

Álgebra Lineal

Examen Convocatoria Enero 2023

Francisco Javier Mercader Martínez

1) Consideremos los número complejos

$$z_1 = -1 - j, \quad z_2 = \sqrt{2}e^{\frac{\pi}{4}j}.$$

Calcula $z_1 + z_2$, $z_1 \cdot z_2$ y $\frac{z_2}{z_1}$ y expresa el resultado en forma exponencial.

$$z_2 = \sqrt{2}e^{\frac{\pi}{4}j} = \sqrt{2} \cdot \left(\cos \frac{\pi}{4} + j \sin \frac{\pi}{4} \right) = 1 + j$$

- $z_1 + z_2 = (-1 - j) + 1 + j = 0$
- $z_1 \cdot z_2 = (-1 - j) \cdot (1 + j) = -1 - j - j + 1 = -2j$
- $\frac{z_2}{z_1} = \frac{1 + j}{-1 - j} = \frac{1 + j}{-1 - j} \cdot \frac{-1 + j}{-1 + j} = \frac{(1 + j) \cdot (-1 + j)}{2} = \frac{-2}{2} = -1$

2) Dada una matriz cuadrada D , se llama de *similitud producto-escalar* a la matriz $S = DD^T$, con D^T la traspuesta de D . Se pide:

a) Demuestra que S simétrica.

Sabemos que:

$$S = DD^T$$

donde D^T es la traspuesta de D . Para verificar que S es simétrica, necesitamos comprobar que $S = S^T$.

El cálculo de la traspuesta de S es:

$$S^T = (DD^T)^T$$

Utilizando la propiedad de la trasposición de un producto de matrices: $(AB)^T = B^T A^T$. Entonces:

$$S^T = (DD^T)^T = (D^T)^T D^T$$

Sabmos que $(D^T)^T = D$. Por lo tanto:

$$S^T = DD^T$$

Dado que $S = DD^T$, se concluye que $S = S^T$, lo que prueba que S es simétrica.

b) Sea P una matriz ortogonal del mismo tamaño que D y consideremos la matriz DP . Denotemos por S y S' a las matrices de similitud producto-escalar de D y DP , respectivamente. Comprueba que $S = S'$.

Definimos:

- $S = DD^T$ como la matriz de similitud producto escalar de D .
- S' como la matriz de similitud producto-escalar de DP , donde P es una matriz ortogonal.

Dado que P es ortogonal, satisface $P^T P = I$, donde I es la matriz identidad. La matriz S' está dada por:

$$S' = (DP)(DP)^T$$

Calculamos $(DP)^\top$ utilizando la propiedad de la transposición de producto de matrices:

$$(DP)^\top = P^\top D^\top$$

Sustituimos esto en la definición de S' :

$$S' = (DP)(DP)^\top = (DP)(P^\top D^\top)$$

Distribuimos el producto:

$$S' = D(PP^\top)D^\top = DID^\top = DD^\top = S$$

Esto prueba que $S' = S$.

3) Sea A una matriz. Explica con detalle en qué consiste la factorización en valores singulares (SVD) de A . Por supuesto, se ha de explicar qué son los valores singulares y cómo se calculan las matrices que aparecen en dicha factorización. Pon también un ejemplo de aplicación de la factorización SVD en Ciencia de datos.

La **Factorización en Valores Singulares (SVD)** descompone cualquier matriz A (de tamaño $m \times n$) en el producto de tres matrices específicas:

$$A = U\Sigma V^\top,$$

donde:

- 1) U es una matriz ortogonal de tamaño $m \times m$.
- 2) Σ es una matriz diagonal de tamaño $m \times n$, cuyos elementos no nulos en la diagonal se llaman **valores singulares**.
- 3) V^\top es la traspuesta de una matriz ortogonal V de tamaño $n \times n$.

Definición de los componentes

1) Matriz U :

- Sus columnas son los **vectores singulares izquierdos** de A , que son vectores propios de AA^\top .
- Representan las direcciones principales del espacio de salida de A .
- U es ortogonal: $U^\top U = I_m$.

