

Vectores en \mathbb{R}^n (continuación)

Definición [Combinación lineal]. Dados $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k$ vectores de \mathbb{R}^n y $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in R$, al vector

$$\mathbf{v} = \lambda_1 \mathbf{v}_1 + \lambda_2 \mathbf{v}_2 + \dots + \lambda_k \mathbf{v}_k$$

lo llamamos *combinación lineal* de los vectores $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k$. A los escalares $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ los llamamos *coeficientes* de la combinación.

Ejemplo.

Sean $\vec{u} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ y $\vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

1. calcular la combinación lineal (c.l.) $2\vec{u} - 3\vec{v} + \vec{w}$
2. Determine si $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ son c.l. de \vec{u}, \vec{v} y \vec{w} .

Solución:

$$\begin{aligned} 1. \quad 2\vec{u} - 3\vec{v} + \vec{w} &= 2\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - 3\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -7 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

2. Veamos si existen $\alpha, \beta, \gamma, \delta, \lambda$ y σ tales que

$$\alpha \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ y } \delta \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \sigma \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Los sistemas correspondientes son

$$-\alpha + 2\beta + \gamma = 0 \quad -\delta + 2\lambda + \sigma = -1$$

$$\begin{array}{l} -\alpha + 2\beta + \gamma = 0 \\ \alpha + \gamma = 2 \\ \beta + \gamma = 1 \end{array} \quad y \quad \begin{array}{l} -\delta + 2\lambda + \sigma = -1 \\ \delta + \sigma = 1 \\ \lambda + \sigma = 2 \end{array}$$

Escribamos la M.A. conjunta.

$$\left(\begin{array}{ccc|cc} -1 & 2 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 2 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|cc} -1 & 2 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \end{array} \right)$$

Forma escalonada.

↑
pivot (inconsistente).
Consistente.

Conclusión. $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ es C.L. de \vec{u}, \vec{v} y \vec{w} ; mientras que $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ no lo es.

Definición [Conjunto generado y Conjunto generador]. Al conjunto de todas las combinaciones lineales de los vectores $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k$ lo llamamos *conjunto generado* por los vectores $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k$ y lo representamos por

$$Gen\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k\} = \{\mathbf{v} \mid \mathbf{v} = \lambda_1 \mathbf{v}_1 + \lambda_2 \mathbf{v}_2 + \dots + \lambda_k \mathbf{v}_k, \quad \lambda_i \in R\}.$$

En otras palabras, si $V = Gen\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k\}$, decimos que V es generado por $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k$; además, a $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k\}$ lo llamamos *conjunto generador* de V .

Ejemplo. Sea $W = Gen\{\vec{u}, \vec{v}\}$.

observe que $\vec{0}, \vec{u}, \vec{v}, 3\vec{u} - \frac{1}{2}\vec{v}$ están en W . En efecto,

$$\vec{0} = 0\vec{u} + 0\vec{v} \quad \vec{v} = 0\vec{u} + 1\vec{v}.$$

$$\vec{u} = 1\vec{u} + 0\vec{v} \quad 3\vec{u} - \frac{1}{2}\vec{v} = 3\vec{u} + (-\frac{1}{2})\vec{v}.$$

Nota. • $Gen\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k\}$ es único.

• El conjunto generador (C.G.) $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k\}$ no es único.

• En el ejemplo anterior, $\{3\vec{u}, 7\vec{v}\}$ también es un C.G. de W .

Ejemplo. $\text{Gan}\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\} = \mathbb{R}^3$ (En general $\text{Gan}\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n\} = \mathbb{R}^n$).

Argumento.

- Si $\vec{u} \in \text{Gan}\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}$ entonces existen $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ tales que

$$\vec{u} = \alpha \mathbf{e}_1 + \beta \mathbf{e}_2 + \gamma \mathbf{e}_3 = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3.$$
- Sea $\vec{u} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \vec{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = u_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + u_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + u_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in \text{Gan}\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}.$

Ejemplo. Si $\vec{v} \neq \mathbf{0} \equiv \vec{0}$, entonces $\text{Gan}\{\vec{v}\}$ es el conjunto de todos los múltiplos escalares de \vec{v} (todos los vectores que son paralelos a \vec{v}).

$$\text{Gan}\{\vec{v}\} = \text{Gan}\{\alpha \vec{v}\}, \quad \alpha \neq 0.$$

Ejemplo. ¿El vector $\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \in W = \text{Gan}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}\right\}$?

Solución. Verificar si $\exists \alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tales que

$$\alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \alpha + 0\beta = 3 \\ 0\alpha + 0\beta = 0 \\ \alpha - \beta = 2. \end{array} \quad \text{¿Es consistente?}$$

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 2 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 3 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \text{ Forma escalonada.}$$

Dado que el sistema es consistente, entonces $\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \in W$.

Calculemos α y β .

$$-\beta = -1 \Rightarrow \beta = 1.$$

$$\alpha = 3.$$

$$x = 3.$$

$$3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Tarea: Muestre que $\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} \right\}$ es un conjunto generador de \mathbb{R}^2 .

Producto $A\vec{x}$.

- Sea A una matriz de m filas y n columnas.
- $A = [\vec{a}_1 \ \vec{a}_2 \ \dots \ \vec{a}_n]; \ \vec{a}_i \in \mathbb{R}^m \ i=1, 2, \dots, n.$
- $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$

Se define el producto $A\vec{x}$ como

$$A\vec{x} = x_1 \vec{a}_1 + x_2 \vec{a}_2 + \dots + x_n \vec{a}_n.$$

Ejemplo. Determinar $A\vec{x}$ si $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 3 & 0 & 5 \\ -2 & 4 & -1 \end{pmatrix}$ y $\vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$

$$A\vec{x} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} + 0 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 21 \\ -7 \end{pmatrix}.$$

Propiedades:

1. $A(\vec{x} + \vec{y}) = A\vec{x} + A\vec{y}$
2. $A(\lambda\vec{x}) = \lambda A\vec{x}$.

