Notación Asociativa para un Curso de Álgebra Lineal (NACAL)

(Versión: 0.1.14)

https://github.com/mbujosab/nacallib

Marcos Bujosa

May 21, 2021

Índice

Declaración de intenciones

Uno de los objetivos que me he propuesto para el curso Matemáticas II (Álgebra Lineal) es mostrar que escribir matemáticas y usar un lenguaje de programación son prácticamente la misma cosa. Este modo de proceder debería ser un ejercicio muy didáctico ya que:

> *Un PC es muy torpe y se limita a ejecutar literalmente lo que se le indica (un PC no interpreta interpolando para intentar dar sentido a lo que se le dice... eso lo hacemos las personas, pero no los ordenadores).*
>
> *Así, este ejercicio impone una disciplina a la que en general no estamos acostumbrados:* el ordenador hará lo que queremos solo si las expresiones tienen sentido e indican correctamente lo que queremos. *Si el ordenador no hace lo que queremos, será porque que no hemos escrito las ordenes de manera correcta (lo que supone que también hemos escrito incorrectamente las expresiones matemáticas).*

Con esta idea en mente:

1. La notación empleada pretende ser operativa; es decir, su uso es directamente traducible en operaciones a realizar por un ordenador. Para lograr una mayor simplificación, la notación explota de manera intensiva la asociatividad.

2. Muchas de las demostraciones de las notas de clase son algorítmicas. En particular las relacionadas con la eliminación Gaussiana. De esta manera, las demostraciones describen literalmente la programación de los correspondientes algoritmos.

Una librería de Python específica para la asignatura

Aunque Python dispone de librerías para operar con vectores y matrices, *nosotros escribiremos nuestra propia librería.* Así lograremos que la notación de las notas de clase y las expresiones empleadas en la librería de Python se parezcan lo más posible.

ESTE DOCUMENTO DESCRIBE TANTO EL USO DE LA LIBRERÍA COMO SU CÓDIGO; PERO TENGA EN CUENTA QUE ESTO NO ES UN TUTORIAL DE PYTHON.

No obstante, he escrito unos notebooks de Jupyter que ofrecen unas breves nociones de programación en Python (aunque muy incompletas). Tenga en cuenta que hay muchos cursos y material disponible en la web para aprender Python y que mi labor es enseñar Álgebra Lineal (no Python).

Para subrayar el paralelismo entre las definiciones dadas en las notas de la asignatura y los objetos (o `Clases`) definidos en la librería, las partes auxiliares del código se relegan al final[1] (véase la sección *Literate programming* en la Página 115). Destacar las partes centrales del código permitirá apreciar cómo las definiciones de las notas de la asignatura son implementadas de manera literal en la librería de Python.

Tutorial previo en un Jupyter notebook

Antes de seguir, repase el Notebook **"Listas y tuplas"** en la carpeta "TutorialPython" en `https://github.com/mbujosab/nacallib/tree/master/doc/Notebooks/TutorialPython`

Y recuerde que **¡hacer matemáticas y programar son prácticamente la misma cosa!**

Marcos Bujosa

[1] aquellas que tienen que ver con la comprobación de que los inputs de las funciones son adecuados, con otras formas alternativas de instanciar clases, con la representación de objetos en Jupyter usando código LaTeX, etc.

Capítulo 1

Código principal. La clase `Sistema`. Las subclases `Vector` y `Matrix`, y la clase `T`

Tutorial previo en un Jupyter notebook

Antes de seguir, mírese el Notebook referente a **“Clases”** en la carpeta “TutorialPython” en
`https://github.com/mbujosab/nacallib/tree/master/doc/Notebooks/TutorialPython`

Con lo visto en el Notebook anterior, definimos una *clase* para los *sistemas* (listas ordenadas) con el nombre de `Sistema`. También definiremos una subclase para los *vectores* y otra para las *matrices*. Además definiremos una clase para las *transformaciones elementales* y otra para las *matrices por bloques* (o matrices particionadas) [1]. Cada vez que definamos una nueva clase, especificaremos su modo de representación para que los Notebooks de Jupyter muestren representaciones semejantes a las empleadas en las notas de la asignatura.

1.1 La clase `Sistema`

En las notas de la asignatura se dice que

Un *sistema* es una “lista” de objetos.

Aunque Python ya posee “listas”, vamos a crear nuestra propia clase denominada `Sistema`. En las notas de la asignatura los sistemas genéricos se muestran entre *corchetes* y con los elementos de la lista *separados por “;”*. [2] Así,

```
Sistema( [ Vector([1,2,3]), I(2), 1492, T({1,2}) ] )
```

será representado en los Notebooks de Jupyter como:

$$\left[\begin{pmatrix}1\\2\\3\end{pmatrix};\ \begin{bmatrix}1&0\\0&1\end{bmatrix};\ 1492;\ \underset{[\mathbf{1}\rightleftharpoons\mathbf{2}]}{\tau}\right]$$

La clase `Sistema` solo posee un atributo llamado `lista`, que es una `list` de Python con la lista de objetos que componen el `Sistema`. Además, *los elementos del `Sistema` serán mostrados con su propia representación especial en los notebooks de Jupyter* (como en el ejemplo anterior donde vemos un vector de $\mathbb{R}^3$, la matriz identidad 2 por 2, un número y una transformación intercambio entre los vectores 1 y 2).

Los `Sistema`s y las `lista`s de Python se diferencian en dos cosas: la representación de los objetos contenidos en las listas, y en el modo de concatenar las listas: las `lista`s de Python se concatenan con “+” y los `Sistema`s con el método `concatena()`. Así reservamos el símbolo “+” para sumar `Sistema`s tal como se hace en Álgebra Lineal. Con ello buscamos que lo que veamos y escribamos en un Notebook de Jupyter sea lo más parecido posible a lo que vemos y escribimos en la asignatura de Álgebra Lineal.

El texto de ayuda de la clase `Sistema` es auto-explicativo y será lo que Python nos muestre cuando tecleemos `help(Sistema)`:

[1] Más delante definiremos nuevas clases para los subespacios vectoriales, los espacios afines, etc.
[2] Aunque los vectores y las matrices también son sistemas, emplean representaciones particulares.

5a ⟨*Texto de ayuda de la clase* `Sistema` 5a⟩≡

```
"""Clase Sistema

Un Sistema es una lista ordenada de objetos. Los Sistemas se instancian
con una lista, tupla u otro Sistema.

Parámetros:
    data (list, tuple, Sistema): lista, tupla o Sistema de objetos.

Atributos:
    lista (list): lista de objetos.

Ejemplos:
>>> # Crea un nuevo Sistema a partir de una lista, tupla o Sistema

>>> Sistema( [ 10, 'hola', T({1,2}) ]  )           # con lista
>>> Sistema( ( 10, 'hola', T({1,2}) )  )           # con tupla
>>> Sistema( Sistema( [ 10, 'hola', T({1,2}) ] ) ) # con Sistema

[10; 'hola'; T({1, 2})]
"""
```

This code is used in chunk 7b.
Uses `Sistema` 7b and `T` 36.

Implementación de los sistemas (o listas ordenadas) en la clase `Sistema`

Método de inicialización Comenzamos la clase con el método de inicio: `def __init__(self, ... )`.

- `data` es el único argumento (o parámetro) de la clase `Sistema`. Puede ser una lista, tupla o `Sistema`.
- Añadimos un breve texto de ayuda sobre el método `__init__` que Python mostrará con: `help Sistema.__init__`
- Cuando `data` es una lista, tupla o `Sistema`, el atributo `self.lista` guarda una copia de la lista, o la tupla convertida en lista, o una copia del atributo `lista` del `Sistema` dado.
- Cuando `data` no es una lista, tupla, o `Sistema` se devuelve un mensaje de error.

5b ⟨*Inicialización de la clase* `Sistema` 5b⟩≡

```
def __init__(self, data):
    """Inicializa un Sistema con una lista, tupla o Sistema"""
    if isinstance(data, (list, tuple, Sistema)):

        self.lista = list(data)

    else:
        raise ValueError(' El argumento debe ser una lista, tupla, o Sistema.')
```

This code is used in chunk 7b.
Uses `Sistema` 7b.

Un Sistema será como una list de Python (salvo por la representación y el modo de concatenar).

Para que un Sistema sea iterable necesitamos los procedimientos "mágicos" __getitem__, que permite seleccionar componentes del sistema, y __setitem__, que permite modificar componentes del Sistema [3].

