

## INICIO GRABACIÓN



#### **SEMANA 4**

# INVESTIGACIÓN DE OPERACIONES – MÉTODO GAUSS JORDAN

Ing. GEORGE ANDERSON MOJICA SERRANO INGENIERO INDUSTRIAL

UNIVERSIDAD DISTRITAL FRANCISCO JOSE DE CALDAS







#### **INDICE**

- INVESTIGACIÓNN DE OPERACIONES
- 2 MÉTODO GÁUSS
- 3 EJERCICIOS
- 4 CONCLUSIONES



MÉTODO GAUSS JORDAN

### **MÉTODO GAUSS JORDAN**

El método de Gauss consiste en transformar un sistema de ecuaciones en otro equivalente de forma que este sea escalonado.

Para facilitar el cálculo vamos a transformar el sistema en una matriz, en la que pondremos los coeficientes de las variables y los términos independientes (separados por una recta).

$$\begin{pmatrix}
a_{11} & \cdots & a_{1n} & c_1 \\
\vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\
a_{m1} & \cdots & a_{mn} & c_m
\end{pmatrix}$$





Obtenemos sistemas equivalentes por eliminación de ecuaciones dependientes si se cumple que:

- 1. Todos los coeficientes son ceros.
- 2. Dos filas son iguales.
- 3. Una fila es proporcional a otra.
- 4. Una fila es combinación lineal de otras.



## CRITERIOS DE EQUIVALENCIA DE SISTEMAS DE ECUACIONES

- **1.** Si a ambos miembros de una ecuación de un sistema se les suma o se les resta una misma expresión, el sistema resultante es equivalente.
- **2.** Si multiplicamos o dividimos ambos miembros de las ecuaciones de un sistema por un número distinto de cero, el sistema resultante es equivalente.
- **3.** Si sumamos o restamos a una ecuación de un sistema otra ecuación del mismo sistema, el sistema resultante es equivalente al dado.
- **4.** Si en un sistema se sustituye una ecuación por otra que resulte de sumar las dos ecuaciones del sistema previamente multiplicadas o divididas por números no nulos, resulta otro sistema equivalente al primero.
- **5.** Si en un sistema se cambia el orden de las ecuaciones o el orden de las incógnitas, resulta otro sistema equivalente.

#### **EL PROCEDIMIENTO ES EL SIGUIENTE:**

Primero se debe tener ya el sistema de ecuaciones que se quiere resolver y que puede ser de n numero de variables por ejemplo:

Se acomodan los coeficientes y los resultados en una matriz:

En el ejemplo, el -3 de la primera matriz se tiene que convertir en un 1, según la matriz identidad, así que hay que dividir entre -3, pero como una operación se aplica a toda la fila, entonces toda la primera fila se tiene que dividir entre -3:



### **EL PROCEDIMIENTO ES EL SIGUIENTE: (II)**

Después, como se ve en la matriz identidad, hay que hacer 0 toda la columna debajo del 1, y se hace multiplicando por algo la fila de arriba y sumándola a la fila de abajo.



En este caso, se multiplica por -4 la fila de arriba y se suma con la correspondiente posición de la fila de abajo:

-4R1+ R2 
$$\longrightarrow$$
  $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -\frac{7}{3} & -\frac{1}{3} \\ 4 & 1 & -1 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$   $\sim$   $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -\frac{7}{3} & -\frac{1}{3} \\ 0 & 5 & \frac{5}{3} & \frac{10}{3} \\ 1 & -2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ 

Para hacer cero el siguiente renglón simplemente hay que multiplicar por –1 al primer renglón sumarlo al tercero:

-R1+ R3 
$$\longrightarrow$$
  $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -\frac{2}{3} & | & -\frac{1}{3} \\ 0 & 5 & \frac{5}{3} & \frac{10}{3} \\ 1 & -2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$   $\sim$   $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -\frac{2}{3} & | & -\frac{1}{3} \\ 0 & 5 & \frac{5}{3} & \frac{10}{3} \\ 0 & -1 & \frac{5}{3} & \frac{10}{3} \end{pmatrix}$ 

