

Control 2 - Otoño 2024

P1. Considere $L : \mathbb{R}^4 \rightarrow M_{2,2}(\mathbb{R})$ la función dada por $L \left(\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} a+b & c \\ d & a+b \end{pmatrix}$.

- a) (1 p) Pruebe que L es transformación lineal.
 b) (2 p) Calcule M la matriz representante de L con respecto a las bases: \mathcal{A} en la partida y \mathcal{B} en la llegada, donde

$$\mathcal{A} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}, \quad \mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

- c) (3 p) Dé bases del núcleo de L , esto es $\text{Ker}(L)$ y de la imagen de L , es decir $\text{Im}(L)$. Calcule las dimensiones de $\text{Ker}(L)$ e $\text{Im}(L)$. ¿Es L inyectiva?, ¿Es L epiyectiva?, justifique.

Solución:

- a) Basta verificar que $\forall x, x' \in \mathbb{R}^4, \forall \lambda, \lambda' \in \mathbb{R}$, se tiene que $L(\lambda x + \lambda' x') = \lambda L(x) + \lambda' L(x')$ [0.2 pts. por dar caracterización de linealidad o dar muestras (implícitamente) de conocerla]. En efecto,

$$\begin{aligned} L(\lambda x + \lambda' x') &= L \left(\begin{pmatrix} \lambda x_1 + \lambda' x'_1 \\ \lambda x_2 + \lambda' x'_2 \\ \lambda x_3 + \lambda' x'_3 \\ \lambda x_4 + \lambda' x'_4 \end{pmatrix} \right) && \text{(por álgebra de matrices)} \\ &= \begin{pmatrix} (\lambda x_1 + \lambda' x'_1) + (\lambda x_2 + \lambda' x'_2) & \lambda x_3 + \lambda' x'_3 \\ \lambda x_4 + \lambda' x'_4 & (\lambda x_1 + \lambda' x'_1) + (\lambda x_2 + \lambda' x'_2) \end{pmatrix} && \text{(por definición de } L) \\ &= \begin{pmatrix} \lambda(x_1 + x_2) + \lambda'(x'_1 + x'_2) & \lambda x_3 + \lambda' x'_3 \\ \lambda x_4 + \lambda' x'_4 & \lambda(x_1 + x_2) + \lambda'(x'_1 + x'_2) \end{pmatrix} && \text{(por aritmética en } \mathbb{R}) \\ &= \lambda \begin{pmatrix} x_1 + x_2 & x_3 \\ x_4 & x_1 + x_2 \end{pmatrix} + \lambda' \begin{pmatrix} x'_1 + x'_2 & x'_3 \\ x'_4 & x'_1 + x'_2 \end{pmatrix} && \text{(por álgebra matricial)} \\ &= \lambda L(x) + \lambda' L(x') && \text{(por definición de } L) \end{aligned}$$

[0.4 pts. por las dos primeras igualdades y 0.4 pts. por las tres últimas]

- b) Para calcular M debemos evaluar L en los elementos de la base \mathcal{A} y expresarlos como combinación lineal de los elementos de la base \mathcal{B} [0.6 pts. por explicar cómo obtener la matriz representante o dar muestra (implícitamente) de saber cómo hacerlo]. Para determinar los escalares de cada combinación lineal, se puede resolver un sistema lineal. Se obtiene [0.2 pts. por cada combinación

lineal correcta]:

$$L \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix},$$

$$L \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - 2 \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix},$$

$$L \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix},$$

$$L \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Luego, por definición de matriz representante, **[0.6 pts. por explicitar M / 0.0 pts. si obtienen la traspuesta]**

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

c) Primero estudiamos $\text{Ker}(L)$. Por definición de núcleo,

$$\begin{aligned} x \in \text{Ker}(L) &\iff L(x) = 0 && \text{(por definición de } \text{Ker}(\cdot) \text{)} \\ &\iff \begin{pmatrix} x_1 + x_2 & x_3 \\ x_4 & x_1 + x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} && \text{(por definición de } L \text{)} \\ &\iff x_2 = -x_1 \wedge x_3 = x_4 = 0. \end{aligned}$$

[0.3 pts. por la 1era equivalencia (conocer la definición de $\text{Ker}(\cdot)$)]

Luego, **[0.6 pts. por encontrar el $\text{Ker}(\cdot)$ y/o un generador]**

$$\text{Ker}(L) = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ -x_1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} : x_1 \in \mathbb{R} \right\} = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle.$$

Sigue que una base de $\text{Ker}(L)$ es

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}. \quad \text{(0.3 pts. por explicitar una base de } \text{Ker}(L) \text{)}$$

Luego, $\dim(\text{Ker}(L)) = 1$ y L no es inyectiva (porque una transformación lineal es inyectiva ssi su núcleo tiene dimensión 0) **[0.3 pts. por argumentar no inyectividad y dar dimensión]**.