6a ⟨*Métodos de la clase* Sistema *para que actúe como si fuera una* list *de Python* 6a⟩≡

```
def __getitem__(self,i):
    """ Devuelve el i-ésimo coeficiente del Sistema """
    return self.lista[i]

def __setitem__(self,i,value):
    """ Modifica el i-ésimo coeficiente del Sistema """
    self.lista[i]=value
```

This definition is continued in chunk 6b.
This code is used in chunk 7b.
Uses Sistema 7b.

Con len contamos el número de elementos del Sistema. Con copy podemos hacer una copia, por ejemplo Z=Y.copy() hace una copia del Sistema Y (aunque lograremos el mismo resultado con Z=Sistema(Y)). Por otra parte, comprobaremos si dos Sistemas son iguales con "==", y si son distintos con "!=". Por último, con el método reversed obtenemos el Sistema cuyos elementos aparecen en el orden inverso.

6b ⟨*Métodos de la clase* Sistema *para que actúe como si fuera una* list *de Python* 6a⟩+≡

```
def __len__(self):
    """Número de elementos del Sistema """
    return len(self.lista)

def copy(self):
    """ Copia la lista de otro Sistema"""
    return type(self)(self.lista.copy())

def __eq__(self, other):
    """Indica si es cierto que dos Sistemas son iguales"""
    return self.lista == other.lista

def __ne__(self, other):
    """Indica si es cierto que dos Sistemas son distintos"""
    return self.lista != other.lista

def __reversed__(self):
    """Devuelve el reverso de un Sistema"""
    return type(self)(list(reversed(self.lista)))
```

This code is used in chunk 7b.
Uses Sistema 7b.

Por último (y a diferencia de las list de Python) concatenamos dos Sistemas con el método concatena(). Así, A.concatena(B) añade al final de la lista del sistema A los elementos de la lista del sistema B.

[3]¡Recuerde que los índices de las listas comienzan en 0! Mantendremos este "pythonesco" modo de indexar los Sistemas, aunque luego añadiremos un modo de seleccionar componentes similar al empleado en las notas de la asignatura empleando el operador selector "|".

7a ⟨*Método de la clase* `Sistema` *para concatenar dos* `Sistemas` 7a⟩≡

```
def concatena(self,other,c=0):
    """ Concatena dos Sistemas """
    if not isinstance(other, Sistema):
        raise ValueError('Un Sistema solo se puede concatenar a otro Sistema')
    S = type(self)(self.lista + other.lista)
    if isinstance(other, Matrix) and c:
        S.cF, S.cC = self.cF, self.cC
        S.cC.update({self.n})
    return S
```

This code is used in chunk 7b.
Defines:
`concatena`, used in chunks 56, 57, 59b, 66, 67b, 74c, 76b, 79a, 83c, and 89.
Uses `Matrix` 14b and `Sistema` 7b.

...de este modo reservamos el símbolo "+" para las sumas elemento a elemento entre dos sistemas (por ejemplo para sumar dos `Vector`es).

La clase `Sistema` junto con el listado de sus métodos aparece en el siguiente recuadro:

7b ⟨*Definición de la clase* `Sistema` 7b⟩≡

```
class Sistema:
    ⟨Texto de ayuda de la clase Sistema 5a⟩
    ⟨Inicialización de la clase Sistema 5b⟩
    ⟨Métodos de la clase Sistema para que actúe como si fuera una list de Python 6a⟩
    ⟨Método de la clase Sistema para concatenar dos Sistemas 7a⟩
    ⟨Método para recuperar el Sistema de cualquier subclase de Sistema 82b⟩
    ⟨Operador selector por la derecha para la clase Sistema 17⟩
    ⟨Suma y resta de Sistemas 24b⟩
    ⟨Opuesto de un Sistema 26⟩
    ⟨Producto de un Sistema por un escalar a su izquierda 25b⟩
    ⟨Producto de un Sistema por un escalar, un Vector o una Matrix a su derecha 28⟩
    ⟨Transformaciones elementales de los elementos de un Sistema 38a⟩
    ⟨Métodos de representación de la clase Sistema 82a⟩
    ⟨Comprobación de que todos los elementos de un Sistema son del mismo tipo 83a⟩
    ⟨Comprobación de que un Sistema es nulo 82c⟩
    ⟨Junta una lista de Sistemas en un único Sistema 83c⟩
    ⟨Sustitución de un símbolo por un valor en un Sistema 83b⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`Sistema`, used in chunks 5–7, 9–12, 14, 16, 23–27, 37, 58, 59, 62b, 72–76, 79, 81–83, 85b, 103, 106a, and 108–110.

Resumen

Los `Sistema`s almacenan una lista de objetos en su atributo `lista`. Los sistemas se comportan como las `list` de Python salvo por su representación y el modo de concatenar.

El resto de métodos de la clase `Sistema` se describen en secciones posteriores (detrás del nombre de cada “trozo de código” aparece el número de página donde encontrarlo).

1.1.1 La subclase `Vector`

En las notas de la asignatura se dice que

Un *vector* de $\mathbb{R}^n$ es un "sistema" de n números reales;

y dicho sistema se muestra entre paréntesis, bien en forma de fila:

$$\boldsymbol{v} = (v_1, \ldots, v_n),$$

o bien en forma de columna:

$$\boldsymbol{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}.$$

Así pues, vamos a definir una nueva clase de objeto en Python: la clase `Vector` será una subclase de `Sistema`. De esta manera la subclase `Vector` hereda todas las propiedades de la clase *madre* `Sistema`. La ⟨*Representación de la clase* `Vector` 84a⟩ se redefine más adelante, así los `Vector`es no serán representados como `Sistema`s genéricos, sino a la manera de los vectores.

El texto de ayuda de la clase `Vector` es auto-explicativo; y Python nos lo mostrará cuando tecleemos `help(Vector)`:

9 ⟨*Texto de ayuda de la clase* `Vector` 9⟩≡

```
"""Clase Vector(Sistema)

Vector es un Sistema de números u objetos de la librería Sympy. Se puede
instanciar con una lista, tupla o Sistema. Si se instancia con un Vector
se crea una copia del mismo. El atributo 'rpr' indica al entorno Jupyter
si el vector debe ser escrito como fila o como columna.

Parámetros:
    sis (list, tuple, Sistema, Vector) : Lista, tupla o Sistema de
        objetos de tipo int, float o sympy.Basic, o bien otro Vector.
    rpr (str) : Representación en Jupyter ('columna' por defecto).
        Si rpr='fila' el vector se representa en forma de fila.

Atributos:
    n     (int)    : número de elementos de la lista.
    rpr   (str)    : modo de representación en Jupyter.

Atributos heredados de la clase Sistema:
    lista (list)   : list con los elementos.

Ejemplos:
>>> # Instanciación a partir de una lista, tupla o Sistema de números
>>> Vector( [1,2,3] )           # con lista
>>> Vector( (1,2,3) )           # con tupla
>>> Vector( Sistema( [1,2,3] ) )# con Sistema
>>> Vector( Vector ( [1,2,3] ) )# a partir de otro Vector

Vector([1,2,3])
"""
```

This code is used in chunk 11.
Uses `Sistema` 7b and `Vector` 11.

Implementación de los vectores en la clase `Vector`

Método de inicialización: `def __init__(self, data, rpr='columna')`.

- La clase `Vector` emplea dos argumentos. El primero (`data`) es una lista, tupla o `Sistema` de objetos tipo `int`, `float` o `sympy.Basic`. El segundo argumento (`rpr`) es opcional e indica si queremos que el entorno Jupyter Notebook represente el vector en forma horizontal o en vertical. Si no se indica nada, se asumirá que la representación del vector es en vertical (`rpr='columna'`). Cuando `data` es un `Vector` (es decir, un `Sistema` de números) se obtiene una copia.

- Añadimos un breve texto de ayuda sobre el método `__init__` que Python mostrará con: `help Vector.__init__`

- Con `super().__init__(data)` la subclase `Vector` hereda los métodos y atributos de la clase *madre* `Sistema` (por tanto, `Vector` tendrá un atributo `lista`, así como todos los métodos definidos para la clase `Sistema`).

- Se verifica que los elementos del atributo `lista` son de tipo `int`, `float` o `sympy.Basic`.

- Se definen dos atributos para la subclase clase `Vector`: los atributos `rpr` y `n`.
  - `self.rpr` indica si el vector ha de ser representado como fila o como columna en el entorno Jupyter.
  - `self.n` es el número de elementos de la lista del `Sistema`.

  ¡Ya tenemos traducido al lenguaje Python la definición de vector de $\mathbb{R}^n$!

10a ⟨*Inicialización de la clase* `Vector` 10a⟩≡
```
def __init__(self, data, rpr='columna'):
    """Inicializa Vector con una lista, tupla o Sistema"""

    super().__init__(data)

