2.2 Métodos Directos para resolver sistemas ecs.

Una matriz es un arreglo rectangular con m filas

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 8 \\ 3 & 0 & 2 \\ 7 & 0 & 1 \end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \qquad C = \begin{bmatrix} 5 & 8 & 11 & 14 \end{bmatrix}$$

tamaño: m x n. filas x columnas.

A:3x3 B:3x2 C:1x4.

Dado el Sistena de ecs. lineales.

$$X_1 + 2X_2 + 3X_3 + 4X_4 = b_1$$
  
 $X_1 + 3X_2 + 4X_3 + 5X_4 = b_2$   
 $X_1 + 4X_2 + 5X_3 + 6X_4 = b_3$ 

si los coeficientes se guardan en una matriz A.

y los términus constantes en un vector columna b,
entonces el sistema se puede representar con una matriz
aumentada [A] b].

$$\begin{bmatrix}
1 & 2 & 3 & 4 & | & b_1 \\
1 & 3 & 4 & 5 & | & b_2 \\
1 & 4 & 5 & 6 & | & b_3 \\
X_1 & X_2 & X_3 & X_4 & =
\end{bmatrix}$$

Ejercicio I: Escriba la matriz aumentada del Sistema dado. operaciones

a. 
$$X + 2y + 3t = 6$$

$$2x + y + 4t = 8$$

$$X + y + t = 4$$

$$X + y + t = 4$$

$$X + y + t = 4$$

b. 
$$2X_1 + X_2 = 8$$
  
 $4X_1 - X_2 = 6$   
 $6X_1 - X_2 = 2$ .
$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & | & 8 \\ 4 & -1 & | & 6 \\ 6 & -1 & | & 2 \end{bmatrix}$$

Matrices en forma escalonada por renglones Abrevia como FER.

- 1. Lualquier fila que tenga sólo ceros se ubica en la parte inferior de la matriz.
- 2. La entrada principal de cada fila es la entrada que está más a la itquierda en la fila.
- 3. En cada renglón diferente de cero, todas las entradas debajo y a la izquierda de la entrada principal son ceros.

Ejercicio 2: Determine si la matriz está en FER.

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$C = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix} \qquad C \quad \text{no está en } FER$$

PERO si se intercanbian sus Ira y Bra filas si lo es. RI + Rz.

$$C_{1} = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$C_{1} \text{ SI está en } F \neq R.$$

Si se realitan operaciones elementales de renglón sobre una matrit se puede una norva matrit que si gue mantiendo la misma solución. "Sistemas Equiv" Operaciones Elementales de Lenglón.

- 1. Intercambio de Renglones Ritt Rj
- 2. Multiplicación por una constante. KRi X \$0.
- 3. Adición de Renglones Ri + KRj.

$$x + y = 5$$
  
 $x + 2y = 4$   
 $x + 2y = 4$   
 $x + y = 5$   
 $x + y = 5$ 

Eliminación Gaussiana resuelve sistemas de ecs. lineales,

- 1. Escriba la natriz armentada del sistema [Alb].
- 2. Realice operaciones elementales para reducir la matrit [Alb] a su FER.
- 3. Resuelua el sistema usando sustitución hacia atrás.

Ejercicio 3: Resuelva los sigs. Sistemas

a. 
$$2X_1 + 4X_2 = 0$$
  
 $2X_1 + 2X_2 + 2X_3 = 8$   
 $X_1 - X_2 + 2X_3 = -3$   
 $X_1 - X_2 + 2X_3 = -3$   
 $X_2 - X_2 + 2X_3 = -3$   
 $X_1 - X_2 + 2X_3 = -3$ 

$$\begin{bmatrix}
2 & 0 & 4 & | & 0 \\
2 & 2 & 2 & | & 8 \\
1 & -1 & 2 & | & -3
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
3.5R_1 & | & 0 & 2 & | & 0 \\
0 & 2 & -2 & | & 8 \\
0 & -1 & 0 & | & -3
\end{bmatrix}
R_1 \leftrightarrow R_3$$

$$\begin{bmatrix}
1 & 2 & 0 \\
0 & 2 & -2 & | & 8 \\
0 & -1 & 0 & | & -3
\end{bmatrix}
R_2 \leftrightarrow R_3$$

