q(x)) = \int_{-1}^1 p(x)q(x)dx - 2p(0)q(0).$$

(i) Probar que  $f$  es una forma bilineal simétrica.

1) Primero veamos que es simétrica, es decir:

$$f(p(x), q(x)) = f(q(x), p(x)).$$

Es inmediato sin más que tener en cuenta que:

$$f(p(x), q(x)) = \int_{-1}^1 p(x)q(x)dx - 2p(0)q(0) = \int_{-1}^1 q(x)p(x)dx - 2q(0)p(0) = f(q(x), p(x)).$$

2) Probaremos ahora que es bilinear. Por ser simétrica basta comprobarlo en la primera componente:

$$f(ap_1(x) + bp_2(x), q(x)) = af(p_1(x), q(x)) + bf(p_2(x), q(x)).$$

Veámoslo:

$$\begin{aligned} f(ap_1(x) + bp_2(x), q(x)) &= \int_{-1}^1 (ap_1(x) + bp_2(x))q(x)dx - 2(ap_1(0) + bp_2(0))q(0) = \\ &= \int_{-1}^1 (ap_1(x)q(x) + bp_2(x)q(x))dx - 2ap_1(0)q(0) - 2bp_2(0)q(0) = \\ &= a \int_{-1}^1 p_1(x)q(x)dx + b \int_{-1}^1 p_2(x)q(x)dx - 2ap_1(0)q(0) - 2bp_2(0)q(0) = \\ &= a \left( \int_{-1}^1 p_1(x)q(x)dx - 2p_1(0)q(0) \right) + b \left( \int_{-1}^1 p_2(x)q(x)dx - 2p_2(0)q(0) \right) = \\ &= af(p_1(x), q(x)) + bf(p_2(x), q(x)) \end{aligned}$$

(ii) Calcular la matriz asociada a  $f$  en la base canónica.

Sea  $C = \{e_1(x) = 1, e_2(x) = x, e_3(x) = x^2\}$ . Por definición de matriz asociada:

$$(F_C)_{i,j} = f(e_i(x), e_j(x)).$$

Entonces:

$$\begin{aligned} f(e_1(x), e_1(x)) &= \int_{-1}^1 e_1(x)e_1(x)dx - 2e_1(0)e_1(0) = \int_{-1}^1 dx - 2 = 0. \\ f(e_1(x), e_2(x)) &= \int_{-1}^1 e_1(x)e_2(x)dx - 2e_1(0)e_2(0) = \int_{-1}^1 xdx - 0 = 0. \\ f(e_1(x), e_3(x)) &= \int_{-1}^1 e_1(x)e_3(x)dx - 2e_1(0)e_3(0) = \int_{-1}^1 x^2dx - 0 = \frac{2}{3}. \\ f(e_2(x), e_2(x)) &= \int_{-1}^1 e_2(x)e_2(x)dx - 2e_2(0)e_2(0) = \int_{-1}^1 x^2dx - 0 = \frac{2}{3}. \\ f(e_2(x), e_3(x)) &= \int_{-1}^1 e_2(x)e_3(x)dx - 2e_2(0)e_3(0) = \int_{-1}^1 x^3dx - 0 = 0. \\ f(e_3(x), e_3(x)) &= \int_{-1}^1 e_3(x)e_3(x)dx - 2e_3(0)e_3(0) = \int_{-1}^1 x^4dx - 0 = \frac{2}{5}. \end{aligned}$$

Por ser simétrica la forma bilinear, la matriz es simétrica y queda:

$$F_C = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 2/3 \\ 0 & 2/3 & 0 \\ 2/3 & 0 & 2/5 \end{pmatrix}.$$

(iii) Dar un conjunto de polinomios que forme una base de vectores conjugados.

Una base es de vectores conjugados si y sólo si la matriz asociada a la forma bilinear en tal base es diagonal. Entonces diagonalizaremos la matriz  $F_C$  por congruencia y las filas de la matriz de paso serán las coordenadas de los vectores de la base de vectores conjugados respecto de la base canónica:

$$\begin{aligned} \left( \begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 2/3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2/3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2/3 & 0 & 2/5 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) &\xrightarrow{H_{13} \mu_{13}} \left( \begin{array}{ccc|ccc} 2/5 & 0 & 2/3 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2/3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2/3 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right) \\ &\xrightarrow{H_{31}(-5/3) \mu_{31}(-5/3)} \left( \begin{array}{ccc|ccc} 2/5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2/3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -10/9 & 1 & 0 & -5/3 \end{array} \right) \end{aligned}$$

Por tanto una base de vectores conjugados es:

$$B = \{x^2, x, 1 - \frac{5}{3}x^2\}$$

(iv) *Calcular los polinomios autoconjugados.*

Son aquellos que cumplen  $f(p(x), p(x)) = 0$ . Por tener la matriz asociada determinante no nulo, la forma cuadrática es no degenerada y los vectores autoconjugados no pueden descomponerse en dos planos. Si trabajamos respecto de la base canónica, son los polinomios  $a_0 + a_1x + a_2x^2$  de coordenadas  $(a_0, a_1, a_2)_C$  verificando:

$$(a_0 \ a_1 \ a_2) \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2/3 & 0 \\ 2/3 & 0 & 2/5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = 0 \iff \frac{2}{3}a_1^2 + \frac{4}{3}a_0a_2 + \frac{2}{5}a_2^2 = 0.$$

(v) *Clasificar la forma cuadrática asociada a  $f$ .*

La hemos diagonalizado en (iii), donde hemos visto que la signatura es  $(2, 1)$ . Se trata por tanto de una forma cuadrática no degenerada e indefinida.

(1.3 puntos)

---