    ⟨Verificación de que todos los elementos de la lista son números o de tipo sympy.Basic 10b⟩

    self.rpr  =  rpr
    self.n    =  len(self)
```
This code is used in chunk 11.
Uses `Sistema` 7b and `Vector` 11.

Los vectores de $\mathbb{R}^n$ son sistemas de n números reales. Con el siguiente código verificamos que los componentes del `Vector` son enteros o números de coma flotante; pero también cualquier objeto de la librería Sympy (`sympy.Basic`). Así es posible incluir números racionales `sympy.Rational`, números irracionales como $\sqrt{2}$, o incluso variables simbólicas o polinomios. Al ampliar el tipo de objetos que pueden aparecer en la `lista` de los `Vector`es, ya no nos limitamos a implementar vectores de $\mathbb{R}^n$; a cambio podremos extender las aplicaciones de la librería.

10b ⟨*Verificación de que todos los elementos de la* `lista` *son números o de tipo* `sympy.Basic` 10b⟩≡
```
if not all( [isinstance(e, (int, float, sympy.Basic)) for e in self] ):
    raise ValueError('no todos los elementos son números o parámetros!')
```
This code is used in chunk 10a.

La subclase `Vector` junto con el listado de sus métodos aparece en el siguiente recuadro:

11
```
⟨Definición de la clase Vector 11⟩≡
  class Vector(Sistema):
      ⟨Texto de ayuda de la clase Vector 9⟩
      ⟨Inicialización de la clase Vector 10a⟩
      ⟨Operador selector por la izquierda para la clase Vector 18b⟩
      ⟨Transformaciones elementales por la izquierda de un Vector 39b⟩
      ⟨Creación de una Matrix diagonal a partir de un Vector 84b⟩
      ⟨Normalización de un Vector 85a⟩
      ⟨Representación de la clase Vector 84a⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`Vector`, used in chunks 9, 10a, 12, 14a, 16, 18c, 20–24, 27, 28, 33, 67b, 75–77, 84–86, 88a, and 95a.
Uses `Sistema` 7b.

En esta sección hemos visto el texto de ayuda y el método de inicialización de la subclase `Vector`. El resto de métodos específicos de la subclase `Vector` se describen en secciones posteriores (detrás del nombre de cada trozo de código aparece el número de página donde encontrarlo).

Resumen

Los **vectores** son una subclase de la clase *"padre"* `Sistema`. Como `Sistema`s almacenan una lista de números en su atributo `lista`. Además, heredan los métodos definidos en la clase `Sistema`. Aquellos métodos de la clase `Sistema` que no son adecuados para la subclase `Vector` han de ser redefinidos dentro de la subclase (por ejemplo, el método de ⟨*Representación de la clase* `Vector` 84a⟩).

La subclase `Vector` es un `Sistema` con algunos atributos propios: `self.rpr` indica el modo de representación en el entorno Jupyter; y `self.n` muestra el número de elementos de la `lista`.

1. Cuando se instancia un `Vector` con otro `Vector`, se obtiene una copia del `Vector`.

2. Asociados a los `Vector`es hay una serie de métodos que se describirán más adelante.

1.1.2 La subclase clase `Matrix`

En las notas de la asignatura usamos la siguiente definición:

Llamamos *matriz* de $\mathbb{R}^{m\times n}$ a un "sistema" de n vectores de $\mathbb{R}^m$.

Al representar las matrices, mostramos la lista de vectores entre corchetes y sin signos de puntuación:

$$\mathsf{A} = [\boldsymbol{v}_1\ \boldsymbol{v}_2\ \dots \boldsymbol{v}_n], \quad \text{donde las } n \text{ columnas } \boldsymbol{v}_i \text{ son vectores de } \mathbb{R}^m.$$

Vamos a crear una nueva subclase de `Sistema` que denominaremos `Matrix`. El atributo `lista` de `Matrix` será la lista de `Vectores` (todos con el mismo número de componentes) que constituyen las "columnas" de la matriz.

El texto de ayuda de la clase `Matrix` es auto-explicativo; y Python lo mostrará si se teclea `help(Matrix)`.

12 ⟨*Texto de ayuda de la clase* `Matrix` 12⟩≡

```
"""Clase Matrix

Es un Sistema de Vectores con el mismo número de componentes. Una Matrix
se puede construir con: 1) una lista, tupla o Sistema de Vectores con el
mismo número de componentes (serán las columnas); 2) una lista, tupla o
Sistema de listas, tuplas o Sistemas con el mismo número de componentes
(serán las filas de la matriz); 3) una Matrix (se obtendrá una copia);
4) una BlockM (se obtendrá la Matrix que resulta de unir los bloques).

Parámetros:
    data (list, tuple, Sistema, Matrix, BlockM): Lista, tupla o Sistema
    de Vectores (columnas con mismo núm. de componentes); o de listas,
    tuplas o Sistemas (filas de misma longitud); o una Matrix o BlockM.

Atributos:
    m     (int)    : número de filas de la matriz
    n     (int)    : número de columnas de la matriz

Ejemplos:
>>> # Crear una Matrix a partir de una lista de Vectores:
>>> a = Vector( [1,2] ); b = Vector( [1,0] ); c = Vector( [9,2] )
>>> Matrix( [a,b,c] )

Matrix([ Vector([1, 2]); Vector([1, 0]); Vector([9, 2]) ])
>>> # Crear una Matrix a partir de una lista de listas de números
>>> A = Matrix( [ [1,1,9], [2,0,2] ] )

Matrix([ Vector([1, 2]); Vector([1, 0]); Vector([9, 2]) ])
>>> # Crea una Matrix a partir de otra Matrix
>>> Matrix( A )

Matrix([ Vector([1, 2]); Vector([1, 0]); Vector([9, 2]) ])
>>> # Crea una Matrix a partir de una BlockM
>>> Matrix( {1}|A|{2} )

Matrix([ Vector([1, 2]); Vector([1, 0]); Vector([9, 2]) ]) """
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `BlockM` 110c, `Matrix` 14b, `Sistema` 7b, and `Vector` 11.

Implementación de las matrices en la clase `Matrix`

Método de inicialización: `def __init__(self, sis)`.

- `Matrix` se instancia con el argumento `data`; que puede ser *una lista, tupla o* `Sistema`:
  - de `Vector`es con el mismo número de componentes (serán las columnas de la matriz)
  - o de listas, tuplas o `Sistemas` de la misma longitud (serán las filas). Los elementos han de ser de tipo `int`, `float` o `sympy.Basic` (como en el caso de los `Vector`es).

  o bien `data` puede ser otra `Matrix`; o una `BlockM`.

- Añadimos un breve texto de ayuda del método `__init__`
- Con `super().__init__(self.sis)` se heredan los atributos y métodos de la clase `Sistema` (en particular el atributo `self.lista` en el que guardaremos la lista de `Vector`es).
- La variable `lista` es igual al atributo `lista` del `Sistema` generado con `data`.
- Cuando el primer elemento de `lista` es un `Vector`, se comprueba si también el resto de elementos son `Vector`es con el mismo número de componentes. Si es así, en el atributo `self.lista` se guarda la lista de `Vector`es (que serán las columnas de la matriz). Así, cuando `data` es una `Matrix` se obtiene una copia.
- Cuando el primer elemento de `lista` NO es un `Vector`, la correspondiente `self.lista` de `Vector`es (columnas) se genera de manera diferente según qué tipo de objeto es `data`:
  - cuando los elementos de `data` son `lista`s, `tupla`s o `Sistema`s de la misma longitud: se entiende que `data` es la "lista de filas" de la matriz. Entonces se reconstruye la `self.lista` de columnas correspondiente.
  - cuando `data` es una `BlockM`: se obtiene la `Matrix` resultante de eliminar la partición.

  El trozo de código ⟨*Creación del atributo* `lista` *cuando no tenemos una* `lista` *de* `Vector`*es* 85b⟩ muestra cómo.

- Por conveniencia definimos dos atributos adicionales: `self.m` muestra el número de filas de la matriz (longitud del primer elemento del sistema); y `self.n` muestra el número de columnas (longitud del propio sistema).
- Así como los atributos `self.cF` y `self.cC` que se usan en la representación en Jupyter. Almacenan los índices de las filas y columnas detrás de las que se deben pintar las rectas horizontales y verticales. Por defecto ninguna, por lo que inicialmente los atributos son un conjunto que solo contiene el cero,

. . . ***¡Ya tenemos traducido al lenguaje Python la definición de matriz!***

14a
```
⟨Inicialización de la clase Matrix 14a⟩≡
  def __init__(self, data):
      """Inicializa una Matrix"""
      super().__init__(data)

      lista = Sistema(data).lista

      if isinstance(lista[0], Vector):
          ⟨Verificación de que todas las columnas de la matriz tienen la misma longitud 86b⟩
          self.lista   = lista.copy()

      ⟨Creación del atributo lista cuando no tenemos una lista de Vectores 85b⟩

      self.m  = len(self|1)
      self.n  = len(self)
      self.cC = {0}
      self.cF = {0}
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `Matrix` 14b, `Sistema` 7b, and `Vector` 11.

