

# Repaso de álgebra lineal

## Lección 08

Dr. Pablo Alvarado Moya

CE3102 Análisis Numérico para Ingeniería  
Área de Ingeniería en Computadores  
Tecnológico de Costa Rica

II Semestre 2017

# Contenido

- 1 Repaso de álgebra lineal
  - Vectores y matrices
  - Operaciones matriciales

# Matriz

Matriz de  $n \times m$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

- $n$ : filas
- $m$ : columnas
- En notación  $a_{ij}$  primer subíndice es la fila y segundo la columna

# Vector columna

Vector de  $n$  dimensiones

$$\underline{\mathbf{x}} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

# Vector fila

Vector de  $n$  dimensiones

$$\underline{\mathbf{x}}^T = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & \cdots & x_n \end{bmatrix}$$

# Matriz en vectores

Matriz  $n \times m$   $\mathbf{A}$  se compone de  $n$  vectores fila

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{a}}_{1\cdot}^T \\ \underline{\mathbf{a}}_{2\cdot}^T \\ \vdots \\ \underline{\mathbf{a}}_{n\cdot}^T \end{bmatrix}$$

o  $m$  vectores columna.

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix} = [\underline{\mathbf{a}}_{\cdot 1} \quad \underline{\mathbf{a}}_{\cdot 2} \quad \cdots \quad \underline{\mathbf{a}}_{\cdot m}]$$

# Vectores como matrices

Observe que todo vector es un tipo particular de matriz, de dimension  $1 \times m$  para un vector fila o  $n \times 1$  para un vector columna.

# Matriz transpuesta

Si

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

entonces su transpuesta es

$$\mathbf{A}^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{n2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1m} & a_{2m} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

en otras palabras, si  $\mathbf{B} = \mathbf{A}^T$  entonces  $b_{ij} = a_{ji}$



# Matriz simétrica

Matriz es **simétrica** si  $\mathbf{A} = \mathbf{A}^T$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

es decir  $a_{ij} = a_{ji}$ .

# Matriz diagonal

Matriz es **diagonal** si todos los elementos son cero excepto aquellos en la diagonal

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & & & \\ & a_{22} & & \\ & & \ddots & \\ & & & a_{nn} \end{bmatrix}$$

# Matriz identidad

Matriz es diagonal con todos sus elementos no nulos iguales a uno

$$I = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{bmatrix}$$

# Matriz triangular superior

Matriz es triangular superior si  $a_{ij} = 0$  para todo  $i > j$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & a_{nn} \end{bmatrix}$$

# Matriz triangular inferior

Matriz es triangular inferior si  $a_{ij} = 0$  para todo  $i < j$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & & & \\ a_{21} & a_{22} & & \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

# Matriz a bandas

La matriz a bandas tiene todos los elementos cero excepto una banda centrada en la diagonal principal

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & & & \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & & \\ & a_{32} & a_{33} & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots \\ & & & \ddots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

Cuando el ancho de la banda tiene tres diagonales la matriz se denomina **tridiagonal**

# Producto escalar-matriz

El producto  $s\mathbf{A}$  es otra matriz con todos los componentes escalados

$$s\mathbf{A} = s \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} sa_{11} & sa_{12} & \cdots & sa_{1m} \\ sa_{21} & sa_{22} & \cdots & sa_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ sa_{n1} & sa_{n2} & \cdots & sa_{nm} \end{bmatrix}$$

# Suma de matrices

Suma definida para dos matrices de idéntico tamaño:

$$\mathbf{C} = \mathbf{A} + \mathbf{B} \Leftrightarrow c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}$$



# Producto punto entre vectores

El producto punto está definido para dos vectores de dimension  $n$ , y es un valor **escalar** calculado con:

$$\underline{\mathbf{x}} \cdot \underline{\mathbf{y}} = \underline{\mathbf{x}}^T \underline{\mathbf{y}} = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \cdots x_n y_n = \sum_{i=1}^n x_i y_i$$

El producto punto es un tipo de producto *interno* y por tanto se puede denotar también como  $\langle \underline{\mathbf{x}}, \underline{\mathbf{y}} \rangle$

# Producto externo entre vectores

El producto externo está definido para dos vectores y es una **matriz** de dimensiones  $n \times m$  con  $n$  el tamaño del primer vector y  $m$  el tamaño del segundo vector:

$$\underline{\mathbf{xy}}^T = \begin{bmatrix} x_1y_1 & x_1y_2 & \cdots & x_1y_n \\ x_2y_1 & x_2y_2 & \cdots & x_2y_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_ny_1 & x_ny_2 & \cdots & x_ny_n \end{bmatrix}$$