El siguiente paso para lograr una matriz identidad es obtener el siguiente 1, que en este caso iría en donde esta el 5 en la segunda fila. Para lograrlo hay que dividir toda la segunda fila entre 5



Después se tienen que hacer 0 los que están arriba y abajo del 1, que en este caso sería, para el que esta arriba R2+R1:



R2+R3 
$$\longrightarrow$$
  $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -\frac{7}{3} & | & -\frac{7}{3} \\ 0 & 1 & \frac{7}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & -1 & \frac{5}{3} & \frac{10}{3} \end{pmatrix}$   $\sim$   $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -\frac{7}{3} & | & -\frac{7}{3} \\ 0 & 1 & \frac{7}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & \frac{6}{3} & \frac{12}{3} \end{pmatrix}$  =  $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -\frac{7}{3} & | & -\frac{7}{3} \\ 0 & 1 & \frac{7}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 2 & \frac{4}{3} \end{pmatrix}$ 

Ahora hay que hacer cero la posición a12. En este caso con hacer R2+R1 es suficiente:

Dividir entre 2 R3 nos permite encontrar el otro 1, el de la posición a33:



Ahora necesitamos ceros en las posiciones a13 y a23. Dividir entre 1/3 R3 y sumarlo a R1 nos permitirá encontrar uno de ellos:

R3+R1 
$$\longrightarrow$$
  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$   $\sim$   $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{3}{3} \\ 0 & 1 & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$  =  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ 

El último cero lo logramos multiplicando por -⅓R3 y sumándolo a R2:

$$-\frac{1}{3} R3 + R2 \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & \frac{1}{3} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

Al encontrar la matriz identidad se encuentra la solución del sistema de ecuaciones, pues esto se traduce a:

$$X = 1$$
;  $Y = 0$ ;  $Z = 2$ 

las cuales resuelven el sistema de ecuaciones de forma simultánea. La comprobación es la siguiente:



# EJERCICIOS DE SISTEMAS DE ECUACIONES



$$\begin{cases} 3x + 2y + z = 1\\ 5x + 3y + 4z = 2\\ x + y - z = 1 \end{cases}$$

1. Escribimos el sistema en forma matricial

**2.** Intercambiamos las filas y y obtenemos por el criterio 5 la matriz equivalente

$$\begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 & 1 \\ 5 & 3 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 5 & 3 & 4 & 2 \\ 3 & 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

**3.** Reemplazamos las filas  $f_2,\,f_3\,$  por  $\,f_2-5f_1,\,f_3-3f_1\,$  respectivamente y obtenemos por el criterio 4 la matriz equivalente

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 5 & 3 & 4 & 2 \\ 3 & 2 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 9 & -3 \\ 0 & -1 & 4 & -2 \end{pmatrix}$$



### **EJERCICIOS DE SISTEMAS DE ECUACIONES**

$$\begin{cases} 3x + 2y + z = 1 \\ 5x + 3y + 4z = 2 \\ x + y - z = 1 \end{cases}$$

**4.** Reemplazamos las filas  $f_1$ ,  $f_3$  por  $2f_1 + f_2$ ,  $2f_3 - f_2$  respectivamente y obtenemos por el criterio 4 la matriz equivalente

criterio 4 la matriz equivalente

**5.** Reemplazamos las filas 
$$f_1$$
,  $f_2$  por  $f_1 + 7f_3$ ,  $f_2 + 9f_3$  respectivamente y obtenemos por el criterio 4 la matriz equivalente

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 7 & -1 \\ 0 & -2 & 9 & -3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & -8 \\ 0 & -2 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$
 **6.** Reemplazamos las filas  $f_1, f_2, f_3$  por  $\frac{1}{2}f_1, -\frac{1}{2}f_2, -f_3$  respectivamente y obtenemos por el

