

Solución problemas pares Grossman pp. 6

$$\begin{aligned} 2) \quad 2x + 3y &= 3 \\ -2x - 3y &= -3 \end{aligned}$$

$$\Delta = (2)(-3) - (3)(-2) = -6 + 6 = 0 \begin{cases} \text{infinidad de soluciones} \\ \text{ó} \\ \text{no hay solución} \end{cases}$$

Resolviendo:

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

 $0 = 0$ Sistema Consistente Indeterminado \rightarrow infinidad de soluciones.

$$\text{Solución general: } \left(x, \frac{3-2x}{3} \right), x \in \mathbb{R}$$

$$\text{ó bien: } \left(\frac{3-3y}{2}, y \right), y \in \mathbb{R}$$

$$\begin{aligned} 4) \quad -2x &= 1 \\ 4x - 3y &= 0 \end{aligned}$$

$$\Delta = \det S = |S|$$

$$\Delta = (-2)(-3) - 4(0) = 6 \Rightarrow \text{solución única}$$

Resolviendo:

$$\begin{aligned} -2x &= 1 & (2) \quad -4x &= 2 \\ 4x - 3y &= 0 & 4x - 3y &= 0 \end{aligned}$$

$$-3y = 2$$

$$\therefore y = -\frac{2}{3}$$

$$x = -\frac{1}{2}$$

$$\left. \begin{aligned} y &= -\frac{2}{3} \\ x &= -\frac{1}{2} \end{aligned} \right\} P = \left(-\frac{1}{2}, -\frac{2}{3} \right) \begin{cases} \text{solución única} \\ \text{Sistema Consistente Determinado} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} 6) \quad 3x - 7y &= -5 \\ 4x - 3y &= -2 \end{aligned}$$

$$\Delta = -9 + 28 = 19 \neq 0 \Rightarrow \text{sol. única}$$

$$x_1 = \frac{(-3)(-5) - (-7)(-2)}{19} = \frac{15 - 14}{19} = \frac{1}{19}$$

utilizando la sol. 4a) y 4b)

$$x_1 = \frac{a_{22}b_1 - a_{12}b_2}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \quad (4a)$$

$$x_2 = \frac{(3)(-2) - (4)(-5)}{19} = \frac{-6 + 20}{19} = \frac{14}{19}$$

$$P = \left(\frac{1}{19}, \frac{14}{19} \right)$$

SOLUCIÓN ÚNICA

$$x_2 = \frac{a_{11}b_2 - a_{21}b_1}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \quad (4b)$$

$$8) \quad 7x + 4y = 10$$

$$-7x - 4y = 0$$

$$0 = 10 \rightarrow \text{No hay solución: Sistema Inconsistente}$$

SISTEMAS DE m ecuaciones con n incógnitas: eliminación de Gauss-Jordan y eliminación gaussiana. (Grossman pag. 8)

$$\begin{array}{ccccccc}
 a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n & = & b_1 \\
 a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n & = & b_2 \\
 a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 + \dots + a_{3n}x_n & = & b_3 \\
 \vdots & & \vdots \\
 a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + a_{m3}x_3 + \dots + a_{mn}x_n & = & b_m
 \end{array} \quad (A)$$

Se describe un método para encontrar todas las soluciones (si las hay), de un sistema de m -ecuaciones con n incógnitas. Al igual que en el caso de 2×2 , estos sistemas tendrán solución única o infinitud de soluciones o no tendrán solución.

Sea el sistema de 3 ecuaciones con 3 incógnitas:

$$\begin{array}{lcl}
 2x_1 + 4x_2 + 6x_3 = 18 \\
 4x_1 + 5x_2 + 6x_3 = 24 \\
 3x_1 + x_2 - 2x_3 = 4
 \end{array} \quad (S) \left\{ \begin{array}{l} \text{Sistema Lineal} \\ \text{no Homogéneo} \end{array} \right.$$

Definición 33 Matriz de Coeficientes de un sistema de ecuaciones

Es un arreglo rectangular de números. Por ejemplo, la matriz de coeficientes del sistema (S) es:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 6 \\ 4 & 5 & 6 \\ 3 & 1 & -2 \end{bmatrix}$$

Definición 34 Orden o Tamaño de una matriz

Una matriz con m renglones y n columnas tiene tamaño $m \times n$.

Por ejemplo, la matriz A es de tamaño 3×3 .

Definición 35 Matriz aumentada de un sistema

Es cuando agregamos la columna de términos independientes a la matriz de coeficientes. Para el sistema (S) tendremos la siguiente matriz aumentada:

$$A|b = \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 4 & 6 & 18 \\ 4 & 5 & 6 & 24 \\ 3 & 1 & -2 & 4 \end{array} \right]$$

OPERACIONES ELEMENTALES POR RENGLONES.- Sirven para obtener la solución de un sistema, y son 3: (Grossman pag. 11)

1) Multiplicar o dividir un renglón por un número diferente de cero.