La clase `Matrix` junto con el listado de sus métodos aparece en el siguiente recuadro:

14b
```
⟨Definición de la clase Matrix 14b⟩≡
  class Matrix(Sistema):
      ⟨Texto de ayuda de la clase Matrix 12⟩
      ⟨Inicialización de la clase Matrix 14a⟩
      ⟨Operador selector por la derecha para la clase Matrix 19⟩
      ⟨Operador transposición para la clase Matrix 21a⟩
      ⟨Operador selector por la izquierda para la clase Matrix 22⟩
      ⟨Transformaciones elementales de las filas de una Matrix 39a⟩
      ⟨Métodos útiles para la clase Matrix 87a⟩
      ⟨Comprobación de que una Matrix es singular 88c⟩
      ⟨Métodos de Matrix que usan la eliminación 91⟩
      ⟨Potencia de una Matrix 92a⟩
      ⟨Método Gram-Schmidt para ortogonalizar un sistema de Vectores 94a⟩
      ⟨Representación de la clase Matrix 86c⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`Matrix`, used in chunks 7a, 12, 14a, 18c, 20–24, 27, 28, 30, 32c, 33, 38b, 47–53, 55–59, 61b, 64–70, 72, 84–96, 100, 101, 104, 106, 107b, 110, 113b, and 114.
Uses `Sistema` 7b.

En esta sección hemos visto el texto de ayuda y el método de inicialización de la subclase `Matrix`. El resto de métodos específicos de la subclase `Matrix` se describen en secciones posteriores.

Resumen

Las **matrices** son una subclase de la clase *"padre"* `Sistema`. Como `Sistema`s almacenan una lista de `Vector`es en su atributo `lista`, además de heredar los métodos definidos en la clase `Sistema`. Aquellos métodos definidos para la clase `Sistema` que no son adecuados para la subclase `Matrix` han de ser redefinidos (por ejemplo, el método de ⟨*Representación de la clase* `Matrix` 86c⟩).

La subclase `Matrix` es un `Sistema` con dos atributos propios: `self.m` es el número de filas de `Matrix`; y `self.n` el número de columnas.

1. Cuando se instancia con una lista, tupla o `Sistema` de `Vector`es, el atributo `self.lista` almacena dicha lista de `Vector`es. *Ésta es la forma de crear una matriz a partir de sus columnas.* Consecuentemente, si se instancia una `Matrix` con otra `Matrix` se obtiene una copia.

2. Por comodidad, también es posible instanciar con una lista, tupla o `Sistema` de listas, tuplas o `Sistema`s que, en este caso, se interpreta como la lista de filas de la matriz. Internamente se dan los pasos necesarios para almacenar la matriz en forma de `Sistema` de columnas. (Esta forma de instanciar una `Matrix` se usará para programar la **transposición** en la Página 20).

3. Cuando se instancia con una `BlockM` se obtiene la `Matrix` resultante de unificar los bloques en una sola matriz.

4. Asociados a las `Matrix` hay una serie de métodos específicos que veremos más adelante.

¡Hemos implementado en Python los vectores y matrices tal y como se definen en las notas de la asignatura!

...vayamos con el operador selector...que más adelante nos permitirá definir las operaciones de suma, producto, etc...

1.2 Operadores selectores

Notación en Mates 2

- Si $\boldsymbol{v} = (v_1, \ldots, v_n)$ entonces ${}_{i|}\boldsymbol{v} = \boldsymbol{v}_{|i} = v_i$ para todo $i \in \{1, \ldots, n\}$.
- Si $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1m} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix}$ entonces $\begin{cases} \mathbf{A}_{|j} = \begin{pmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{nj} \end{pmatrix} \text{ para todo } j \in \{1, \ldots, m\} \\ {}_{i|}\mathbf{A} = (a_{i1}, \ldots, a_{im}) \text{ para todo } i \in \{1, \ldots, n\} \end{cases}$.

Pero puestos a seleccionar,. . . aprovechemos la notación para seleccionar más de un elemento:

Notación en Mates 2

- ${}_{(i_1,\ldots,i_r)|}\boldsymbol{v} = \left(\boldsymbol{v}_{i_1}, \ldots, \boldsymbol{v}_{i_r}\right) = \boldsymbol{v}_{|(i_1,\ldots,i_r)}$ (es un vector formado por elementos de $\boldsymbol{v}$)
- ${}_{(i_1,\ldots,i_r)|}\mathbf{A} = \begin{bmatrix} {}_{i_1|}\mathbf{A} & \ldots & {}_{i_r|}\mathbf{A} \end{bmatrix}^{\intercal}$ (es una matriz cuyas filas son filas de $\mathbf{A}$)
- $\mathbf{A}_{|(j_1,\ldots,j_r)} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_{|j_1} & \ldots & \mathbf{A}_{|j_r} \end{bmatrix}$ (es una matriz formada por columnas de $\mathbf{A}$)

Pues bien, queremos manejar una notación similar en Python; así que debemos definir un operador selector. Nos conviene hacerlo con un método de Python asociado un símbolo.

Tutorial previo en un Jupyter notebook

Si no recuerda a qué me refiero con "símbolos asociados a métodos", repase la sección "Métodos especiales con símbolos asociados" del Notebook **"Clases"** en la carpeta "TutorialPython" en `https://github.com/mbujosab/nacallib/tree/master/doc/Notebooks/TutorialPython`

Como los métodos `__or__` y `__ror__` tienen asociados la barra vertical a derecha e izquierda, usaremos el convenio:

Mates II	Python	Mates II	Python
$\boldsymbol{v}_{\mid i}$	`v|i`	${}_{i\mid}\boldsymbol{v}$	`i|v`
$\mathbf{A}_{\mid j}$	`A|j`	${}_{i\mid}\mathbf{A}$	`i|A`

Recuerde que en Python los índices de objetos iterables comienzan en cero, pero en la notación empleada en Matemáticas 2 el índice del primer elemento es 1.

1.2.1 Operador selector por la derecha para la clase `Sistema`.

Tal como se hace en el Tema 2 de las notas de la asignatura, seleccionaremos elementos de un `Sistema` con el operador "|" actuando por la derecha (¡ojo, para la clase genérica `Sistema` solo lo hacemos por la derecha!).

16 ⟨*Texto de ayuda para el operador selector por la derecha para la clase* `Sistema` 16⟩≡

```
"""
Extrae el j-ésimo componente del Sistema; o crea un Sistema con los
elementos indicados (los índices comienzan por el número 1)

Parámetros:
    j (int, list, tuple, slice): Índice (o lista de índices) del
```

```
            elementos (o elementos) a seleccionar

  Resultado:
            ?: Si j es int, devuelve el elemento j-ésimo del Sistema.
     Sistema: Si j es list, tuple o slice devuelve el Sistema formado por
            los elementos indicados en la lista, tupla o slice de índices.