Argumento.

1. Sean $A = (\vec{a}_1 \ \vec{a}_2 \ \dots \ \vec{a}_n)$, $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, $\vec{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$. Entonces

$x_1 \ x_n$

$$\begin{aligned}
A(\vec{x} + \vec{y}) &= (\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n) \begin{pmatrix} x_1 + y_1 \\ x_2 + y_2 \\ \vdots \\ x_n + y_n \end{pmatrix} \\
&= (x_1 + y_1)\vec{a}_1 + (x_2 + y_2)\vec{a}_2 + \dots + (x_n + y_n)\vec{a}_n \\
&= (x_1\vec{a}_1 + x_2\vec{a}_2 + \dots + x_n\vec{a}_n) + (y_1\vec{a}_1 + y_2\vec{a}_2 + \dots + y_n\vec{a}_n) \\
&= A\vec{x} + A\vec{y}.
\end{aligned}$$

2. Ejercicio.

Ejemplo (expresar un SEL en la forma $A\vec{x} = \vec{b}$).

$$\begin{aligned}
3x - 2y + 1z &= -2 \\
1x + 0y - 3z &= 1
\end{aligned}$$

Forma vectorial:

$$x \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Forma $A\vec{x} = \vec{b}$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 1 & 0 & -3 \end{pmatrix}}_{\text{Matriz de los coeficientes.}} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

↑ ↑ ↑
 Vector las incógnitas. Vector terminos constantes

Matriz de los coeficientes.

Por lo tanto, se tienen tres formas de representar un SEL.

✓ $[A | \vec{b}]$

✓ $x_1\vec{a}_1 + x_2\vec{a}_2 + \dots + x_n\vec{a}_n$

✓ $A\vec{x} = \vec{b}$.

Teorema [Equivalencia de conceptos].

Dados A una matriz, cuyas n columnas son vectores de R^m y \mathbf{b} un vector de R^m , las siguientes proposiciones son equivalentes:

1. El sistema cuya matriz aumentada es $[A|\mathbf{b}]$ es consistente.
2. Existe al menos un vector \mathbf{x} de R^n , tal que $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$.
3. El vector \mathbf{b} es combinación lineal de las columnas de A .
4. El vector \mathbf{b} pertenece al conjunto generado por las columnas de A .

Definición [Espacio nulo]. Dada A , una matriz con n columnas, definimos el espacio nulo de A como el conjunto N_A de todos los vectores \mathbf{x} de R^n , tales que $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$. Esto es

$$N_A = \{\mathbf{x} \in R^n : A\mathbf{x} = \mathbf{0}\}.$$

= Todas las soluciones de $[A|\mathbf{0}]$.

Ejemplo. considere $A = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix}$.

1. Determinar $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$ y $\vec{w} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} \in N_A$.

2. Encontrar un conjunto generador de N_A .

Solución.

$$\begin{aligned} 1. \quad A\vec{v} &= \begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} \\ &= 1 \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + (-3) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \end{pmatrix} \neq \mathbf{0} \end{aligned}$$

Como $A\vec{v} \neq \mathbf{0} \Rightarrow \vec{v} \notin N_A$.

$$A\vec{w} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}$$

-1 1 1 . . 1 1 1 1

$$\begin{aligned} & \begin{vmatrix} 2 & 1 & -1 & 1 & -5 \end{vmatrix} \\ &= -3 \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} - 5 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Dado que $A\vec{\omega} = \vec{0} \Rightarrow \vec{\omega} \in N_A$.

2. Para encontrar un C.G. de N_A , hay que determinar todas las soluciones del sistema homogéneo $A\vec{x} = \vec{0}$

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

La M.A. correspondiente es

$$\left(\begin{array}{ccc|c} -1 & 2 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right)$$

$$F_2 + 2F_1 \rightarrow F_2 \quad \left(\begin{array}{ccc|c} -1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 5 & 1 & 0 \end{array} \right)$$

$$\frac{1}{5}F_2 \rightarrow F_2 \quad \left(\begin{array}{ccc|c} -1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{5} & 0 \end{array} \right)$$

$$F_1 - 2F_2 \rightarrow F_1 \quad \left(\begin{array}{ccc|c} -1 & 0 & \frac{3}{5} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{5} & 0 \end{array} \right)$$

$$y + \frac{1}{5}z = 0 \Rightarrow y = -\frac{1}{5}z = -\frac{1}{5}t, \quad z = t.$$

$$-x + \frac{3}{5}z = 0 \Rightarrow x = \frac{3}{5}t.$$

$$\text{Conjunto solución } (N_A) = \left\{ \begin{pmatrix} \frac{3}{5}t \\ -\frac{1}{5}t \\ t \end{pmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ t \begin{pmatrix} \frac{3}{5} \\ -\frac{1}{5} \\ 1 \end{pmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\}$$

$$\text{Juego, } \underline{\text{un}} \text{ C.G. de } N_A \text{ es } \left\{ \begin{pmatrix} \frac{3}{5} \\ -\frac{1}{5} \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\text{Note que } \underline{\text{otro}} \text{ C.G. de } N_A \text{ es } \left\{ 5 \begin{pmatrix} \frac{3}{5} \\ -\frac{1}{5} \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}, //$$

Observación:

- $\vec{0}$ siempre está en N_A .
- $N_A = \{\vec{0}\}$ si y solo si $A\vec{x} = \vec{0}$ tiene solución única.