# Producto matricial

El producto entre una matriz **A** de dimensión  $n \times m$  por otra matriz **B** de dimension  $m \times l$  es la matriz

$$\mathbf{C} = \mathbf{AB} = \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{a}}_{1.}^T \\ \underline{\mathbf{a}}_{2.}^T \\ \vdots \\ \underline{\mathbf{a}}_{n.}^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{b}}_{.1} & \underline{\mathbf{b}}_{.2} & \cdots & \underline{\mathbf{b}}_{.l} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{a}}_{1.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.1} & \underline{\mathbf{a}}_{1.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.2} & \cdots & \underline{\mathbf{a}}_{1.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.l} \\ \underline{\mathbf{a}}_{2.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.1} & \underline{\mathbf{a}}_{2.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.2} & \cdots & \underline{\mathbf{a}}_{2.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.l} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \underline{\mathbf{a}}_{n.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.1} & \underline{\mathbf{a}}_{n.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.2} & \cdots & \underline{\mathbf{a}}_{n.} \cdot \underline{\mathbf{b}}_{.l} \end{bmatrix}$$

que es una matriz de  $n \times l$ .

Note la similitud con el producto externo de vectores.

# Propiedades del producto matricial

- El producto matricial **NO** es conmutativo

$$\mathbf{AB} \neq \mathbf{BA}$$

- Si las dimensiones lo permiten, el producto matricial **sí** es asociativo

$$(\mathbf{AB})\mathbf{C} = \mathbf{A}(\mathbf{BC})$$

- Si las dimensiones lo permiten, el producto matricial es distributivo

$$(\mathbf{A} + \mathbf{B})\mathbf{C} = \mathbf{AC} + \mathbf{BC}$$

## Interpretaciones del producto matricial

(1)

Obsérvese primero el producto matriz-vector

$$\underline{\mathbf{c}} = \mathbf{A}\underline{\mathbf{b}} = \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{a}}_1^T \\ \underline{\mathbf{a}}_2^T \\ \vdots \\ \underline{\mathbf{a}}_n^T \end{bmatrix} \underline{\mathbf{b}} = \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{a}}_1 \cdot \underline{\mathbf{b}} \\ \underline{\mathbf{a}}_2 \cdot \underline{\mathbf{b}} \\ \vdots \\ \underline{\mathbf{a}}_n \cdot \underline{\mathbf{b}} \end{bmatrix}$$

En el producto con una matriz, este patrón se presenta para cada uno de los vectores columna de la segunda matriz, y el vector columna resultante mantiene la misma posición horizontal en el resultado que aquella en la segunda matriz

## Interpretaciones del producto matricial

(2)

Otra forma de ver el producto matriz-vector es como combinación lineal de los vectores columna:

$$\underline{\mathbf{c}} = \mathbf{A}\underline{\mathbf{b}} = \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{a}}_{.1} & \underline{\mathbf{a}}_{.2} & \cdots & \underline{\mathbf{a}}_{.m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} = b_1 \underline{\mathbf{a}}_{.1} + b_2 \underline{\mathbf{a}}_{.2} + \cdots + b_m \underline{\mathbf{a}}_{.m}$$

Observe la similitud con el producto punto.

# Interpretaciones del producto matricial

(3)

Por ejemplo:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} \\ 2 \end{bmatrix} = 1 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ \frac{5}{2} \\ 3 \end{bmatrix}$$

(representación gráfica en gnuplot)

# Interpretaciones del producto matricial

(4)

Observe ahora el producto vector-matriz

$$\begin{aligned}\underline{\mathbf{c}}^T &= \underline{\mathbf{b}}^T \mathbf{A} = \underline{\mathbf{b}}^T [\underline{\mathbf{a}}_1 \quad \underline{\mathbf{a}}_2 \quad \cdots \quad \underline{\mathbf{a}}_n] \\ &= [\underline{\mathbf{b}} \cdot \underline{\mathbf{a}}_1 \quad \underline{\mathbf{b}} \cdot \underline{\mathbf{a}}_2 \quad \cdots \quad \underline{\mathbf{b}} \cdot \underline{\mathbf{a}}_n]\end{aligned}$$

En el producto de dos matrices, este patrón se presenta para cada uno de los vectores fila de la primera matriz, y el vector fila resultante mantiene la misma posición vertical en el resultado que aquella en la primera matriz



## Interpretaciones del producto matricial

(5)

Otra forma de ver el producto vector-matriz es como combinación lineal de los vectores fila:

$$\underline{\mathbf{c}}^T = \underline{\mathbf{b}}^T \mathbf{A} = \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & \cdots & b_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{a}}_{1\cdot} \\ \underline{\mathbf{a}}_{2\cdot} \\ \vdots \\ \underline{\mathbf{a}}_{n\cdot} \end{bmatrix} = b_1 \underline{\mathbf{a}}_{1\cdot} + b_2 \underline{\mathbf{a}}_{2\cdot} + \cdots + b_n \underline{\mathbf{a}}_{n\cdot}.$$

Observe de nuevo la similitud con el producto punto.