A continuación estudiamos $\text{Im}(L)$.

Primera forma: Por Teorema Núcleo Imagen y dado que conocemos la dimensión del núcleo de L , tenemos que $\dim(\text{Im}(L)) = \dim(\mathbb{R}^4) - \dim(\text{Ker}(L)) = 4 - 1 = 3$. Como la dimensión del espacio de llegada es $4 > \dim(\text{Im}(L))$, sigue que L no es epiyectiva [0.3 pts. por argumentar no epiyectividad].

Por resultado visto, $\text{Im}(L)$ es el s.e.v. generado por L evaluada en los elementos de una base de la partida, por ejemplo \mathcal{A} [0.3 pts. por explicitar una caracterización de $\text{Im}(\cdot)$ y/o conocer la definición de $\text{Im}(\cdot)$]. En particular, evaluando L como en la parte a), sigue que

$$\begin{aligned} \text{Im}(L) &= \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \quad (0.6 \text{ pts. por encontrar generadores}) \\ &= \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle. \end{aligned}$$

Como la dimensión de $\text{Im}(L)$ es 3, se tiene que una base de $\text{Im}(L)$ es

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \right\}.$$

[0.3 pts. por explicitar una base de $\text{Im}(L)$ y dar dimensión].

Segunda forma: Podemos completar la base de $\text{Ker}(L)$ obtenida arriba (digamos que $\{v_1, v_2, v_3\}$ es una tal completación) y usar que sabemos que $\{L(v_1), L(v_2), L(v_3)\}$ (por Teorema Núcleo Imagen) [0.3 pts. por explicitar esta caracterización de $\text{Im}(\cdot)$ y/o conocer la definición de $\text{Im}(\cdot)$]. Por ejemplo, tomando la unión de la base de $\text{Ker}(L)$ ya obtenida y la base canónica de \mathbb{R}^4 , y extrayendo una base, se verifica que podemos elegir

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (0.6 \text{ pts. por completar base de } \text{Ker}(L))$$

Luego, una base de $\text{Im}(L)$ es

$$\{L(v_1), L(v_2), L(v_3)\} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

Sigue que $\dim(\text{Im}(L)) = 3$ [0.3 pts. por explicitar una base de $\text{Im}(L)$ y dar dimensión].

Como el codominio de L , es decir $M_{2,2}(\mathbb{R})$, tiene dimensión $4 > \dim(\text{Im}(L))$, sigue que $\text{Im}(L) \neq M_{2,2}(\mathbb{R})$ y, por lo tanto, L no es epiyectiva [0.3 pts. por argumentar no epiyectividad].

Tercera forma: Notar que,

$$\begin{aligned} \text{Im}(L) &= \{L(x) : x \in \mathbb{R}^4\} && (\text{por definición de imagen}) \\ &= \left\{ \begin{pmatrix} x_1 + x_2 & x_3 \\ x_4 & x_1 + x_2 \end{pmatrix} : x \in \mathbb{R}^4 \right\} && (\text{por definición de } L) \\ &= \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle && (\text{por definición de s.e.v. generado}) \end{aligned}$$

[0.3 pts. por la 1era igualdad (conocer la definición de $\text{Im}(\cdot)$) / 0.6 pts. por encontrar generadores]

Claramente, el conjunto generador de $\text{Im}(L)$ recién encontrado es linealmente independiente. Sigue que una base de $\text{Im}(L)$ es

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right\}$$

y que tiene dimensión 3 [0.3 pts. por explicitar una base de $Im(L)$ y dar dimensión].

Como el codominio de L , es decir $M_{2,2}(\mathbb{R})$, tiene dimensión $4 > dim(Im(L))$, sigue que $Im(L) \neq M_{2,2}(\mathbb{R})$ y, por lo tanto, L no es epiyectiva [0.3 pts. por argumentar no epiyectividad].

Indicaciones para la corrección:

- En la parte a), podrían demostrar por separado que $L(x + x') = L(x) + L(x')$ y que $L(\lambda x) = \lambda L(x)$. Asignar **0.2 pts.** por dar esta caracterización de linealidad.
- En la parte a), es correcto argumentar fijando $\lambda' = 1$.

- P2.** a) (3 p) Considere la transformación lineal $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, cuya matriz representante con respecto a la base canónica \mathcal{C} en el espacio de partida y llegada es

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Calcule N , la matriz representante de T , usando matrices de cambio de base, cuando la base en el espacio de partida y de llegada es

$$\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

Indicación: puede dejar expresada N como producto de matrices que calculó y/o sus inversas.

- b) Sea U espacio vectorial de dimensión finita y $L : U \rightarrow U$ transformación lineal. En cada una de las siguientes afirmaciones diga si es verdadera o falsa. En caso de ser verdadera, justifique y en caso de ser falsa de un contraejemplo.