2) Matriz Σ :

- Es una matriz diagonal cuyos elementos $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_r \geq 0$ (donde r es el rango de A) se llaman **valores singulares**.
- Los valores singulares son las raíces cuadradas de los valores propios de $A^\top A$ o AA^\top :

$$\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}, \quad \text{donde } \lambda_i \text{ son los valores propios de } A^\top A.$$

3) Matriz V :

- Sus columnas son los **vectores singulares derechos** de A , que son vectores propios de $A^\top A$.
- Representan las direcciones principales del espacio de entrada de A .
- V es ortogonal: $V^\top V = I_n$.

Cálculo del SVD:

Paso 1: Calcular los valores propios de $A^\top A$ y AA^\top :

- Los valores propios de $A^\top A$ (o AA^\top) determinan los valores singulares σ_i^2 .

Paso 2: Encontrar los vectores propios:

- Los vectores propios de $A^T A$ son las columnas de V .
- Los vectores propios de AA^T son las columnas de U .

Paso 3: Construir Σ :

- Los valores singulares se colocan en la diagonal de Σ .

4) Responde a las siguientes preguntas:

a) Explica qué es una matriz ortogonal.

Una matriz Q de tamaño $n \times n$ es **ortogonal** si sus columnas forma un conjunto ortonormal. Esto significa que:

Paso 1: Las columnas de Q son **ortogonales entre sí** (el producto escalar entre dos columnas distintas es 0).

Paso 2: Cada columna de Q tiene **norma 1** (su longitud es igual a 1).

En términos matemáticos, una matriz Q es ortogonal si satisface:

$$Q^T Q = I_n \quad \text{o} \quad Q Q^T = I_n,$$

donde:

- Q^T es la traspuesta de Q .
- I_n es la matriz identidad de tamaño $n \times n$.

b) Explica en qué consiste la factorización QR de una matriz cuadrada A .

La factorización QR de una matriz cuadrada A descompone A en el producto de dos matrices:

$$A = QR,$$

donde:

- 1) Q : Es una matriz ortogonal ($Q^T Q = I$). Las columnas de Q son ortonormales, es decir, forman una base de ortonormal para el espacio columna de A .
- 2) R : Es una matriz triangular superior (todos los elementos debajo de la diagonal son 0).

c) ¿Qué propiedad tiene que cumplir A para que se pueda calcular su factorización QR ?

Aunque cualquier matriz A tiene una factorización QR , en ciertos contextos puede haber condiciones adicionales:

- Rango completo de columnas: Para que el proceso de Gram-Schmidt sea válido, se requiere que las columnas de A sean linealmente independientes.

d) Razona si la siguiente afirmación es cierta o falsa: sea A una matriz no singular. El sistema lineal $Ax = b$ siempre se puede resolver mediante factorización LU y Cholesky. Además, siempre hemos de elegir el método de Cholesky porque su coste computacional es menor que el de la LU .

La afirmación es **falsa**, porque:

- 1) Aunque $Ax = b$ siempre se puede resolver mediante LU si A es no singular (invertible), **Cholesky no siempre es aplicable**. La factorización de Cholesky requiere que A sea simétrica ($A = A^T$) y definida positiva ($x^T A x > 0$ para todo $x \neq 0$), lo cual no está garantizado para cualquier matriz no singular.
- 2) Aunque el coste computacional de Cholesky es menor que el de LU , **no siempre se puede elegir Cholesky** debido a las restricciones mencionadas.

