

Algebra 1

Breves notas de clases

Ultima modificación: 8 de julio de 2004

Repasar: unidad imaginaria, números complejos, propiedades de la potenciación, y logaritmos.
(Esta en otro apunte, *numeros_complejos.pdf*)

Números complejos:

Propiedades de la adición

- Interna o de cierre
 $\forall z_1; \forall z_2 \in \mathbb{C} : z_1 + z_2 = z_3 ; z_3 \in \mathbb{C}$
- Comutativa
 $\forall z_1; \forall z_2 \in \mathbb{C} : z_1 + z_2 = z_2 + z_1$
- Asociativa
 $\forall z_1; \forall z_2; \forall z_3 \in \mathbb{C} : (z_1 + z_2) + z_3 = z_1 + (z_2 + z_3)$
- Elemento neutro
 $\exists z = 0 + 0i \in \mathbb{C} / \forall z_1 \in \mathbb{C} : z + z_1 = z_1$
- Existencia elemento opuesto o simétrico
 $\exists z = -z_1 / \forall z_1 \in \mathbb{C} : z + z_1 = (0, 0)$

“Por cumplir el conjunto de los números complejos con la adición, estas cinco propiedades, se denomina **Grupo conmutativo** o **Abeliano** $(\mathbb{C}, +)$ ”
(Cualquier conjunto que cumpla estas propiedades se llama así”

Propiedades de un escalar por un numero complejo.

- Ley externa
 $\forall k \in \mathbb{R}; \forall z \in \mathbb{C} : k \cdot z = z_1 ; z_1 \in \mathbb{C}$
- Distributividad con respecto a la suma de números complejos
 $\forall k \in \mathbb{R}; \forall z_1 \in \mathbb{C}; \forall z_2 \in \mathbb{C} : k \cdot (z_1 + z_2) = k \cdot z_1 + k \cdot z_2$
- Distributividad con respecto a la suma de escalares
 $\forall k_1, k_2 \in \mathbb{R}; \forall z \in \mathbb{C} : (k_1 + k_2) \cdot z = k_1 \cdot z + k_2 \cdot z$
- Asociatividad mixta o combinada
 $\forall k_1, k_2 \in \mathbb{R}; \forall z \in \mathbb{C} : (k_1 \cdot k_2) \cdot z = k_1 \cdot (k_2 \cdot z)$
- Elemento neutro
 $\text{exist } 1 \in \mathbb{R} / \forall z \in \mathbb{C} : 1 \cdot z = z$

“Por ser el conjunto de los números complejos con la suma, grupo Abeliano, y además, el producto de un escalar por un complejo cumplir con las cinco propiedades anteriores, se dice que $(\mathbb{C}, +, \mathbb{R}, \cdot)$ tiene estructura de **espacio vectorial**”
O sea, para tener estructura de espacio vectorial , tiene que cumplir las diez (10) condiciones anteriores a la vez.

Sistemas de ecuaciones lineales

- Cuando hay una única solución, se llama “sistema compatible determinado”
- Cuando hay infinitas soluciones, es “sistema compatible indeterminado”
- Cuando no hay solución, es “indeterminado”

Determinantes

Regla de Sarrus

Se coloca todo en un determinante, y se restan los productos de las diagonales:
ejemplo de orden 3:

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = ((a_1 \cdot b_2 \cdot c_3) + (b_1 \cdot c_2 \cdot a_3) + (c_1 \cdot a_2 \cdot b_3)) - ((a_3 \cdot b_2 \cdot c_1) + (b_3 \cdot c_2 \cdot a_1) + (c_3 \cdot a_2 \cdot b_1))$$

Regla de Cramer

Se usa para resolver sistemas de $n \times n$ (cuadrados) (tiene la misma cantidad de ecuaciones que de incógnitas!) y el determinante general del sistema debe ser diferente de cero (0).

$$x = \frac{\Delta \cdot x}{\Delta} \quad y = \frac{\Delta \cdot y}{\Delta} \quad z = \frac{\Delta \cdot z}{\Delta}$$