- 1) (1.5 p) Si $Ker(L) = \{0\}$, entonces L es biyectiva.
- 2) (1.5 p) Si $U = \mathbb{R}^2$ y M es la matriz representante de L con respecto a la base \mathcal{A} en la partida y \mathcal{B} en la llegada (\mathcal{A} y \mathcal{B} arbitrarias), entonces $Ker(L) = Ker(M)$ donde $Ker(M) = \{x \in \mathbb{R}^2 : Mx = 0\}$.

Solución:

- a) Sea P la matriz pasaje (o de cambio de base) de la base \mathcal{B} a la base canónica \mathcal{C} . Como en el espacio de llegada tenemos la base canónica, se tiene que P es la matriz cuyas columnas son los vectores en \mathcal{B} , esto es porque las coordenadas que debemos usar para escribir cada vector de \mathcal{B} como combinación lineal de los vectores de la base canónica, coinciden con los coeficientes de dichos vectores, es decir, **0.6 pts. por explicar el motivo por el cual P es la matriz pasaje**

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \quad (0.9 \text{ pts. por explicitar la matriz pasaje})$$

Por resultado visto, la matriz pasaje (o de cambio de base) de la base canónica \mathcal{C} en la base \mathcal{B} es P^{-1} . [1 pts. por justificar que la inversa de P es la matriz de cambio de base de la canónica a \mathcal{B}].

Por Teorema de Matriz Representante y Cambio de Base, $N = P^{-1}MP$ [0.5 pts. por dar la expresión correcta].

- b) 1) La afirmación es verdadera. En efecto, si $Ker(L) = \{0\}$, por resultado visto, L es inyectiva [0.6 pts. por establecer inyectividad de L]. Para concluir, se puede argumentar de dos maneras que se detallan a continuación:

Primera forma: Por resultado visto, una transformación lineal entre espacios vectoriales de igual

dimensión es inyectiva ssi es epiyectiva [0.6 ptos. por invocar resultado]. Sigue que la inyectividad de L implica que L es biyectiva [0.3 ptos. por concluir].

Segunda forma: Como $\text{Ker}(L) = \{0\}$, entonces $\dim(\text{Ker}(L)) = 0$. Por Teorema Núcleo Imagen, sigue que $\dim(U) = \dim(\text{Im}(L))$ [0.9 ptos. por usar TNI y determinar la dimensión de $\text{Im}(L)$]. Como $\text{Im}(L) \subseteq U$ y resultado conocido, concluimos $\text{Im}(L) = U$ [0.3 ptos.], luego L es epiyectiva, lo que junto a la inyectividad implican que L es biyectiva [0.3 ptos. por argumentar epiyectividad y concluir].

- 2) La afirmación es falsa [0.3 ptos.] (salvo por el caso particular en que \mathcal{A} y \mathcal{B} son la base canónica, en este caso, de \mathbb{R}^2). Como contraejemplo, considerar

$$L(x) = \begin{pmatrix} 0 \\ x_2 \end{pmatrix}, \quad \mathcal{A} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}, \quad \mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

[0.3 ptos. por definir L , \mathcal{A} y \mathcal{B} siempre que L sea lineal y \mathcal{A}, \mathcal{B} sean bases de \mathbb{R}^2]

Se verifica que,

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \text{Ker}(L) = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \neq \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle = \text{Ker}(M).$$

[0.3 ptos. por calcular correctamente M , $\text{Ker}(L)$ y $\text{Ker}(M)$, para el ejemplo dado / 0.6 ptos. si $\text{Ker}(L) \neq \text{Ker}(M)$]

Indicaciones para la corrección:

- En la parte a), descontar **0.3 ptos.** por cada columna de P mal calculada.
- En la parte a), dar **0.5 ptos.** si concluyen que $N = P^{-1}MP$.
- Hay una infinidad de contraejemplos para la parte b.2). Cualquiera que den, si es correcto, esta bien.

- P3.** Sea V un espacio vectorial sobre \mathbb{R} . Sean U y W dos subespacios vectoriales de V . Consideremos el conjunto de los pares ordenados $U \times W = \{(u, w) : u \in U, w \in W\}$, que con la suma y ponderación: para todo $u, \tilde{u} \in U, w, \tilde{w} \in W, \lambda \in \mathbb{R}$

$$(u, w) + (\tilde{u}, \tilde{w}) = (u + \tilde{u}, w + \tilde{w}), \quad \lambda(u, w) = (\lambda u, \lambda w),$$

es un espacio vectorial sobre \mathbb{R} con neutro $(0, 0)$. Sea $T : U \times W \rightarrow V$ dada por $T((u, w)) = 2u - w$.