$$\begin{bmatrix}
0 & 2 & 0 \\
0 & -2 & 2 \\
0 & -1 & 0 & | & -3
\end{bmatrix}
-R_3$$

$$\begin{bmatrix}
0 & 0 & -1 & 0 \\
0 & -2 & 2 & | & 0 \\
0 & -1 & 0 & | & -3
\end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & | & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & 3 \\ 0 & 2 & -2 & | & 8 \end{bmatrix} \xrightarrow{R_3 - 2R_2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & | & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & 3 \\ 0 & 0 & -2 & | & 2 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{\text{Valueion}}$$

$$\text{Valueion}$$

$$X_{1} + 2X_{3} = 0$$
 $X_{1} = -2X_{3} = 2$ 
 $X_{3} = -1$ 
 $X_{1} = -2X_{3} = 2$ 

$$X_{1} - 2X_{5} = 0.$$
  
 $X_{3} - X_{2} = 8$   
 $X_{2} = 3.$ 

b. 
$$2X_1 + X_2 = 8$$
  
 $4X_1 - X_2 = 6$   
 $4X_1 - X_2 = 2$ 

$$3X_2 = 10$$
  
  $0 \neq -4$  No

$$X_{2} = 10/3$$
  
 $X_{2} = 14/3$ .

contradicción.

Más variables que ecs.

c. 
$$X_1 + X_2 + 2X_4 = 0$$
  
 $X_1 + X_2 + 3X_4 = 6$   
 $X_1 + X_2 + X_3 + 2X_4 = 3$ 

$$\begin{bmatrix}
1 & 1 & 0 & 2 & 0 \\
1 & 1 & 0 & 3 & 6 \\
1 & 1 & 2 & 3
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
R_1 - R_1 & 0 & 0 & 1 & 6 \\
R_2 - R_1 & 0 & 0 & 1 & 6
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
R_1 - 2R_2 \\
R_2 - R_3
\end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & | & -12 \\ 1 & 0 & 0 & | & -12 \\ 0 & 0 & 0 & | & 1 & | & 6 \end{bmatrix}$$

$$X_1 = -12. - X_2$$
  
 $X_3 = 3$   
 $X_4 = 6.$ 

X2 notione entrada principal.

ho hay una ec. para X2.

X2 Cualquier Nalor,

$$X_2 = -2, -1, 0, 1, 2.$$

 $\chi_z = t$  tolk parámetro.

$$X_1 = -12 - t$$
  
 $X_2 = t$   
 $X_3 = 3$   
 $X_4 = 6$ .

más columnas que filas. resultan en variables con parametros.

Para encontrar todas las soluciones en un sistema es necesario identificar los tipos de variables.

Variables principales: variables cuxas columnas tienen entradas principales.

Variables libres: variables cuyas calumnas notienen entradas principales

X,, X,, Xy son variables principales. Xz es variable libre,

A cada variable libre se le asigna un parámetro XI= t

Ejercicio 4: Resuelva. w+x+y+z=42w+2x+4z=6.

4 columnas 2 filas x 2 variables libres.

$$R_1 + 0.5R_2 \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 2 & | & 3 \\ -0.5R_2 & 0 & 0 & 1 & -1 & | & 1 \end{bmatrix}$$

FEReducida R.

$$X = t_1 \qquad w + t_1 + 2t_2 = 3. \qquad w$$

$$Z = t_2 \qquad y - t_2 = 1 \qquad x$$

$$W = 3 - t_1 - 2t_2.$$

$$X = \begin{cases} 0 \\ 1 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \end{cases} = (0 \end{cases} = (0$$

$$\overline{5} = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + t_2 \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Juma 3 vectores.

$$\begin{aligned}
t_1 &= t_2 = 0 & \overrightarrow{S_1} = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} & b_1 &= t_2 = 1 & \overrightarrow{S_2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} \\
t_1 &= 1 & \overrightarrow{S_3} = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} & 1 &= \cdots, \\
t_2 &= -1 & 0 & 0 & 0 \\
t_3 &= 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_4 &= -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_5 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
t_7 &= 0$$

Eliminación Gauss-Vordan.

La matriz se reduce todavía más, se reduce a una forma escalonada reducida por renglones

4 4 4 4 7 sin 4 5 5 5 variables libres entradas preden ser diferentes de cero