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & -8 \\ 0 & -2 & 0 & -12 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -4 \\ 0 & 1 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

**6.** Reemplazamos las spectivamente y obtenemos por el criterio 2 la matriz equivalente

**7.** Tenemos que el sistema original es compatible determinado y sus soluciones son

$$x = -4, y = 6, z = 1$$



### **EJERCICIOS DE SISTEMAS DE ECUACIONES (II)**



$$\begin{cases} 2x - 5y + 4z + u - v = -3\\ x - 2y + z - u + v = 5\\ x - 4y + 6z + 2u + v = 10 \end{cases}$$

2. Intercambiamos las filas  $f_1$  y  $f_2$  y obtenemos por el criterio 5 la matriz  $\begin{pmatrix} 2 & -5 & 4 & 1 & -1 & | & -3 \\ 1 & -2 & 1 & -1 & 1 & | & 5 \\ 1 & -4 & 6 & 2 & 1 & | & 10 \end{pmatrix}$ equivalente

$$(2 -5 \ 4 \ 1 \ -1 \ -3)$$

$$\begin{pmatrix} 2 & -5 & 4 & 1 & -1 & | & -3 \\ 1 & -2 & 1 & -1 & 1 & | & 5 \\ 1 & -4 & 6 & 2 & 1 & | & 10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & -1 & 1 & | & 5 \\ 2 & -5 & 4 & 1 & -1 & | & -3 \\ 1 & -4 & 6 & 2 & 1 & | & 10 \end{pmatrix}$$

**3.** Reemplazamos las filas  $f_2, f_3$  por  $f_2 - 2f_1, f_3 - f_1$  respectivamente y obtenemos por el criterio 4 la matriz equivalente

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & -1 & 1 & 5 \\ 2 & -5 & 4 & 1 & -1 & -3 \\ 1 & -4 & 6 & 2 & 1 & 10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & -1 & 1 & 5 \\ 0 & -1 & 2 & 3 & -3 & -13 \\ 0 & -2 & 5 & 3 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$



# EJERCICIOS DE SISTEMAS DE ECUACIONES (II)

$$\begin{cases} 2x - 5y + 4z + u - v = -3\\ x - 2y + z - u + v = 5\\ x - 4y + 6z + 2u + v = 10 \end{cases}$$



**4.** Reemplazamos la filas  $f_1$ ,  $f_3$  por  $f_1-2f_2$ ,  $f_3-2f_2$  respectivamente y obtenemos por el criterio 4 la matriz equivalente

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & -1 & 1 & 5 \\ 0 & -1 & 2 & 3 & -3 & -13 \\ 0 & -2 & 5 & 3 & 0 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -3 & -7 & 7 & 31 \\ 0 & -1 & 2 & 3 & -3 & -13 \\ 0 & 0 & 1 & -3 & 6 & 31 \end{pmatrix}$$

**5.** Reemplazamos las filas  $f_1, f_2$  por  $f_1+3f_3, f_2-2f_3$  respectivamente y obtenemos por el criterio 4 la matriz equivalente

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -3 & -7 & 7 & 31 \\ 0 & -1 & 2 & 3 & -3 & -13 \\ 0 & 0 & 1 & -3 & 6 & 31 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -16 & 25 & 124 \\ 0 & -1 & 0 & 9 & -15 & -75 \\ 0 & 0 & 1 & -3 & 6 & 31 \end{pmatrix}$$

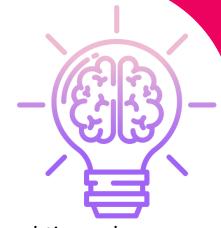
**6.** Obtenemos el sistema compatible indeterminado que es equivalente al sistema original

$$\begin{cases} x - 16u + 25v = 124 \\ -y + 9u - 15v = -75 \\ z - 3u + 6v = 31 \end{cases}$$