- a) (2 p) Demuestre que T es una función lineal.
- b) (2 p) Sean $\mathcal{B}_U = \{u_1, u_2\}$ y $\mathcal{B}_W = \{w_1, w_2\}$ bases de U y W respectivamente. Se sabe que $\mathcal{B}_{U \times W} = \{(u_1, 0), (u_2, 0), (0, w_1), (0, w_2)\}$ es base de $U \times W$. Supongamos que $\mathcal{B}_V = \{u_1, u_2, w_1, w_2\}$ es base de V . Encuentre la matriz representante de T en las bases $\mathcal{B}_{U \times W}$ y \mathcal{B}_V .
- c) (2 p) Si $V = U \oplus W$, demuestre que $\text{Ker}(T) = \{(0, 0)\}$.

Solución:

- a) Basta verificar que $\forall (u, w), (\tilde{u}, \tilde{w}) \in U \times W, \forall \lambda, \tilde{\lambda} \in \mathbb{R}$, se tiene que $T(\lambda(u, w) + \tilde{\lambda}(\tilde{u}, \tilde{w})) = \lambda T((u, w)) + \tilde{\lambda} T((\tilde{u}, \tilde{w}))$ [0.5 pts. por dar caracterización de linealidad o dar muestras (implícitamente) de conocerla]. En efecto,

$$\begin{aligned} T(\lambda(u, w) + \tilde{\lambda}(\tilde{u}, \tilde{w})) &= T((\lambda u + \tilde{\lambda} \tilde{u}, \lambda w + \tilde{\lambda} \tilde{w})) \\ &\quad \text{(por definición de suma y producto escalar en } U \times V \text{ [0.5 ptos.])} \\ &= 2(\lambda u + \tilde{\lambda} \tilde{u}) - (\lambda w + \tilde{\lambda} \tilde{w}) \quad \text{(por definición de } T) \\ &= \lambda(2u - w) + \tilde{\lambda}(2\tilde{u} - \tilde{w}) \quad \text{(por álgebra vectorial [0.5 ptos.])} \\ &= \lambda T((u, w)) + \tilde{\lambda} T((\tilde{u}, \tilde{w})) \quad \text{(por definición de } T \text{ [0.5 ptos.])} \end{aligned}$$

Sigue que T es lineal.

- b) Para calcular la matriz representante pedida hay que evaluar T en los elementos de la base $\mathcal{B}_{U \times W}$ y expresar el resultado como combinación lineal de los elementos de \mathcal{B}_V [0.6 ptos. por explicar cómo obtener la matriz representante o dar muestra (implícitamente) de saber como hacerlo]. Se obtiene, [0.2 ptos. por cada combinación lineal correcta]

$$T((u_1, 0)) = 2u_1 = 2u_1 + 0u_2 + 0w_1 + 0w_2,$$

$$T((u_2, 0)) = 2u_2 = 0u_1 + 2u_2 + 0w_1 + 0w_2,$$

$$T((0, w_1)) = -w_1 = 0u_1 + 0u_2 - 1w_1 + 0w_2,$$

$$T((0, w_2)) = -w_2 = 0u_1 + 0u_2 + 0w_1 - 1w_2.$$

Luego, por definición, la matriz representante pedida es [0.6 ptos. por explicitar M]:

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

- c) Notar que

$$\begin{aligned} (u, w) \in \text{Ker}(T) &\iff T((u, w)) = 0 && \text{(por definición de } \text{Ker}(T)) \\ &\iff 2u - w = 0 && \text{(por definición de } T) \\ &\iff 2u = w && \text{(por álgebra vectorial)} \end{aligned}$$

[0.2 ptos. por la 1era equivalencia (conocer la definición de $\text{Ker}(\cdot)$) / 0.2 ptos. por llegar a cualquiera de las dos últimas igualdades]

Luego, si $(u, w) \in \text{Ker}(T)$, entonces $2u \in U$, $w \in W$, y $2u = w$. En particular $2u = w \in U \cap W$, por lo que $u, w \in U \cap W$ [0.8 ptos. por concluir que $u, w \in U \cap W$]. Por resultado visto, si $V = U \oplus W$, entonces $U \cap W = \{0\}$ [0.4 ptos. por esta deducción]. Sigue que $u = 0$ y $w = 0$, por lo que $(u, w) = (0, 0)$. En resumen, $\text{Ker}(T) \subseteq \{(0, 0)\}$. La inclusión reversa es directa. [0.4 ptos. por concluir.]

Indicaciones para la corrección:

- En la parte a), podrían demostrar por separado que $T((u, w) + (\tilde{u}, \tilde{w})) = T((u, w) + T((\tilde{u}, \tilde{w})))$ y que $T(\lambda(u, w)) = \lambda T((u, w))$. Asignar **0.5 ptos.** por dar esta caracterización de linealidad.
- En la parte a), es correcto argumentar fijando $\tilde{\lambda} = 1$.

Tiempo: 3.0 hrs.