

Solución del Ejercicio 1 del TP1

1. Sea $A = \begin{pmatrix} 0 & -3 & 0 & 9 \\ 1 & 1 & 2 & -3 \\ 2 & -2 & 4 & 6 \\ 4 & -16 & 8 & 48 \end{pmatrix}$.

a) Describir explícitamente el conjunto de soluciones del sistema homogéneo $AX = 0$.

b) Describir implícitamente el conjunto de vectores $(b_1, b_2, b_3, b_4) \in \mathbb{R}^4$ tales que el sistema $AX = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ b_4 \end{pmatrix}$ tiene solución.

Solución. Comencemos por resolver el ítem (a). Para resolver el sistema homogéneo $AX = 0$ basta con aplicar operaciones elementales a la matriz A (o en su defecto a la matriz ampliada $(A \mid 0)$) hasta obtener una matriz triangular superior o una MERF.

$$\begin{aligned}
 A &= \begin{pmatrix} 0 & -3 & 0 & 9 \\ 1 & 1 & 2 & -3 \\ 2 & -2 & 4 & 6 \\ 4 & -16 & 8 & 48 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_1 \leftrightarrow F_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 \\ 0 & -3 & 0 & 9 \\ 2 & -2 & 4 & 6 \\ 4 & -16 & 8 & 48 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_3 = F_3 - 2F_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 \\ 0 & -3 & 0 & 9 \\ 0 & -4 & 0 & 12 \\ 4 & -16 & 8 & 48 \end{pmatrix} \\
 &\xrightarrow{F_4 = F_4 - 4F_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 \\ 0 & -3 & 0 & 9 \\ 0 & -4 & 0 & 12 \\ 0 & -20 & 0 & 60 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_4 = \frac{1}{5}F_4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 \\ 0 & -3 & 0 & 9 \\ 0 & -4 & 0 & 12 \\ 0 & -4 & 0 & 12 \end{pmatrix} \\
 &\xrightarrow{F_3 = -3F_3 + 4F_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 \\ 0 & -3 & 0 & 9 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 & 12 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_4 = -3F_4 + 4F_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 \\ 0 & -3 & 0 & 9 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \hat{A}
 \end{aligned}$$

De la matriz \hat{A} se deduce que, si llamamos $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4$, entonces

$$\begin{cases} y = 3t \\ x = -2z \end{cases}$$

Por lo tanto el Conjunto Solución del sistema homogéneo $AX = 0$ es

$$\mathcal{S} = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 : y = 3t, x = -2z\}$$

o equivalentemente,

$$\mathcal{C}s = \{(-2z, 3t, z, t) \in \mathbb{R}^4 : z, t \in \mathbb{R}\}$$

Observación. Es posible aplicar otras operaciones elementales. Independientemente de la elección y orden de las operaciones elementales aplicadas, el conjunto solución al que se debe llegar es el mismo.

Continuemos ahora por resolver el ítem (b). Para ello vamos a considerar la matriz ampliada $(A | B)$, en donde B

hace referencia al vector columna $B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ b_4 \end{pmatrix}$. En este ítem hay que tener en claro de lo que se pide; **aquí estamos**

interesados en describir para cuales vectores B , el sistema no homogéneo $AX = B$ admite solución¹. Aplicando operaciones elementales sobre $(A | B)$, se sigue que:

$$\begin{aligned} (A | B) &= \begin{pmatrix} 0 & -3 & 0 & 9 & b_1 \\ 1 & 1 & 2 & -3 & b_2 \\ 2 & -2 & 4 & 6 & b_3 \\ 4 & -16 & 8 & 48 & b_4 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_1 \leftrightarrow F_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 & b_2 \\ 0 & -3 & 0 & 9 & b_1 \\ 2 & -2 & 4 & 6 & b_3 \\ 4 & -16 & 8 & 48 & b_4 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_3 = F_3 - 2F_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 & b_2 \\ 0 & -3 & 0 & 9 & b_1 \\ 0 & -4 & 0 & 12 & b_3 - 2b_2 \\ 4 & -16 & 8 & 48 & b_4 \end{pmatrix} \\ &\xrightarrow{F_4 = F_4 - 4F_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 & b_2 \\ 0 & -3 & 0 & 9 & b_1 \\ 0 & -4 & 0 & 12 & b_3 - 2b_2 \\ 0 & -20 & 0 & 60 & b_4 - 4b_2 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_4 = \frac{1}{5}F_4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 & b_2 \\ 0 & -3 & 0 & 9 & b_1 \\ 0 & -4 & 0 & 12 & b_3 - 2b_2 \\ 0 & -4 & 0 & 12 & \frac{1}{5}b_4 - \frac{4}{5}b_2 \end{pmatrix} \\ &\xrightarrow{F_3 = -3F_3 + 4F_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 & b_2 \\ 0 & -3 & 0 & 9 & b_1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -3b_3 + 6b_2 + 4b_1 \\ 0 & -4 & 0 & 12 & \frac{1}{5}b_4 - \frac{4}{5}b_2 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_4 = -3F_4 + 4F_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 & b_2 \\ 0 & -3 & 0 & 9 & b_1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -3b_3 + 6b_2 + 4b_1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{5}b_4 - \frac{4}{5}b_2 + 4b_1 \end{pmatrix} = (\hat{A} | \hat{B}) \end{aligned}$$

De la matriz $(\hat{A} | \hat{B})$, puesto que nos interesa que $\hat{A}X = \hat{B}$ tenga solución, observando las dos ultimas columnas precisamos pedir que

$$\begin{cases} -3b_3 + 6b_2 + 4b_1 = 0 \\ \frac{1}{5}b_4 - \frac{4}{5}b_2 + 4b_1 = 0 \end{cases}$$

Por lo tanto, el conjunto de vectores B , tales que el sistema $AX = B$ admite solución es

$$\mathfrak{B} = \left\{ (b_1, b_2, b_3, b_4) \in \mathbb{R}^4 : -3b_3 + 6b_2 + 4b_1 = 0, \frac{1}{5}b_4 - \frac{4}{5}b_2 + 4b_1 = 0 \right\}$$

Observación. El conjunto \mathfrak{B} descrito anteriormente NO ES EL CONJUNTO SOLUCIÓN DE $AX = B$.

¹No estamos interesado en cual es la solución del sistema $AX = B$, sino mas bien en saber para cuales valores de B , uno puede garantizar que el sistema tiene solución. Se entiende la diferencia?