Ejemplo

$$\begin{cases} 2x - 3y + 2z = 8 \\ x - 2y - z = -5 \\ 6x - y + 3z = 2 \end{cases}$$

Se sacan el determinante, con la regla de Sarrus

$$\Delta = \begin{vmatrix} 2 & -3 & 2 \\ 1 & -2 & -1 \\ 6 & -1 & 3 \end{vmatrix} = 35$$

Coloco la columna de resultados en la columna correspondiente a X, y resuelvo el determinante

$$\Delta x = \begin{vmatrix} 8 & -3 & 2 \\ -5 & -2 & -1 \\ 2 & -1 & 3 \end{vmatrix} = -77 \rightarrow x = \frac{\Delta x}{\Delta} = \frac{-77}{35} \text{ valor de X}$$

Coloco la columna de resultados en la columna correspondiente a Y, y resuelvo el determinante

$$\Delta y = \begin{vmatrix} 2 & 8 & 2 \\ 1 & -5 & -1 \\ 6 & 2 & 3 \end{vmatrix} = -34 \rightarrow y = \frac{\Delta y}{\Delta} = \frac{-34}{35} \text{ valor de Y}$$

Coloco la columna de resultados en la columna correspondiente a Z, y resuelvo el determinante

$$\Delta z = \begin{vmatrix} 2 & -3 & 8 \\ 1 & -2 & -5 \\ 6 & -1 & 2 \end{vmatrix} = 166 \rightarrow z = \frac{\Delta z}{\Delta} = \frac{166}{35} \text{ valor de Z}$$

Y así, se obtuvieron los valores de X,Y,Z

Sistemas escalonados

Cuando se tiene un sistema escalonado, por ejemplo:

$$\begin{cases} x+z+2t=3 \\ z+t=0 \\ 2t=4 \end{cases} \text{ su resolución es sencilla: } \begin{aligned} 2t=4 &\rightarrow t=2 \\ z+2=0 &\rightarrow z=-2 \\ x-2+4=3 &\rightarrow x=1 \end{aligned}$$

sist. comp. determinado

Método de triangulación de Gauss

Cuando el sistema no es escalonado, se puede reducir a un sistema escalonado equivalente, mediante las siguientes operaciones elementales entre filas:

- Intercambiar la posición de dos ecuaciones
- Multiplicar una ecuación por un número diferente de cero ($\neq 0$)
- Reemplazar una ecuación por la suma de esta con otra multiplicada por un número diferente de cero.

Ejemplo:

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

$$\begin{array}{c|ccccc} & x & y & z & t \\ \hline f1 & 1 & -1 & 0 & 5 \\ f2 & 0 & 1 & -1 & -4 \\ f3 & 1 & 0 & 1 & 3 \end{array} \text{ así ordeno primeramente las ecuaciones.}$$

Ahora, hago $-1 \cdot f1 + f3$ y la coloco en f3

$$\begin{array}{c|ccccc} & x & y & z & t \\ \hline f1 & 1 & -1 & 0 & 5 \\ f2 & 0 & 1 & -1 & -4 \\ f3 & 0 & 1 & 1 & -2 \end{array}$$

Nuevamente, hago, $-1 \cdot f2 + f3$ y lo coloco en f3

$$\begin{array}{c|ccccc} & x & y & z & t \\ \hline f1 & 1 & -1 & 0 & 5 \\ f2 & 0 & 1 & -1 & -4 \\ f3 & 0 & 0 & 2 & 2 \end{array}$$

Hago esto porque la idea es que quede un "triángulo" de ceros inferior izquierdo.

Una vez que tengo el "triángulo" de ceros, puedo resolver como un sistema escalonado.

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

Y así, el sistema queda resuelto.

$$z=1$$

$$x-(-3)=5 \rightarrow x=2$$

$$y-1=4 \rightarrow y=-3$$

Transformaciones Bidimensionales

Dado un punto "p" perpendicular a "pi", se denomina transformación del plano en si mismo, a una ley que a cada punto P correspondiente a "pi", le hace corresponder un punto P' del mismo plano.