# EJERCICIOS DE SISTEMAS DE ECUACIONES (II)

$$\begin{cases} 2x - 5y + 4z + u - v = -3\\ x - 2y + z - u + v = 5\\ x - 4y + 6z + 2u + v = 10 \end{cases}$$



**7.** Multiplicamos la segunda ecuación por -1 y por el criterio 2 se obtiene el sistema equivalente

$$\begin{cases} x - 16u + 25v = 124 \\ y - 9u + 15v = 75 \\ z - 3u + 6v = 31 \end{cases}$$

**8.** Haciendo  $u=\lambda$  y  $v=\mu$  se obtiene

$$x - 16\lambda + 25\mu = 124 \implies x = 124 + 16\lambda - 25\mu$$

$$y - 9\lambda + 15\mu = 75$$
  $\Longrightarrow$   $y = 75 + 9\lambda - 15\mu$ 

$$z - 3\lambda + 6\mu = 31$$
  $\Longrightarrow$   $z = 31 + 3\lambda - 6\mu$ 



#### **MODELAMIENTO MEDIANTE** PROGRAMACIÓN LINEAL



## Gauus Jordan eliminanación



$$-2x+y+2z=-3$$

$$z = -1$$



### CONCLUSIÓN



Aunque los métodos de *Gauss-Jordan* y de *eliminación de Gauss* pueden parecer casi idénticos, el primero requiere aproximadamente 50% menos operaciones. Por lo tanto, la eliminación gaussiana es el método simple por excelencia en la obtención de soluciones exactas a las ecuaciones lineales simultáneas. Una de las principales razones para incluir el método de Gauss-Jordan, es la de proporcionar un método directo para obtener la matriz inversa.



#### 2.5.1 INVERSIÓN DE MATRICES

Sea **A** una matriz cuadrada *no singular*, es decir, que su determinante sea diferente de cero,  $|A| \neq 0$ . Por definición de matriz inversa, se tiene que

$$A^{-1}$$

es la inversa de A si:

$$\mathbf{A} \bullet \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{I} \quad (13)$$

Haciendo  $X = A^{-1}$  y sustituyendo en la ecuación anterior, se obtiene

$$A X = I (14)$$

Puede considerarse que esta ecuación matricial representa un sistema de ecuaciones simultáneas, en donde no hay un solo vector de términos independientes sino **n**, los **n** vectores básicos que forman la matriz unitaria **I**. Además, no existe un solo vector de incógnitas, sino **n**, los que corresponden a cada columna de la matriz unitaria.

Por lo anterior, es posible determinar la inversa de una matriz con el método de Gauss-Jordan de eliminación completa. Para lograrlo, bastará con aplicar las operaciones elementales sobre los renglones de la matriz ampliada (A, I) de manera de transformar A en I. Cuando se haya hecho, se obtendrá la matriz ampliada (I, A<sup>-1</sup>), con lo que se tendrá la inversa buscada.



#### **EJEMPLO**

Invertir la matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -6 & 2 \\ 2 & -2 & -1 \\ 1 & -3 & -5 \end{bmatrix}$$

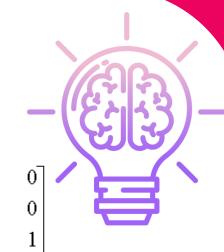
Auméntese la matriz de coeficientes con una matriz identidad

$$(A, I) = \begin{bmatrix} 1 & -6 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -2 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & -3 & -5 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Usando  $a_{tt}$  como pivote, el renglón 1 se normaliza y se usa para eliminar a  $X_t$  de los otros renglones.

$$\begin{bmatrix}
1 & -6 & 2 & 1 & 0 & 0 \\
0 & 10 & -5 & -2 & 1 & 0 \\
0 & 3 & -7 & -1 & 0 & 1
\end{bmatrix}$$





En seguida, se usa  $a_{22}$  como pivote y  $x_2$  se elimina de los otros renglones.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & -\frac{1}{5} & \frac{3}{5} & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{5} & \frac{1}{10} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{11}{2} & -\frac{2}{5} & -\frac{3}{10} & 1 \end{bmatrix}$$