5) Consideremos la matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 3 & 6 & 10 \\ 1 & 4 & 10 & 20 \end{bmatrix}.$$

Calcula la factorización LU de A y utiliza dicha factorización para calcular el determinante de A . Por curiosidad, la matriz L que aparece en la factorización anterior contiene el llamado *triángulo de Pascal*, que se usa, por ejemplo, en Combinatoria.

$$\begin{aligned} \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 6 & 10 & & & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 10 & 20 & & & & 1 \end{array} \right] & \xrightarrow[\substack{F_3 \rightarrow F_3 - F_1 \\ F_4 \rightarrow F_4 - F_1}]{F_2 \rightarrow F_2 - F_1} \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 5 & 9 & 1 & & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 9 & 19 & 1 & & & 1 \end{array} \right] \\ & \xrightarrow[\substack{F_4 \rightarrow F_4 - 3F_2}]{F_3 \rightarrow F_3 - 2F_2} \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 10 & 1 & 3 & & 1 \end{array} \right] \\ & \xrightarrow{F_4 \rightarrow F_4 - 3F_3} \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 3 & 3 & 1 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Tenemos:

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 3 & 3 & 1 \end{bmatrix}, \quad U = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

El determinante de A se calcula como el producto de elementos de la diagonal de U :

$$\det(A) = 1 \cdot 1 \cdot 1 \cdot 1 = 1.$$

6) Consideremos la matriz $A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$. Se pide:

- a) Calcula los valores propios y una base ortonormal de vectores propios de la matriz $A^T A$. Denotemos por λ_1, λ_2 dichos valores propios y por v_1, v_2 dicha base ortonormal de vectores propios asociados a λ_1 y λ_2 , respectivamente. Llamaremos V a la matriz cuyas columnas son, en este orden, v_1 y v_2 .

$$A^T A = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 25 & 20 \\ 20 & 25 \end{bmatrix}$$

$$\det(A^T - \lambda I) = \det \begin{bmatrix} 25 - \lambda & 20 \\ 20 & 25 - \lambda \end{bmatrix} = (25 - \lambda)^2 - 400 = \lambda^2 - 50\lambda + 625 - 400 = \lambda^2 - 50\lambda + 225 = 0$$

$$\lambda = \frac{50 \pm \sqrt{(-50)^2 - 4 \cdot 1 \cdot 225}}{2 \cdot 1} = \frac{50 \pm \sqrt{1600}}{2} = \begin{cases} \frac{50 + 40}{2} = 45 = \lambda_1 \\ \frac{50 - 40}{2} = 5 = \lambda_2 \end{cases}$$

- Para $\lambda_1 = 45$

$$\text{Nuc}(A^T A - 45I) = \begin{bmatrix} -20 & 20 \\ 20 & -20 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{cases} -20x + 20y = 0 \\ 20x - 20y = 0 \end{cases} \longrightarrow 20x = 20y \longrightarrow x = y \longrightarrow (1, 1)$$

$$v_1 = \frac{1}{\|v_1\|} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

- Para $\lambda_2 = 5$

$$\text{Nuc}(A^T A - 5I) = \begin{bmatrix} 20 & 20 \\ 20 & 20 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{cases} 20x + 20y = 0 \\ 20x + 20y = 0 \end{cases} \longrightarrow 20x = -20y \longrightarrow x = -y \longrightarrow (1, -1)$$

$$v_2 = \frac{1}{\|v_2\|} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

$$V = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

- b)** Sean $\sigma_1 = \sqrt{\lambda_1}$ y $\sigma_2 = \sqrt{\lambda_2}$. Calcula los vectores $u_1 = \frac{1}{\sigma_1} A v_1$ y $u_2 = \frac{1}{\sigma_2} A v_2$ y comprueba que forman una base ortonormal de vectores propios asociados a λ_1 y λ_2 para la matriz AA^T .

$$\sigma_1 = \sqrt{45}$$

$$\sigma_2 = \sqrt{5}$$

$$u_1 = \frac{1}{\sqrt{45}} \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix} = \frac{\sqrt{10}}{30} \begin{bmatrix} 3 \\ 9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{10}}{10} \\ \frac{3\sqrt{10}}{10} \end{bmatrix}$$

$$u_2 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix} = \frac{\sqrt{10}}{10} \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{3\sqrt{10}}{10} \\ -\frac{\sqrt{10}}{10} \end{bmatrix}$$