P' se llama transformado de P, y se lo simboliza $P' = T(P)$

Las transformaciones que vamos a estudiar se llaman:

- Traslacion: a cada punto $P(x,y)$, lo queremos transformar en $P'(x',y')$, vamos a desplazar X e Y
- Rotacion: buscamos una rotación entre (x,y) y (x',y')
- Escalamiento: agrandamos/achicamos la figura

Conicas

Circunferencia lugar geométrico de los puntos del plano situados a una distancia fija r "radio" de un punto $C(h,k)$ "centro".

Elementos: r = radio, (h,k) = centro

$$(x-h)^2 + (y-k)^2 = r^2$$

Elipse lugar geométrico de los puntos $P(x,y)$ del plano tales que la suma de las distancias de P a dos puntos fijos F_1 y F_2 llamados **focos** es una constante **k**

Semieje mayor = a

Semieje menor = b

Centro

Si el mayor divisor divide a la x, el elipse es horizontal (mas ancho), sino, es vertical (mas alto).

$$\frac{(x-h)^2}{a^2} + \frac{(y-k)^2}{b^2} = 1$$

Hiperbola es el lugar geométrico de los puntos $P(x,y)$ del plano tales que la diferencia de las distancias de P a dos puntos fijos F_1 y F_2 (llamados focos) es una constante K. (igual que la elipse, pero con asíntotas.)

La hipérbola presenta asíntotas

Si x es +, las ramas se apoyan en el eje x, sino, en el eje y.

SIEMPRE, si x es +, y es - y viceversa.

Elementos: semieje real = a, semieje imaginario = b, centro (h,k)

$$\frac{+(x-h)^2}{a^2} - \frac{(y-k)^2}{b^2} = 1 \quad \text{o} \quad \frac{-(x-h)^2}{b^2} + \frac{(y-k)^2}{a^2} = 1$$

Parabola lugar geométrico de todos los puntos $P(x,y)$ del plano que equidistan de un punto fijo F llamado foco y de una recta fija L llamada directriz, esta directriz es paralela a uno de los ejes.

$$(x-h)^2 = 2 \cdot p \cdot (y-k) \quad \text{o} \quad (y-k)^2 = 2 \cdot p \cdot (x-h)$$

Transformaciones lineales

Sean $(V, +, \cdot; k, *)$ y $(W, +, \cdot; k, *)$ dos espacios vectoriales

Las transformaciones lineales son funciones

La función $T: V \rightarrow W$ es transformación lineal si y solo si:

- 1) La imagen de la suma de dos vectores cualesquiera de V es igual a la suma de sus imágenes en W . $T(\vec{u} + \vec{v}) = T(\vec{u}) + T(\vec{v})$
- 2) La imagen del producto de un escalar por un vector de V es igual al producto del escalar por la imagen de dicho vector. $T(\alpha \cdot \vec{u}) = \alpha \cdot T(\vec{u})$

Método para completar cuadrados

Por ejemplo, es ir de $x^2 - 4x + 4$ a $(x - 2)^2$

Se hace de la siguiente manera:

$$x^2 + 6x \Rightarrow x^2 + 6x + 9 - 9 \Rightarrow (x + 3)^2 - 9 \text{ listo!}$$

Lo que se hizo fue, dividir a 6 (de $6x$) sobre 2 y luego elevarlo al cuadrado ($6/2 = 3$; $3^2 = 9$); ese termino 9 se suma y se resta al final (de hay $x^2 + 6x + 9 - 9$), y luego se "comprime" al cuadrado del binomio.

Este método requiere que x^2 tenga como coeficiente 1 ($1 \cdot x^2$)

Ejemplo con un coeficiente $\neq 1$ en x^2 :

$$2 \cdot x^2 + 4x \text{ (tome factor común 2)} \Rightarrow 2(x^2 + 2x)$$

ahora, divido el 2 de $+2x$ por 2 y lo elevo al cuadrado $\left(\frac{2}{2}\right)^2 = 1$

ahora queda: $2(x^2 + 2x + 1 - 1)$

"comprimo el cuadrado del binomio" y distribuyo el 2 de afuera del parentesis.

$$2((x + 1)^2 - 1) \Rightarrow 2(x + 1)^2 - 2 \text{ y listo.}$$