- Ecuación matricial asociada y regla de Cramer
- Clasificación por el teorema de Rouché-Fröbenius
- Sistemas homogéneos
- Sistemas con un parámetro

ECUACIÓN MATRICIAL ASOCIADA

Consideremos un sistema de m ecuaciones lineales con n incógnitas x_1, \ldots, x_n

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

Expresión matricial del sistema

Si definimos las siguientes matrices

$$A_{m \times n} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & & a_{mn} \end{pmatrix}, B_{m \times 1} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}, X_{n \times 1} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

el sistema se puede escribir matricialmente en la forma

$$AX = B$$
.

Si B=0 el sistema se llama homogéneo. Todo sistema homogéneo es compatible, porque X=0 es una solución.

ECUACIÓN MATRICIAL ASOCIADA

Todo sistema de ecuaciones lineales se puede escribir como ecuación matricial $A \cdot X = B$ Por ejemplo, si tenemos un sistema de 3 ecuaciones con 3 incógnicatas (x,y,z), entonces lo podemos reescribir como:

$$a_{11} \cdot x + a_{12} \cdot y + a_{13} \cdot z = b_1$$

 $a_{21} \cdot x + a_{22} \cdot y + a_{23} \cdot z = b_2$
 $a_{31} \cdot x + a_{32} \cdot y + a_{33} \cdot z = b_3$

$$\begin{array}{c} a_{11} \cdot x \ + \ a_{12} \cdot y \ + \ a_{13} \cdot z \ = \ b_1 \\ a_{21} \cdot x \ + \ a_{22} \cdot y \ + \ a_{23} \cdot z \ = \ b_2 \\ a_{31} \cdot x \ + \ a_{32} \cdot y \ + \ a_{33} \cdot z \ = \ b_3 \end{array} \right\} \qquad \begin{array}{c} A \left\{ \begin{matrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{matrix} \right\} \qquad \begin{array}{c} X \left\{ \begin{array}{c} x \\ y \\ z \end{array} \right\} \ = \ \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{array} \right\}$$

Matriz principal

Matriz ampliada

CLASIFICACIÓN POR EL TEOREMA DE ROUCHÉ-FRÖBENIUS

Dado un sistema de m ecuaciones y n variables obtenemos una ecuación matricial $A \cdot X = B$ donde A es la matriz principal y A^* es la matriz ampliada.

El teorema clasifica los SEL respecto al número de soluciones con el siguiente enunciado

Si, $rg(A) < rg(A^*)$ el Sistema es Incompatible, SI, y significa que no tiene ninguna solución.

Si,
$$rg(A) = rg(A^*) = r$$
, Sistema Compatible, SC
si, $r = n$, determinado, SCD, única sol.
si, $r < n$, indeterminado, SCI, infinitas sol.

Siempre se cumple que, $rg(A) \le rg(A^*) \le n$, luego si, rg(A) = n, implica que, $rg(A^*) = n$.

n :Número total de Variables de sistema. m :Número total de Ecuaciones del sistema. r :Número de Ecuaciones independientes del sistema, se le llama "Rango del sistema". m - r :Número de Ecuaciones dependientes del sistema, son las que tenemos que eliminar.

- -Si el Sistema es Incompatible, ya no hay que perder el tiempo intentándolo resolver.
- -Si el Sistema es Compatible y Determinado, se aplica la regla de cramer para resolverlo.
- -Si el Sistema es Compatible e Indeterminado, se aplica el método por parámetros.

SISTEMAS LINEALES HOMOGENEOS

Son aquellos sistemas lineales en los que todos los términos independientes son cero.

Sistema Homogéneo $\begin{array}{c} a_{11} \cdot x + a_{12} \cdot y + a_{13} \cdot z = 0 \\ a_{21} \cdot x + a_{22} \cdot y + a_{23} \cdot z = 0 \\ a_{31} \cdot x + a_{32} \cdot y + a_{33} \cdot z = 0 \end{array} => \begin{array}{c} A \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} & X \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\begin{bmatrix}
A & a_{11} & a_{12} & a_{13} \\
a_{21} & a_{22} & a_{23} \\
a_{31} & a_{32} & a_{33}
\end{bmatrix}
\cdot
\begin{bmatrix}
X \\
Y \\
Z
\end{bmatrix} =
\begin{bmatrix}
0 \\
0 \\
0
\end{bmatrix}$$

Todo sistema homogéneo se puede escribir como ecuación matricial, $A \cdot X = 0$.

Siempre se cumple que $rg(A) = rg(A^*) = r$, es decir siempre son compatibles y tienen como mínimo una solución segura que es, x=0, y=0, z=0.

Para clasificarlas basta con calcular el rg(A) = r con lo que si :

si $|A| \neq 0$, r = n, y el S. H. es determinado, (S.C.D.) con solución única: x=0, y=0, z=0

si |A| = 0, r < n, y el S. H. es indeterminado, (S.C.I.) y se resuelve por parámetros.