Finalmente, se usa **a**33 como pivote y **X**3 se elimina de los renglones restantes:

$$(I, A^{-1}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -\frac{7}{55} & \frac{36}{55} & -\frac{2}{11} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{9}{55} & \frac{7}{55} & -\frac{1}{11} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{4}{55} & \frac{3}{55} & -\frac{2}{11} \end{bmatrix}$$

Por lo tanto, la inversa es:

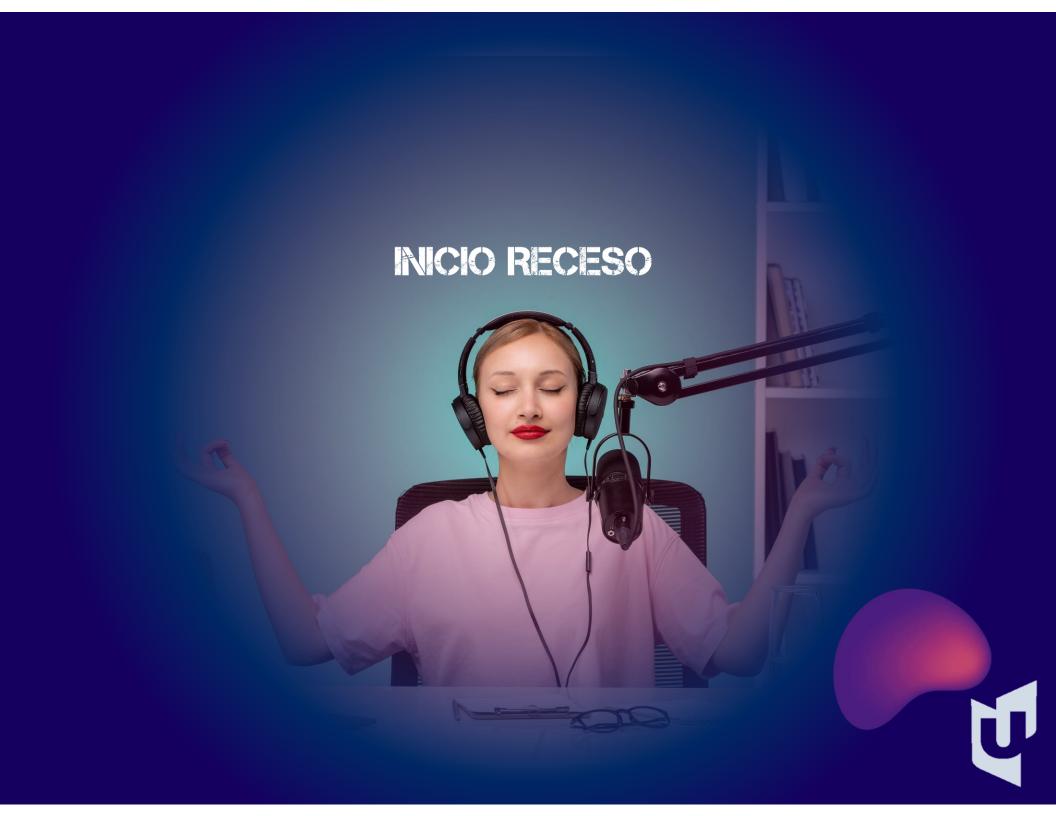
$$\mathbf{A}^{-1} = \begin{bmatrix} -7/55 & 36/55 & -2/11 \\ -9/55 & 7/55 & -1/11 \\ 4/55 & 3/55 & -2/11 \end{bmatrix}$$

Se puede resolver un sistema de ecuaciones con la inversa de la matriz de coeficientes, de la siguiente manera:

$$X = A^{-1}C$$

donde C es el vector de términos independientes.













Para acceder a este video diríjase a la etiqueta de material de apoyo