

AUTOEVALUACIÓN 3

SISTEMAS DE ECUACIONES LINEALES Y MATRICES

- a.1. ¿Qué es un sistema de m ecuaciones lineales con n incógnitas?
- a.2. ¿Cómo se expresa en forma de ecuación matricial un sistema de m ecuaciones lineales con n incógnitas?
- a.3. ¿Cuándo dos sistemas de ecuaciones lineales son equivalentes?
- a.4. ¿Qué es un sistema equivalente reducido?
- a.5. ¿Cuándo un sistema es inconsistente? ¿Cuándo un sistema es consistente?
- a.6. ¿Qué tipos de solución puede presentar un sistema de ecuaciones lineales (S.E.L.)?
- a.7. ¿Qué enuncia el **teorema de Rouché-Fröbenius**? ¿Por qué es importante el mencionado teorema?
- a.8. ¿Qué es una variable principal y qué es una variable libre? ¿A qué se denomina parámetro?
- a.9. ¿Cómo se determinan los grados de libertad de un S.E.L.?
- a.10. ¿En qué consiste el algoritmo de reducción de Gauss-Jordan?
- a.11. ¿En qué consiste el algoritmo de Gauss?
- a.12. ¿Qué es un **sistema homogéneo** de m ecuaciones lineales con n incógnitas?
- a.13. ¿Qué tipos de solución puede presentar un sistema de ecuaciones lineales homogéneo (S.E.L.H.)?
- a.14. ¿Cómo se resuelve un S.E.L. usando la escritura en forma matricial? ¿Siempre es posible aplicar este método de resolución de un sistema?