  Ejemplos:
  >>> # Extrae el j-ésimo elemento del Sistema
  >>> Sistema([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | 2

  Vector([0, 2])
  >>> # Sistema formado por los elementos indicados en la lista (o tupla)
  >>> Sistema([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | [2,1]
  >>> Sistema([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | (2,1)

  [Vector([0, 2]); Vector([1, 0])]
  >>> # Sistema formado por los elementos indicados en el slice
  >>> Sistema([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | slice(1,3,2)

  [Vector([1, 0]), Vector([3, 0])] """
```

This code is used in chunk 17.
Uses `Sistema` 7b and `Vector` 11.

Implementación del operador selector por la derecha para la clase `Sistema`.

Cuando el argumento `j` es un número entero (`int`), seleccionamos el elemento `j`ésimo del atributo `lista` (como en Python los índices de objetos iterables comienzan en cero, para seleccionar el elemento *j*ésimo de `lista`, escribimos `lista[j-1]`; así `a|1` selecciona el primer elemento del atributo `lista`, es decir `a.lista[0]`).

Luego usamos el método (`self|a`) (siendo `a` un `int`) para definir el operador cuando `j` es una lista o tupla `(list,tuple)` de índices y generar así un sistema con las componentes indicadas. El sistema obtenido será del mismo tipo que `self`, es decir, o un `Sistema`, o un `Vector`, o etc.... dependiendo de a qué objeto se aplica el selector.

Cuando el argumento `j` es del tipo `slice(start,stop,step)`, se seleccionan varios componentes, comenzando por aquél cuyo índice es `start`, y seleccionando de `step` en `step` componentes hasta llegar al de índice `stop`. Dicho sistema será del mismo tipo que `self`. Si el primer argumento de `slice` es `None` se seleccionan los componentes empezando por el primero. Si el segundo argumento de `slice` es `None` se recorren todos los índices hasta llegar al último componente. Si se omite el tercer argumento de `slice` (o si el tercer argumento es `None`) entonces `step` es igual a uno. Así, `slice(None,None)` selecciona todos los componentes; `slice(2,None,2)` selecciona los componentes pares hasta el final; y `slice(4,11,3)` selecciona un componente de cada tres comenzando por el cuarto y hasta llegar al undécimo (es decir, los índices 4, 7 y 10).

17 ⟨*Operador selector por la derecha para la clase* `Sistema` 17⟩≡

```
  def __or__(self,j):
      ⟨Texto de ayuda para el operador selector por la derecha para la clase Sistema 16⟩
      ⟨Operador selector por la derecha cuando el argumento es entero, lista o slice 18a⟩
```

This code is used in chunk 7b.

Recuerde que el operador selector por la derecha funcionará de la misma manera para la clase *"padre"* `Sistema` como para cualquiera de sus subclases (siempre y cuando dicho método no sea redefinido dentro de la subclase).

18a ⟨*Operador selector por la derecha cuando el argumento es entero, lista o slice* 18a⟩≡
```
if isinstance(j, int):
    return self[j-1]

elif isinstance(j, (list,tuple) ):
    return type(self) ([ self|a for a in j ])

elif isinstance(j, slice):
    start = None if j.start is None else j.start-1
    stop  = None if j.stop  is None else (j.stop if j.stop>0 else j.stop-1)
    step  = j.step  or 1
    return type(self) (self[slice(start,stop,step)])
```
This code is used in chunks 17, 19, 107a, and 112b.

1.2.2 Operador selector por la izquierda para la clase `Vector`.

En las notas de la asignatura hemos admitido la selección de elementos de un vector por la izquierda, ${}_{i|}\boldsymbol{v} = \boldsymbol{v}_{|i}$. Así que aquí haremos lo mismo; y además ahora es muy sencillo... Como el selector por la izquierda hace lo mismo que el selector por la derecha, basta con llamar al selector por la derecha: `self|i`

18b ⟨*Operador selector por la izquierda para la clase* `Vector` 18b⟩≡
```
def __ror__(self,i):
    """Hace exactamente lo mismo que el método __or__ por la derecha."""
    return self | i
```
This code is used in chunk 11.

1.2.3 Operador selector por la derecha para la clase `Matrix`.

Necesitamos reescribir el método de selección por la derecha para `Matrix` ya que también emplearemos el operador `__or__` para particionar matrices. Es decir, con la clase `Matrix` usaremos el selector "`|`" tanto para seleccionar columnas como para obtener una matriz particionada por columnas (matriz por bloques, `BlockM`) si el argumento del operador es un conjunto (`set`). El siguiente texto de ayuda es auto-explicativo:

18c ⟨*Texto de ayuda para el operador selector por la derecha para la clase* `Matrix` 18c⟩≡
```
"""
Extrae la i-ésima columna de Matrix; o crea una Matrix con las columnas
indicadas; o crea una BlockM particionando una Matrix por las
columnas indicadas (los índices comienzan por la posición 1)

Parámetros:
    j (int, list, tuple, slice): Índice (o lista de índices) de la
          columna (o columnas) a seleccionar
      (set): Conjunto de índices de las columnas por donde particionar
```

```
Resultado:
    Vector: Cuando j es int, devuelve la columna j-ésima de Matrix.
    Matrix: Cuando j es list, tuple o slice, devuelve la Matrix formada
        por las columnas indicadas en la lista o tupla de índices.
    BlockM: Si j es un set, devuelve la BlockM resultante de particionar
        la matriz a la derecha de las columnas indicadas en el conjunto

Ejemplos:
>>> # Extrae la j-ésima columna la matriz
>>> Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | 2

Vector([0, 2])
>>> # Matrix formada por Vectores columna indicados en la lista (o tupla)
>>> Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | [2,1]
>>> Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | (2,1)

Matrix( [Vector([0, 2]); Vector([1, 0])] )
>>> # BlockM correspondiente a la partición por la segunda columna
>>> Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])]) | {2}

BlockM([SisMat([Matrix([Vector([1, 0]), Vector([0, 2])])]),
        SisMat([Matrix([Vector([3, 0])])])])
"""
```

This code is used in chunk 19.
Uses **BlockM** 110c, **Matrix** 14b, **SisMat** 108b, and **Vector** 11.

Implementación del operador selector por la derecha para la clase `Matrix`. Cuando el argumento es un entero, una lista o un slice todo es exactamente igual en la clase genérica `Sistema`. El modo de particionar una `Matrix` cuando el argumento es un conjunto (`set`) se verá en la sección de la clase `BlockM`.

19 ⟨*Operador selector por la derecha para la clase* `Matrix` 19⟩≡

```
def __or__(self,j):
    ⟨Texto de ayuda para el operador selector por la derecha para la clase Matrix 18c⟩
    ⟨Operador selector por la derecha cuando el argumento es entero, lista o slice 18a⟩
    ⟨Partición de una matriz por columnas de bloques 112a⟩
```

This code is used in chunk 14b.

1.2.4 Operador transposición de una `Matrix`.

Implementar el operador selector por la izquierda para la clase `Matrix` es algo más complicado; pues en este caso no es lo mismo operar por la derecha que por la izquierda de una matriz. Vamos a definir primero el operador transposición, que usaremos después para implementar el operador selector por la izquierda (selección de filas mediante la selección de las columnas de la transpuesta).

Notación en Mates 2

Denotamos la *transpuesta* de $\mathbf{A}$ con: $\mathbf{A}^\intercal$; que es la matriz tal que $\left(\mathbf{A}^\intercal\right)_{|j} = {}_{j|}\mathbf{A}$; $\quad j = 1:n.$

20 ⟨*Texto de ayuda para el operador transposición de la clase* `Matrix` 20⟩≡

```
"""
Devuelve la traspuesta de una matriz.

Ejemplo:
>>> ~Matrix([ [1,2,3] ])

Matrix([ Vector([1, 2, 3]) ])
"""
```

This code is used in chunk 21a.
Uses `Matrix` 14b and `Vector` 11.

Implementación del operador transposición.

Desgraciadamente Python no dispone del símbolo “ $^\intercal$”. Así que hemos de usar un símbolo distinto para indicar transposición. Y además no tenemos muchas opciones ya que el conjunto de símbolos asociados a métodos especiales es muy limitado.

Tutorial previo en un Jupyter notebook

Si no recuerda a qué me refiero con “símbolos asociados a métodos”, repase la sección “Métodos especiales con símbolos asociados” del Notebook **“Clases”** en la carpeta “TutorialPython” en `https://github.com/mbujosab/nacallib/tree/master/doc/Notebooks/TutorialPython`

Para implementar la transposición haremos uso del método `__invert__` que tiene asociado el símbolo del la tilde “~”. Desgraciadamente deberemos colocar el símbolo a la izquierda de la matriz, por lo que son dos las diferencias respecto a la natación usada en las notas de la asignatura: el símbolo en sí, y su posición respecto de la matriz:

Mates II	Python
$\mathbf{A}^\intercal$	`~A`

Ahora recuerde que con la segunda forma de instanciar una `Matrix` (véase el resumen de la página 15) creamos una matriz a partir de la lista de sus filas. Aprovechando esta forma de instanciar podemos construir fácilmente el operador trasposición. Basta instanciar `Matrix` con los atributos `lista` de los n `Vector`es columna.
(Recuerde que `range(1,self.m+1)` recorre los números: $1, 2, \ldots, m$).

21a ⟨*Operador transposición para la clase* `Matrix` 21a⟩≡

```
def __invert__(self):
    ⟨Texto de ayuda para el operador transposición de la clase Matrix 20⟩
    M = Matrix ([ c.lista for c in self ])
    M.cF, M.cC = self.cC, self.cF
    return M
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `Matrix` 14b.