# Interpretaciones del producto matricial

(6)

## Dos posibles interpretaciones

Lo anterior implica que el producto de dos matrices puede interpretarse como combinaciones lineales de las columnas de la primera matriz, o de las filas de la segunda matriz.

# Inversa de una matriz

Una matriz cuadrada  $\mathbf{A}$  es invertible si existe otra matriz  $\mathbf{A}^{-1}$  tal que

$$\mathbf{A}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = \mathbf{I}$$

$\mathbf{A}^{-1}$  es la matriz inversa de  $\mathbf{A}$ .

Una matriz es **ortogonal** si se cumple  $\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^T$ , es decir, si sus vectores (fila y columna) son ortogonales entre sí.

# Determinante de una matriz

La determinante de una matriz cuadrada  $\mathbf{A}$  se denota como  $|\mathbf{A}|$  o  $\det \mathbf{A}$  y se calcula para una matriz  $2 \times 2$  con

$$|\mathbf{A}| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

y para una matriz de mayor orden como

$$|\mathbf{A}| = \sum_{j=1}^n a_{fj} |\mathbf{A}_{fj}|$$

donde  $\mathbf{A}_{fj}$  es la matriz adjunta de  $a_{fj}$  dada por  $(-1)^{f+j} \mathbf{M}_{fj}$ , y  $\mathbf{M}_{fj}$  es el menor complementario de  $a_{fj}$ , es decir, una matriz  $(n-1) \times (n-1)$  obtenida eliminando la fila  $f$  y la columna  $j$  de la matriz  $\mathbf{A}$ .

# Propiedades de la determinante

Sea  $\mathbf{A}$  una matriz cuadrada de  $n \times n$

- $|s\mathbf{A}| = s^n |\mathbf{A}|$
- $|\mathbf{I}| = 1$
- Distributividad:  $|\mathbf{AB}| = |\mathbf{A}||\mathbf{B}|$
- $|\mathbf{I}| = 1 = |\mathbf{AA}^{-1}| = |\mathbf{A}||\mathbf{A}^{-1}| \Rightarrow |\mathbf{A}^{-1}| = 1/|\mathbf{A}|$
- $|\mathbf{A}| = |\mathbf{A}^T|$

# Traza de una matriz

La traza de una matriz es la suma de los elementos en su diagonal

$$\text{tr}(\mathbf{A}) = \sum_{i=1}^n a_{ii}$$

# Aumento de una matriz

Aumentar una matriz significa agregar columnas o filas a otra matriz, por ejemplo sea

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

La matriz  $\mathbf{A}$  aumentada con la matriz identidad es

$$\mathbf{A} = \left[ \begin{array}{cccc|cccc} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{array} \right]$$

## Sistemas de ecuaciones en notación matricial

(1)

Todo sistema de ecuaciones lineales se puede expresar de la forma

$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$$

que representa a

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

o en forma tradicional

$$\begin{array}{ccccccccc} a_{11}x_1 & + & a_{12}x_2 & + & \cdots & + & a_{1n}x_n & = & b_1 \\ a_{21}x_1 & + & a_{22}x_2 & + & \cdots & + & a_{2n}x_n & = & b_2 \\ \vdots & + & \vdots & + & \vdots & + & \vdots & = & \vdots \\ a_{n1}x_1 & + & a_{n2}x_2 & + & \cdots & + & a_{nn}x_n & = & b_n \end{array}$$



# Sistemas de ecuaciones en notación matricial

(2)

- Si el sistema tiene solución, el vector con las incógnitas  $\underline{\mathbf{x}}$  se puede despejar multiplicando ambos lados a la izquierda con  $\mathbf{A}^{-1}$  con

$$\underline{\mathbf{x}} = \mathbf{A}^{-1}\underline{\mathbf{b}}$$

- El cálculo de la matriz inversa es un proceso numéricamente inestable, por lo que se estudiarán métodos para encontrar la solución evitando la inversión.
- Varios métodos usan la matriz  $\mathbf{A}$  aumentada con  $\underline{\mathbf{b}}$ :

$$\mathbf{A} = \left[ \begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} & b_n \end{array} \right]$$

# Resumen

- 1 Repaso de álgebra lineal
  - Vectores y matrices
  - Operaciones matriciales

*Este documento ha sido elaborado con software libre incluyendo L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X, Beamer, GNUPlot, GNU/Octave, XFig, Inkscape, L<sup>T</sup>I-Lib-2, GNU-Make y Subversion en GNU/Linux*



Este trabajo se encuentra bajo una Licencia Creative Commons Atribución-NoComercial-LicenciarIgual 3.0 Unported. Para ver una copia de esta Licencia, visite <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/> o envíe una carta a Creative Commons, 444 Castro Street, Suite 900, Mountain View, California, 94041, USA.

© 2005-2017 Pablo Alvarado-Moya Área de Ingeniería en Computadores Instituto Tecnológico de Costa Rica