Para comprobar que u_1 y u_2 son vectores propios de AA^T , debemos verificar que satisfacen:

$$AA^T u_i = \lambda_i u_i, \quad i = 1, 2.$$

- Para u_1 :

Sustituimos $u_1 = \frac{1}{\sigma_1} A v_1$ en $AA^T u_1$:

$$AA^T u_1 = AA^T \left(\frac{1}{\sigma_1} A v_1 \right) = \frac{1}{\sigma_1} A (A^T A v_1).$$

Sabemos que $A^T A v_1 = \lambda_1 v_1$, así que:

$$AA^T u_1 = \frac{1}{\sigma_1} A (\lambda_1 v_1) = \frac{\lambda_1}{\sigma_1} A v_1 = \sigma_1 A v_1 = \lambda_1 u_1.$$

- Para u_2 :

Sustituimos $u_2 = \frac{1}{\sigma_2} A v_2$ en $AA^T u_2$:

$$AA^T u_2 = AA^T \left(\frac{1}{\sigma_2} A v_2 \right) = \frac{1}{\sigma_2} A (A^T A v_2).$$

Sabemos que $A^T Av_2 = \lambda_2 v_2$, así que:

$$AA^T u_2 = \frac{1}{\sigma_2} A(\lambda_2 v_2) = \frac{\lambda_2}{\underbrace{\sigma_2}_{\sqrt{\lambda_2}}} Av_2 = \sigma_2 Av_2 = \lambda_2 u_2.$$

Por lo tanto, u_1 y u_2 son vectores propios de AA^T asociados a λ_1 y λ_2 , respectivamente.

Para demostrar que u_1 y u_2 son ortogonales, calculamos el producto escalar:

$$u_1 \cdot u_2 = \left(\frac{1}{\sigma_1} Av_1 \right) \cdot \left(\frac{1}{\sigma_2} Av_2 \right) = \frac{1}{\sigma_1 \sigma_2} (Av_1)^T (Av_2).$$

Sabemos que $(Av_1)^T (Av_2) = v_1^T (A^T A) v_2$. Usamos que v_1 y v_2 son ortogonales (porque son vectores propios de $A^T A$ asociados a diferentes valores propios):

$$v_1^T (A^T A) v_2 = \lambda_2 v_1^T v_2 = 0$$

Por lo tanto:

$$u_1 \cdot u_2 = 0,$$

lo que demuestra que u_1 y u_2 son ortogonales.

- c) Sean U la matriz que tiene por columnas los vectores u_1 y u_2 , en ese orden, y Σ la matriz diagonal que tiene en su diagonal los números σ_1 y σ_2 . Comprueba que

$$A = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T = U \Sigma V^T.$$

Por definición de σ_i, u_i , y v_i , tenemos:

$$A = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T.$$

Expandimos cada términos:

$$\begin{aligned} \sigma_1 u_1 v_1^T &= \sigma_1 \begin{bmatrix} u_{11} \\ u_{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} \end{bmatrix} \\ \sigma_2 u_2 v_2^T &= \sigma_2 \begin{bmatrix} u_{21} \\ u_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{21} & v_{22} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

La suma es:

$$A = \sigma_1 \begin{bmatrix} u_{11} \\ u_{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} \end{bmatrix} + \sigma_2 \begin{bmatrix} u_{21} \\ u_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{21} & v_{22} \end{bmatrix}$$

Agrupamos los términos para formar A , ya que u_1, u_2 y v_1, v_2 forman las bases ortonormales en U y V .

La forma general de $U \Sigma V^T$ es:

$$U \Sigma V^T = \begin{bmatrix} u_1 & u_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 \\ 0 & \sigma_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1^T \\ v_2^T \end{bmatrix}.$$

Realizamos el producto:

$$U \Sigma = \begin{bmatrix} u_1 & u_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 \\ 0 & \sigma_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_1 u_1 & \sigma_2 u_2 \end{bmatrix}.$$

Multiplicamos por V^T :

$$U \Sigma V^T = \begin{bmatrix} \sigma_1 u_1 & \sigma_2 u_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1^T \\ v_2^T \end{bmatrix} = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T.$$

Por lo que queda demostrado que:

$$A = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T = U \Sigma V^T.$$

d) ¿Cómo se llaman los números σ_1 y σ_2 ? ¿Cómo se llama la factorización de A que hemos hecho en el aparato anterior?