1.2.5 Operador selector por la izquierda para la clase `Matrix`.

21b ⟨*Texto de ayuda para el operador selector por la izquierda para la clase* `Matrix` 21b⟩≡

```
"""Operador selector por la izquierda

Extrae la i-ésima fila de Matrix; o crea una Matrix con las filas
indicadas; o crea una BlockM particionando una Matrix por las filas
indicadas (los índices comienzan por la posición 1)

Parámetros:
    i (int, list, tuple): Índice (o índices) de las filas a seleccionar
      (set): Conjunto de índices de las filas por donde particionar

Resultado:
    Vector: Cuando i es int, devuelve la fila i-ésima de Matrix.
    Matrix: Cuando i es list o tuple, devuelve la Matrix cuyas filas son
        las indicadas en la lista de índices.
    BlockM: Cuando i es un set, particiona la matriz por debajo de las
        filas indicadas en el conjunto.

Ejemplos:
>>> # Extrae la j-ésima fila de la matriz
>>> 2 | Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])])

Vector([0, 2, 0])
>>> # Matrix formada por Vectores fila indicados en la lista (o tupla)
>>> [1,1] | Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])])
>>> (1,1) | Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2]), Vector([3,0])])

Matrix([Vector([1, 1]), Vector([0, 0]), Vector([3, 3])])
>>> # BlockM correspondiente a la partición por la primera fila
>>> {1} | Matrix([Vector([1,0]), Vector([0,2])])

BlockM([ SisMat([Matrix([Vector([1]), Vector([0])]),
                 Matrix([Vector([0]), Vector([2])])]) ])
"""
```

This code is used in chunk 22.
Uses BlockM 110c, Matrix 14b, SisMat 108b, and Vector 11.

Implementación del operador por la izquierda para la clase `Matrix`.

Es inmediato implementar el selector por la izquierda (selección de filas) con el operador selector de columnas y la transposición:

`(~self)|i`

(para recordar que se ha obtenido una fila de la matriz, representaremos el `Vector` en horizontal: `rpr='fila'`)

(*la partición en bloques de filas de matrices se verá en la sección de la clase* `BlockM`).

22 ⟨*Operador selector por la izquierda para la clase* `Matrix` 22⟩≡

```
def __ror__(self,i):
    ⟨Texto de ayuda para el operador selector por la izquierda para la clase Matrix 21b⟩
    if isinstance(i,int):
        return  Vector( (~self)|i , rpr='fila' )

    elif isinstance(i, (list,tuple,slice)):
        return ~Matrix( (~self)|i )

    ⟨Partición de una matriz por filas de bloques 111b⟩
```

This code is used in chunk 14b.
Uses Matrix 14b and Vector 11.

Resumen

¡Ahora también hemos implementado en Python el operador “|” (por la derecha y por la izquierda) tal y como se define en las notas de la asignatura!

Ya estamos listos para definir el resto de operaciones con vectores y matrices…

1.3 Operaciones con `Sistemas`

Con la definición de la clase `Sistema` y el operador selector "`|`" por la derecha, ya podemos definir las operaciones de suma de dos sistemas y de producto de un sistema por un escalar. Fíjese que las definiciones de las operaciones en Python (usando el operador "`|`") son idénticas a las empleadas en las notas de la asignatura:

1.3.1 Suma de `Sistemas`

En las notas de la asignatura hemos definido la suma de dos vectores de $\mathbb{R}^n$ como el vector tal que

$$\boxed{(\boldsymbol{a}+\boldsymbol{b})_{|i} = \boldsymbol{a}_{|i} + \boldsymbol{b}_{|i}} \quad \text{para} \quad i = 1:n$$

y la suma de matrices como la matriz tal que

$$\boxed{(\mathbf{A}+\mathbf{B})_{|j} = \mathbf{A}_{|j} + \mathbf{B}_{|j}} \quad \text{para} \quad i = 1:n.$$

Ambas son casos particulares de sumas elemento a elemento entre dos `Sistema`s A y B, de n elementos cada uno:

$$\boxed{(\mathsf{A}+\mathsf{B})_{|i} = \mathsf{A}_{|i} + \mathsf{B}_{|i}} \quad \text{para} \quad i = 1:n.$$

Usando el operador selector podemos "literalmente" transcribir esta definición

```
Sistema ([ (self|i) + (other|i) for i in range(1,len(self)+1) ])
```

donde `self` es el sistema A, `other` es el sistema B, y `range(1,self.n+1)` es el rango de valores: $1:n$.

Hay que tener en cuenta que cuando el `Sistema` es un `Vector` el resultado es un `Vector` y cuando el `Sistema` es una `Matrix` el resultado es una `Matrix`. Es decir, el código debe devolver un objeto del mismo tipo que `self`. Esto lo logramos sustituyendo "`Sistema`" por "`type(self)`". Así, la implementación final es:

```
type(self) ([ (self|i) + (other|i) for i in range(1,len(self)+1) ])
```

Por último, nótese que para que la implementación funcione es necesario que los elementos $\mathsf{A}_{|i}$ y $\mathsf{B}_{|i}$ sean sumables, es decir, es necesario que la operación

```
(self|i) + (other|i)
```

esté definida para cada `i`.

23 ⟨*Texto de ayuda para el operador suma en la clase* `Sistema` 23⟩≡

```
"""Devuelve el Sistema resultante de sumar dos Sistemas

Parámetros:
    other (Sistema): Otro sistema del mismo tipo y misma longitud

Ejemplos:
>>> Sistema([10, 20, 30]) + Sistema([-1, 1, 1])

Sistema([9, 21, 31])
>>> Vector([10, 20, 30]) + Vector([-1, 1, 1])

Vector([9, 21, 31])
>>> Matrix([[1,5],[5,1]]) + Matrix([[1,0],[0,1]])

Matrix([Vector([2, 5]); Vector([5, 2])]) """
```

This code is used in chunk 24b.
Uses `Matrix` 14b, `Sistema` 7b, and `Vector` 11.

De manera análoga definimos diferencia entre sistemas.

24a ⟨*Texto de ayuda para el operador resta en la clase* Sistema 24a⟩≡

```
"""Devuelve el Sistema resultante de restar dos Sistemas

Parámetros:
    other (Sistema): Otro sistema del mismo tipo y misma longitud

Ejemplos:
>>> Sistema([10, 20, 30]) - Sistema([1, 1, -1])

Sistema([9, 19, 31])
>>> Vector([10, 20, 30]) - Vector([1, 1, -1])

Vector([9, 19, 31])
>>> Matrix([[1,5],[5,1]]) - Matrix([[1,0],[0,1]])

Matrix([Vector([0, 5]); Vector([5, 0])])
"""
```

This code is used in chunk 24b.
Uses Matrix 14b, Sistema 7b, and Vector 11.

Implementación

24b ⟨*Suma y resta de* Sistemas 24b⟩≡

```
def __add__(self, other):
    ⟨Texto de ayuda para el operador suma en la clase Sistema 23⟩
    if not type(self)==type(other) or not len(self)==len(other):
        raise ValueError ('Solo se suman Sistemas del mismo tipo y misma longitud')

    return type(self) ([ (self|i) + (other|i) for i in range(1,len(self)+1) ])

def __sub__(self, other):
    ⟨Texto de ayuda para el operador resta en la clase Sistema 24a⟩
    if not type(self)==type(other) or not len(self)==len(other):
        raise ValueError ('Solo se restan Sistemas del mismo tipo y misma longitud')

    return type(self) ([ (self|i) - (other|i) for i in range(1,len(self)+1) ])
```

This code is used in chunk 7b.

