

Taller de Matemática Computacional - TUDAI/TUARI
Trabajo Práctico 6 - 2024
Álgebra Lineal

Ejercicios indispensables

1. Sean los vectores $A = (5, 9, 10, -6)$ y $B = (-1, 5, 2, 2)$. Completar:

| | |
|------------------------|---|
| a) $A_3 =$ | g) $\sqrt{\sum_{i=1}^4 A_i^2} =$ |
| b) $A_4 =$ | |
| c) $B_1 =$ | |
| d) $B_2 * A_1 =$ | h) $\sum_{i=1}^4 A_i B_i =$ |
| e) $A_1 + B_3 - A_4 =$ | |
| f) $(A_1 + B_3)A_4 =$ | i) $A_i + B_i = \quad \forall i \in [1, 4]$ |

2. Sean los vectores:

$$u = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}, v = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, w = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Calcular:

| | |
|------------|----------------------------------|
| a) $ v =$ | e) $\frac{1}{3}(v - w)$ |
| b) $3u$ | f) $\frac{1}{3}v - \frac{1}{3}w$ |
| c) $-w$ | g) $v^t u$ |
| d) $v + u$ | h) $v \cdot w$ |

3. Sea la matriz:

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

Completar, de ser posible. Si no lo es, explicar por qué:

| | |
|---|--|
| a) $A_{21} =$ | i) $A + A =$ |
| b) $A_{12} =$ | j) $AA =$ |
| c) $A_{23} =$ | k) $A + A^T =$ |
| d) $A_{32} =$ | l) $AA^T =$ |
| e) $A_{11} + A_{22} =$ | m) $\sum_{i=1}^2 \sum_{j=1}^3 A_{ij} + A_{ij} =$ |
| f) $A_{11} - A_{22} =$ | |
| g) $\alpha * A = \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}$ | n) $\sum_{i=1}^2 \sum_{j=1}^3 A_{ij} A_{ji}^T =$ |
| h) $A_{12} * A =$ | |

4. Dadas las siguientes matrices:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 4 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 3 & -6 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \quad C = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 3 \\ 4 & 1 & 5 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$D = \begin{pmatrix} -2 & \frac{1}{3} \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad E = \begin{pmatrix} 2 & -4 & 5 \\ 0 & 1 & 4 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \quad G = \begin{pmatrix} 0 & 3\sqrt{3} & 2\sqrt{3} \end{pmatrix}, \quad H = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

a) Encuentre las matrices que se obtienen efectuando las siguientes operaciones, o dar las razones por las que las soluciones no están definidas.

- | | |
|-----------------|------------------|
| 1) $B + 2A^T$ | 7) $Q = DH$ |
| 2) $2B + D$ | 8) $S = H^T D^T$ |
| 3) $M = -A^T$ | 9) HD |
| 4) $N = -(A^T)$ | 10) $H^T D$ |
| 5) CE | 11) GB |
| 6) $\det(D)$ | |

b) Compare las matrices M y N obtenidas en los incisos 4a3 y 4a4.

c) Compare las matrices Q y S obtenidas en los incisos 4a7 y 4a8.

5. Resuelva: Se analizará el gasto mensual que producen tres familias, en base a los siguientes datos.

■ **Consumo promedio diario de alimentos por familia:** Familia A : pan 1 kg, carne 2 kg, leche 1 kg. Familia B : pan 2 kg, carne 3 kg, leche 1 kg. Familia C : pan 2 kg, carne 3 kg, leche 2 kg.

■ **Costo por kg de alimento del mes 1:** Pan \$5, carne \$30, leche \$20.

a) Plantee la operación matricial que permitirá obtener el gasto mensual total que produce cada familia en el mes 1. **Ayuda:** Considere en la operación matricial a las familias como filas y a Pan, Carne y Leche como columnas. **Nota:** Considere que el mes tiene 30 días y el costo de los productos se mantuvo constante en el mes 1.

b) Si tenemos una cuarta familia D que consume diariamente: Pan 1 kg, carne 1 kg, leche 1 kg, amplíe el sistema matricial planteado para obtener el gasto total mensual que produce cada familia en el mes 1.

c) Si la inflación inter-anual fue del 25 %. Cuánto gastará cada una de las cuatro familias en el mes 13. **Nota:** Considere que los nuevos costos de los productos se mantienen constantes durante los 30 días del mes 13.

6. Determine si es válida la expresión $A = k_1 B + k_2 C$, donde k_1 y k_2 son números reales y A , B y C matrices tales que:

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad C = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Justifique su respuesta.