Los números σ_1 y σ_2 son los **valores singulares** de la matriz A .

- Los valores singulares son raíces cuadradas de los valores propios de la matriz $A^T A$, es decir:

$$\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}, \quad \text{donde } \lambda_i \text{ son los valores propios de } A^T A.$$

- Los valores singulares miden "la magnitud" de la transformación lineal inducida por A en diferentes direcciones del espacio.

La factorización de A que hemos realizado se llama **Factorización en Valores Singulares (SVD)**. En esta factorización descomponemos A como:

$$A = U \Sigma V^T,$$

donde:

- U es la matriz ortogonal formada por los vectores singulares izquierdos (u_i) de A , que son los vectores propios de $A A^T$.
- V es una matriz ortogonal formada por los vectores singulares derechos (v_i) de A , que son vectores propios de $A^T A$.
- Σ es una matriz diagonal cuyos elementos son los valores singulares (σ_1, σ_2) de A .

7) Consideremos la matriz $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$.

a) Calcula la dimensión y una base de los cuatro subespacios fundamentales de A , es decir, $\text{Fil}(A)$, $\text{Col}(A)$, $\text{Nuc}(A)$ y $\text{Nuc}(A^T)$.

1) $\text{Fil}(A)$:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{F_2 \rightarrow F_2 - F_1} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

Los vectores independientes son $(1, 1, 1)$ y $(0, 1, 2)$. Por lo tanto:

$$\text{Fil}(A) = \langle (1, 1, 1), (0, 1, 2) \rangle.$$

La dimensión de $\text{Fil}(A)$ es:

$$\dim \text{Fil}(A) = 2.$$

2) $\text{Col}(A)$:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow[C_3 \rightarrow C_3 - C_1]{C_2 \rightarrow C_2 - C_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{C_3 \rightarrow C_3 - 2C_2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Las columnas $(1, 1)^T$ y $(1, 2)^T$ son independientes. Por lo tanto:

$$\text{Col}(A) = \langle (1, 1), (1, 2) \rangle.$$

La dimensión de $\text{Col}(A)$ es:

$$\dim \text{Col}(A) = 2.$$

3) $\text{Nuc}(A)$:

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

Por lo tanto, el núcleo es:

$$\text{Nuc}(A) = \langle (1, -2, 1) \rangle.$$

La dimensión de $\text{Nuc}(A)$ es:

$$\dim \text{Nuc}(A) = 1.$$

4) $\text{Nuc}(A^T)$:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{cases} x + y = 0 \\ x + 2y = 0 \\ x + 3y = 0 \end{cases} \longrightarrow x = -y$$

Por lo tanto, el núcleo es:

$$\text{Nuc}(A^T) = \langle (-1, 1) \rangle$$

La dimensión de $\text{Nuc}(A^T)$ es:

$$\dim \text{Nuc}(A^T) = 1.$$

b) En general, ¿qué relaciones pueden dar entre los subespacios anteriores?

1) **Relaciones entre dimensiones:** Por el teorema fundamental del álgebra lineal:

$$\dim \text{Fil}(A) = \dim \text{Col}(A) = \text{rango}(A),$$

y

$$\dim \text{Nuc}(A) + \dim \text{Fil}(A) = n, \quad \dim \text{Nuc}(A^T) + \dim \text{Col}(A) = m,$$

donde n es el número de columnas y m es el número de filas de A .

2) **Ortogonalidad:** Los vectores en $\text{Nuc}(A)$ son ortogonales a los vectores de $\text{Fil}(A)$, y los vectores en $\text{Nuc}(A^T)$ son ortogonales a los vectores de $\text{Col}(A)$.