

## OPERADORES LINEALES ACOTADOS: TAREA 1

A continuación  $V, W$  y  $Z$  siempre son espacios vectoriales y  $X, Y$  son espacios normados.

**Definición** Una función  $B : V \times W \rightarrow Z$  es *bilineal* si, para cada  $v_0 \in X$  y  $w_0 \in Y$ , las funciones  $w \rightarrow B(v_0, w)$  y  $v \rightarrow B(v, w_0)$  son lineales.

1. Prueba que las funciones bilineales  $B : X \times Y \rightarrow Z$ , con las operaciones usuales entre funciones, forman un espacio vectorial.
2. Si  $1 \leq p < \infty$  y  $a_1, \dots, a_n \geq 0$ , prueba que  $\sum_{j=1}^n a_j^p \leq (\sum_{j=1}^n a_j)^p$ .
3. Si  $V \subset X$  es un subespacio vectorial, prueba que  $\bar{A}$  también lo es.
4. Sean  $T, T_n : V \rightarrow Y, \forall n \in \mathbb{N}$ . Si cada  $T_n$  es un operador lineal y  $T_n \rightarrow T$ , prueba que  $T$  también es lineal.
5. Si  $\{x_n\} \subset X$  es una sucesión convergente, prueba que  $\{x_n\}$  es de Cauchy.
6. Sean  $M$  y  $N$  espacios métricos. Si  $f : M \rightarrow N$  es uniformemente continua, prueba que  $f$  preserva sucesiones de Cauchy.
7. Sean  $X$  y  $Y$  espacios normados. Entonces, con las operaciones definidas por componentes,  $X \times Y$  es un espacio vectorial. Prueba que la función definida por  $\|(x, y)\| := \max\{\|x\|, \|y\|\}$  es una norma en  $X \times Y$ . (Ésta será la norma que tomaremos en  $X \times Y$  cuando lo consideremos como espacio normado.)
8. Señala un espacio normado que no sea completo.
9. Señala un operador lineal entre espacios normados que no sea continuo.
10. Sea  $T : X \rightarrow Y$  un operador lineal. Entonces,  $T$  es una isometría si, y sólo si,  $T$  preserva la norma, esto es  $\|Tx\| = \|x\|, \forall x \in X$ .
11. Sea  $T : X \rightarrow Y$  un operador lineal. Prueba que  $T$  no es acotado si, y sólo si, existe una sucesión  $\{x_n\} \subset X$  tal que  $x_n \rightarrow 0$  y  $\|Tx_n\| = 1$ .
12. Prueba que  $\|T\| = \sup\{|\langle Tx, \varphi \rangle| : \|x\| \leq 1, \|\varphi\| \leq 1\}, \forall T \in \mathcal{L}(X, Y)$ .