7. Determine, en cada caso, si los sistema de ecuaciones lineales dados son equivalentes:

$$a) \begin{cases} x - y = 0 \\ -x - y = 2 \end{cases} \quad y \quad \begin{cases} 2u + 3v = -5 \\ u - 2v = 1 \end{cases}$$

$$b) \begin{cases} x - y = 0 \\ -x - y = 2 \end{cases} \quad y \quad \begin{cases} x - y + z = 0 \\ -x - y + z = 2 \end{cases}$$

$$c) \begin{cases} x_1 - x_2 = 0 \\ -x_1 - x_2 = 2 \\ -2x_1 + 2x_2 = 0 \end{cases} \quad y \quad \begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = -5 \\ x_1 - 2x_2 = 1 \end{cases}$$

8. Las fuerzas que actúan en un cuerpo se localizan en un plano, con lo cual pueden ser representadas mediante elementos de R_2 . Determine la fuerza que hay que aplicar sobre un cuerpo para mantenerlo en equilibrio si está sometido a las siguientes fuerzas:

$$2F_1 - 0,5F_2 + F_3$$

siendo los vectores fuerza: $F_1 = (-2, 3)$, $F_2 = (2, 0)$ y $F_3 = (4, 4)$. Resuelva analítica y gráficamente.

Nota: Un cuerpo se encuentra en equilibrio si la sumatoria de fuerzas que actúan sobre él es igual a cero.

9. Cuáles de los siguientes pares de vectores:

$$\begin{aligned} u_1 &= (2; 1; 3) & u_2 &= (2; 3; 0) \\ u_1 &= (4; 2; 6; 8) & u_2 &= (2; 1; 3; 4) \\ u_1 &= (1; 0; 0; 2) & u_2 &= (0; 3; 1; 0) \end{aligned}$$

- a) son ortogonales
b) son paralelos
c) tienen el mismo sentido

10. Encuentre el valor de x para que los vectores sean perpendiculares. Grafique.

- a) $a = (2, 3)$ y $b = (-1, x)$.
b) $c = (5, 3, 1)$ y $d = (2, x, 4)$.

11. Dadas las siguientes matrices, describir el efecto geométrico que produce Ax sobre un vector arbitrario x , donde c es un escalar no nulo (analizar los casos en función del signo y la magnitud de c):

$$A = \begin{pmatrix} c & 0 \\ 0 & c \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad C = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad E = \begin{pmatrix} 1 & c \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad F = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

Nota: Explique, para cada caso, que ocurre cuando c pertenece a los siguientes intervalos: $(1, \infty)$, $(0, 1)$, $(-\infty, 0)$, $\{0\}$, $\{1\}$

Ejercicios importantes

1. Dadas las siguientes matrices del ejercicio 4:

- a) Encuentre las matrices que se obtienen efectuando las siguientes operaciones, o dar las razones por las que las soluciones no están definidas.

$$1) G \cdot B^T$$

$$3) 3H$$

$$2) DD + A$$

$$4) -3H$$

2. Verifique que el triángulo con vértices en $a = (2; 3; 4)$, $b = (3; 1; 2)$ y $c = (7; 0; 1)$ es un triángulo rectángulo.

3. Un pirata encontró un mapa de tesoro escondido en un desierto llano. El mismo contiene de las siguientes coordenadas:

- Inicio: $i = (0, 0)^T$;
- Llave A: $a = (1, 1)^T$;
- Llave B: $b = (3, 5)^T$;
- Cueva C: $c = (5, 5)^T$;

El mapa tiene la siguiente inscripción:

Si el tesoro quieres tener, a la cueva debes llegar, pero sin las llaves a y b , a la cueva no podrás entrar!

El pirata rápidamente entiende que antes de ir a la cueva, tiene que ir a buscar las llaves según indicado en las coordenadas del mapa.

- a) Plantee cuál es el camino más corto entre el inicio (i) y la cueva c , pasando por las llaves a y b , con operaciones vectoriales. Grafique.
- b) Cuál es la distancia de este camino?
- c) Si el Mapa se codificó utilizando operaciones matriciales de multiplicación. Ayude al pirata a construir el verdadero mapa, decodificando los puntos $\{i, a, b, c\}$, en los puntos $\{\hat{i}, \hat{a}, \hat{b}, \hat{c}\}$ para cada una de las siguientes matrices de codificación:

$$R = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{-\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}, \quad Q = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad S = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Nota: La codificación por multiplicación de una matriz M , consiste en que para cada punto codificado (p) del mapa, el verdadero punto se encuentra en \hat{p} se obtiene como $\hat{p} = Mp$.

- d) Para cada una de las matrices de codificación, Plantee cuál es el camino más corto entre el inicio (\hat{i}) y la cueva \hat{c} , pasando por las llaves \hat{a} y \hat{b} , con operaciones vectoriales. Grafique.
- e) Cuál es la distancia de este camino? para cada escenario de codificación.
- f) Discuta que pasa con la distancia cuando las matrices son de rotación y cuando son de deformación.