1.3.2 Producto de un Sistema por un escalar a su izquierda

El producto de un sistema A por un escalar x a su izquierda es el *sistema*

$$\boxed{\big(x\mathsf{A}\big)_{|i} = x\big(\mathsf{A}_{|i}\big)} \quad \text{para} \quad i = 1:n.$$

cuya transcripción literal sería

```
Sistema ( [ x*(self|i) for i in range(1,len(self)+1) ] )
```

donde `x` es un número (`int`, `float`) o un objeto de la librería Sympy (`sympy.Basic`) y donde `self` es A.

Como casos particulares tenemos el producto de un *vector* $\boldsymbol{a}$ por un escalar x a su izquierda, que es el *vector*:

$$\boxed{(x\boldsymbol{a})_{|i} = x(\boldsymbol{a}_{|i})} \quad \text{para} \quad i = 1:n.$$

Y el producto de una *matriz* $\mathbf{A}$ por un escalar x a su izquierda, que es la *matriz*:

$$\boxed{(x\mathbf{A})_{|j} = x(\mathbf{A}_{|j})} \quad \text{para} \quad i = 1:n.$$

Como en los casos particulares se obtienen *sistemas* de tipos particulares (*vectores* en el primer caso y *matrices* en el segundo), debemos sustituir `Sistema` por `type(self)` para obtener sistemas del mismo tipo que `self`:

```
type(self) ( [ x*(self|i) for i in range(1,len(self)+1) ] )
```

25a ⟨*Texto de ayuda para el operador producto por la izquierda en la clase* `Sistema` 25a⟩≡

```
"""Multiplica un Sistema por un número a su izquierda

Parámetros:
    x (int, float o sympy.Basic): Escalar por el que se multiplica
Resultado:
    Sistema resultante de multiplicar cada componente por x
Ejemplo:
>>> 3 * Sistema([10, 20, 30])

Sistema([30, 60, 90])
"""
```

This code is used in chunk 25b.
Uses `Sistema` 7b.

Implementación

25b ⟨*Producto de un* `Sistema` *por un escalar a su izquierda* 25b⟩≡

```
def __rmul__(self, x):
    ⟨Texto de ayuda para el operador producto por la izquierda en la clase Sistema 25a⟩
    if isinstance(x, (int, float, sympy.Basic)):
        return type(self)( [ x*(self|i) for i in range(1,len(self)+1) ] )
```

This code is used in chunk 7b.

También nos viene viene bien manejar el opuesto de un `Sistema`: $-\mathsf{A} = -1(\mathsf{A})$.

26 ⟨*Opuesto de un* Sistema 26⟩≡

```
def __neg__(self):
    """Devuelve el opuesto de un Sistema"""
    return -1*self
```

This code is used in chunk 7b.
Uses Sistema 7b.

1.3.3 Producto de un Sistema por un escalar, un Vector o una Matrix a su derecha

- En las notas de la asignatura se acepta que el producto de un Sistema por un escalar es conmutativo. Por tanto,

  $$\boxed{\mathsf{A}x = x\mathsf{A}}$$

  cuya transcripción será

  `x * self`

  donde `self` es el Sistema y `x` es un número entero, u objeto de la librería Sympy (`int, float, sympy.Basic`).

- El producto de A, de `n` componentes, por un vector $\boldsymbol{x}$ de $\mathbb{R}^n$ a su derecha se define como

  $$\boxed{\mathsf{A}\boldsymbol{x} \;=\; (\mathsf{A}_{|1})x_1 + \cdots + (\mathsf{A}_{|n})x_n \;=\; \sum_{j=1}^n (\mathsf{A}_{|j})x_j} \qquad \text{para } j = 1:n.$$

  cuya transcripción será

  `sum([ (self|j)*(x|j) for j in range(1,x.n+1) ])`

  donde `self` es un Sistema y `x` es un (Vector).

  Fíjese que el *producto punto* (o producto escalar usual en $\mathbb{R}^n$) de dos vectores $\boldsymbol{a}$ y $\boldsymbol{x}$ en $\mathbb{R}^n$ es un caso particular en el que el sistema A es un vector $\boldsymbol{a}$.

- El producto del sistema A de `p` componentes por una matriz $\underset{p\times n}{\mathbf{X}}$ de $\mathbb{R}^n$ a su derecha se define como el sistema tal que

  $$\boxed{(\mathsf{A}\mathbf{X})_{|j} = \mathsf{A}(\mathbf{X}_{|j})} \qquad \text{para } j = 1:n.$$

  cuya transcripción será

  `type(self) ( [ self*(x|j) for j in range(1,x.n+1)] )`

  donde `self` es el Sistema y `x` es una Matrix.

  Fíjese que el *producto de matrices* es un caso particular en el que el sistema A es una matriz $\mathbf{A}$.

  Además, sabemos por las notas de la asignatura que en el caso particular de que el sistema A sea un vector, el resultado es una combinación lineal de las filas de la matriz $\mathbf{X}$ (es decir, el resultado es un vector). Para recordar que el vector resultante es una combinación lineal de las filas, lo representaremos en forma de fila.

27 ⟨*Texto de ayuda para el operador producto por la derecha en la clase* `Sistema` 27⟩≡

```
"""Multiplica un Sistema por un número, Vector o una Matrix a su derecha

Parámetros:
    x (int, float o sympy.Basic): Escalar por el que se multiplica
      (Vector): con tantos componentes como el Sistema
      (Matrix): con tantas filas como componentes tiene el Sistema

Resultado:
    Sistema del mismo tipo: Si x es int, float o sympy.Basic, devuelve
       el Sistema que resulta de multiplicar cada componente por x
    Objeto del mismo tipo de los componentes del Sistema: Si x es Vector,
       devuelve una combinación lineal de los componentes del Sistema,
       donde los componentes de x son los coeficientes de la combinación.
    Sistema del mismo tipo: Si x es Matrix, devuelve un Sistema cuyas
       componentes son combinación lineal de las componentes originales.

Ejemplos:
>>> # Producto por un número
>>> Vector([10, 20, 30]) * 3

Vector([30, 60, 90])
>>> Matrix([[1,2],[3,4]]) * 10

Matrix([[10,20],[30,40]])
>>> # Producto por un Vector
>>> Vector([10, 20, 30]) * Vector([1, 1, 1])

60
>>> Matrix([Vector([1, 3]), Vector([2, 4])]) * Vector([1, 1])

Vector([3, 7])
>>> # Producto por una Matrix
>>> Vector([1,1,1])*Matrix( ( [1,1,1], [2,4,8], [3,-1,0] ) )

Vector([6, 4, 9])
>>> Matrix([Vector([1, 3]), Vector([2, 4])]) * Matrix([Vector([1,1])]))

Matrix([Vector([3, 7])])
"""
```

This code is used in chunk 28.
Uses `Matrix` 14b, `Sistema` 7b, and `Vector` 11.

Implementación

Al implementar `Sistema` por `Vector` usamos la función `sum`. La función `sum` de Python tiene dos argumentos: el primero es la lista de objetos a sumar, y el segundo es el primer objeto de la suma (por defecto es el *número* "0"). Como sumar el número cero a un elemento del `Sistema` puede no tener sentido, haremos el siguiente truco: el primer objeto de la suma será el primer elemento de la lista multiplicado por el numero cero.

28 ⟨*Producto de un* `Sistema` *por un escalar, un* `Vector` *o una* `Matrix` *a su derecha* 28⟩≡

```
def __mul__(self,x):
    ⟨Texto de ayuda para el operador producto por la derecha en la clase Sistema 27⟩
    if isinstance(x, (int, float, sympy.Basic)):
        return x*self

    elif isinstance(x, Vector):
        if len(self) != x.n:    raise ValueError('Sistema y Vector incompatibles')
        return sum([(self|j)*(x|j) for j in range(1,len(self)+1)], 0*self|1)

    elif isinstance(x, Matrix):
        if len(self) != x.m:      raise ValueError('Sistema y Matrix incompatibles')
        if isinstance(self, Vector):
            return Vector( [ self*(x|j) for j in range(1,(x.n)+1)], rpr='fila' )
        else:
            return type(self) ( [ self*(x|j) for j in range(1,(x.n)+1)] )
```

This code is used in chunk 7b.
Uses `Matrix` 14b and `Vector` 11.