- 2) Sumar un múltiplo de un renglón a otro renglón.
- 3) Intercambiar dos renglones.

El proceso de aplicar las operaciones elementales por renglones para simplificar una matriz aumentada se llama REDUCCIÓN POR RENGLONES.

Notación o Codificación (Grossman pag. 11)

- 1) $R_i \rightarrow cR_i$ reemplaza el i -ésimo renglón por ese mismo renglón multiplicado por c .
- 2) $R_j \rightarrow R_j + cR_i$ sustituye el j -ésimo renglón por la suma del renglón j más el renglón i multiplicado por c .
- 3) $R_i \leftrightarrow R_j$ intercambia los renglones i y j .

Definición 36 Forma escalonada reducida por renglones FERR (Grossman pag. 14)

Una matriz se encuentra en la forma escalonada reducida por renglones si se cumplen las siguientes condiciones:

- 1) Todos los renglones (si los hay) cuyos elementos son todos cero aparecen en la parte inferior de la matriz.
- 2) El primer número diferente de cero (comenzando por la izquierda) en cualquier renglón cuyos elementos no todos son cero, es 1.
- 3) Si dos renglones sucesivos tienen elementos distintos de cero, entonces el primer 1 en el renglón de abajo está más hacia la derecha que el primer 1 en el renglón de arriba.
- 4) Cualquier columna que contiene el primer 1 en un renglón, tiene ceros en el resto de sus elementos. El primer número diferente de cero en un renglón (si lo hay) se llama pivote para ese renglón.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}$$

Ejemplos de matrices en la FERR

$$a) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad b) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad c) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$d) \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad e) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 5 \\ 0 & 1 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Las matrices a) y b) tienen 3 pivotes. Las demás tienen 2 pivotes.

Definición 37 Eliminación de Gauss-Jordan

Se escribe la matriz de coeficientes aumentada del sistema $A|b$.

A continuación se reduce por renglón la matriz de coeficientes a la FERR. La columna de términos independientes también se ve afectada por la reducción por renglones.

Ejemplo Resolver el sistema (51) utilizando las operaciones elementales por renglón (o proceso de reducción por renglones).

$$\begin{aligned} 2x_1 + 4x_2 + 6x_3 &= 18 \\ 4x_1 + 5x_2 + 6x_3 &= 24 \\ 3x_1 + x_2 - 2x_3 &= 4 \end{aligned} \quad (51)$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 4 & 6 & 18 \\ 4 & 5 & 6 & 24 \\ 3 & 1 & -2 & 4 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 9 \\ 4 & 5 & 6 & 24 \\ 3 & 1 & -2 & 4 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 9 \\ 0 & -3 & -6 & -12 \\ 0 & -5 & -11 & -23 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 9 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \\ 0 & -5 & -11 & -23 \end{array} \right]$$

$R_1 \rightarrow \frac{R_1}{2}$ $R_2 \rightarrow R_2 - 4R_1$ $R_2 \rightarrow \frac{R_2}{-3}$ $R_1 \rightarrow R_1 - 2R_2$
 $R_3 \rightarrow R_3 - 3R_1$ $R_3 \rightarrow R_3 + 5R_2$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & -3 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right] \quad \left. \begin{array}{l} x_1 = 4 \\ x_2 = -2 \\ x_3 = 3 \end{array} \right\} \text{ Sistema consistente determinado}$$

$R_3 \rightarrow -R_3$ $R_2 \rightarrow R_2 - 2R_3$ $R_1 \rightarrow R_1 + R_3$

La solución del sistema es solución única

Ejemplo Resolver el siguiente sistema por medio de la Eliminación de Gauss-Jordan y clasificarlo.

$$\begin{aligned} 2x_1 + 4x_2 + 6x_3 &= 18 \\ 4x_1 + 5x_2 + 6x_3 &= 24 \\ 2x_1 + 7x_2 + 12x_3 &= 30 \end{aligned}$$

SOLUCIÓN

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 4 & 6 & 18 \\ 4 & 5 & 6 & 24 \\ 2 & 7 & 12 & 30 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 9 \\ 4 & 5 & 6 & 24 \\ 2 & 7 & 12 & 30 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 9 \\ 0 & -3 & -6 & -12 \\ 0 & 3 & 6 & 12 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 9 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \\ 0 & 3 & 6 & 12 \end{array} \right]$$

$R_1 \rightarrow \frac{R_1}{2}$ $R_2 \rightarrow R_2 - 4R_1$ $R_2 \rightarrow \frac{R_2}{-3}$ $R_1 \rightarrow R_1 - 2R_2$
 $R_3 \rightarrow R_3 - 3R_2$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \quad \left. \begin{array}{l} x_1 = 1 + x_3 \\ x_2 = 4 - 2x_3 \\ x_3 \in \mathbb{R} \end{array} \right\} \text{ Sistema Consistente Indeterminado}$$

(infinitud de soluciones)
 \uparrow