1.4 La clase transformación elemental `T`

Notación en Mates 2

Si $\mathbf{A}$ es una matriz, consideramos las siguientes transformaciones:

Tipo I: $\underset{[(\lambda)\boldsymbol{i}+\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$ suma λ veces la fila i a la fila j $(i \neq j)$; $\mathbf{A}\underset{[(\lambda)\boldsymbol{i}+\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$ lo mismo con las columnas.

Tipo II: $\underset{[(\lambda)\boldsymbol{i}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$ multiplica la fila i por $\lambda \neq 0$; y $\mathbf{A}\underset{[(\lambda)\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$ multiplica la columna j por λ.

Intercambio: $\underset{[\boldsymbol{i}\rightleftharpoons\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$ intercambia las filas i y j; y $\mathbf{A}\underset{[\boldsymbol{i}\rightleftharpoons\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$ intercambia las columnas.

Comentario sobre la notación. Como una trasformación elemental se puede lograr mediante un producto con una matriz elemental, **la notación empleada busca parecerse a la notación del producto matricial**:

Al poner la *abreviatura* "$\boldsymbol{\tau}$" de la transformación elemental a derecha es como si multiplicáramos la matriz $\underset{m\times n}{\mathbf{A}}$ por la derecha por la correspondiente matriz elemental

$$\mathbf{A}_{\boldsymbol{\tau}} = \mathbf{A}\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}} = \mathbf{A}\mathbf{E} \quad \text{donde} \quad \mathbf{E} = \mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}} \quad \text{y donde la matriz } \mathbf{I} \text{ es de orden } n.$$

De manera similar, al poner la *abreviatura* "$\boldsymbol{\tau}$" de la transformación elemental a izquierda, es como si multiplicáramos la matriz $\underset{m\times n}{\mathbf{A}}$ por la izquierda por la correspondiente matriz elemental

$${}_{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A} = {}_{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{I}\mathbf{A} = \mathbf{E}\mathbf{A} \quad \text{donde} \quad \mathbf{E} = {}_{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{I} \quad \text{y donde la matriz } \mathbf{I} \text{ es de orden } m.$$

Con ello se gana, entre otras cosas, que la notación sea asociativa. Pero entonces... ¿qué ventaja tiene introducir en el discurso las transformaciones elementales en lugar de utilizar simplemente matrices elementales?

Fíjese que una matriz cuadrada es un objeto muy pesado... n^2 coeficientes para una matriz de orden n. Afortunadamente una matriz elemental es casi una matriz identidad salvo por uno de sus elementos; por tanto, para describir completamente una matriz elemental basta indicar su orden n y qué componente que no coincide con los de la matriz $\mathbf{I}$ de orden n. [4]

La ventaja es que las transformaciones elementales omiten el orden n.

Vamos a definir la siguiente traducción de esta notación a Python:

Mates II	Python	Mates II	Python
$\mathbf{A}\underset{[\boldsymbol{i}\rightleftharpoons\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$	`A & T( {i,j} )`	$\underset{[\boldsymbol{i}\rightleftharpoons\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$	`T( {i,j } ) & A`
$\mathbf{A}\underset{[(a)\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$	`A & T( (a,j) )`	$\underset{[(a)\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$	`T( (a,j) ) & A`
$\mathbf{A}\underset{[(a)\boldsymbol{i}+\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$	`A & T( (a,i,j) )`	$\underset{[(a)\boldsymbol{i}+\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$	`T( (a,i,j) ) & A`

Vemos que:

1. Representar el intercambio con un conjunto, permite admitir la repetición del índice $\{i,i\} = \{i\}$ como un caso especial en el que la matriz no cambia. Esto simplificará el método de Gauss.
2. Tanto para los pares `(a,i)` como para las ternas `(a,i,j)`:
   (a) La columna (fila) que cambia es la del índice que aparece en última posición.
   (b) El escalar de la primera posición multiplica a la columna (fila) correspondiente al índice que le precede.

[4] Fíjese que la notación usada en las notas de la asignatura para las matrices elementales $\mathbf{E}$, no las describe completamente (se deja al lector la deducción de cuál es el orden $\mathbf{E}$ adecuado para poder realizar el producto $\mathbf{AE}$ o el producto $\mathbf{EA}$)

Empleando listas de abreviaturas extendemos la notación para expresar secuencias de transformaciones elementales, es decir, $\boldsymbol{\tau}_1 \cdots \boldsymbol{\tau}_k$. Así logramos la siguiente equivalencia entre expresiones

$$\texttt{T(}\ t_1\texttt{)}\ \texttt{\&}\ \texttt{T(}\ t_2\ \texttt{)}\ \texttt{\&}\cdots\texttt{\&}\ \texttt{T(}\ t_k\texttt{)} \quad = \quad \texttt{T(}\ \texttt{[}t_1\texttt{,}t_2\texttt{,}\ldots\texttt{,}t_k\texttt{]}\ \texttt{)}$$

De esta manera

$$\mathbf{A}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}: \qquad \mathbf{A}\ \texttt{\&}\ \texttt{T(}\ t_1\texttt{)}\ \texttt{\&}\ \texttt{T(}\ t_2\ \texttt{)}\ \texttt{\&}\cdots\texttt{\&}\ \texttt{T(}\ t_k\texttt{)} = \mathbf{A}\ \texttt{\&}\ \texttt{T(}\ \texttt{[}t_1\texttt{,}t_2\texttt{,}\ldots\texttt{,}t_k\texttt{]}\ \texttt{)}$$

$$_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}\mathbf{A}: \qquad \texttt{T(}\ t_1\texttt{)}\ \texttt{\&}\ \texttt{T(}\ t_2\ \texttt{)}\ \texttt{\&}\cdots\texttt{\&}\ \texttt{T(}\ t_k\texttt{)}\ \texttt{\&}\ \mathbf{A} = \texttt{T(}\ \texttt{[}t_1\texttt{,}t_2\texttt{,}\ldots\texttt{,}t_k\texttt{]}\ \texttt{)}\ \texttt{\&}\ \mathbf{A}.$$

Así, usando abreviaturas y si $\mathbf{A}$ es de orden $m \times n$, el primer caso es equivalente a escribir el producto de matrices

$$\mathbf{A}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k} = \mathbf{A}\mathbf{E}_1\mathbf{E}_2\cdots\mathbf{E}_k \qquad \text{donde } \mathbf{E}_j = \mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_j} \text{ y donde } \mathbf{I} \text{ es de orden } n;$$

y el segundo caso es equivalente a escribir el producto de matrices

$$_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}\mathbf{A} = \mathbf{E}_1\mathbf{E}_2\cdots\mathbf{E}_k\mathbf{A} \qquad \text{donde } \mathbf{E}_i = {}_{\boldsymbol{\tau}_i}\mathbf{I} \text{ y donde } \mathbf{I} \text{ es de orden } m.$$

...¡Pero gracias a las abreviaturas no hemos necesitado indicar el orden de las matrices elementales en ningún momento!

30 ⟨*Texto de ayuda de la clase* T *(Transformación Elemental)* 30⟩≡

```
"""Clase T

T ("Transformación elemental") guarda en su atributo 't' una abreviatura
(o una secuencia de abreviaturas) de transformaciones elementales. El
método __and__ actúa sobre otra T para crear una T que es composición de
transformaciones elementales (una la lista de abreviaturas), o bien actúa
sobre una Matrix (para transformar sus filas).

Atributos:
    t (set)   : {índice, índice}. Abrev. de un intercambio entre los
                  vectores correspondientes a dichos índices
      (tuple): (escalar, índice). Abrev. transf. Tipo II que multiplica
                  el vector correspondiente al índice por el escalar
             : (escalar, índice1, índice2). Abrev. transformación Tipo I
                  que suma al vector correspondiente al índice2 el vector
                  correspondiente al índice1 multiplicado por el escalar
      (list) : Lista de conjuntos y tuplas. Secuencia de abrev. de
                  transformaciones como las anteriores.
      (T)    : Transformación elemental. Genera una T cuyo atributo t es
                  una copia del atributo t de la transformación dada
      (list) : Lista de transformaciones elementales. Genera una T cuyo
                  atributo es la concatenación de todas las abreviaturas
Ejemplos:
>>> # Intercambio entre vectores
>>> T( {1,2} )

>>> # Trasformación Tipo II (multiplica por 5 el segundo vector)
>>> T( (5,2) )

>>> # Trasformación Tipo I (resta el tercer vector al primero)
>>> T( (-1,3,1) )

>>> # Secuencia de las tres transformaciones anteriores
>>> T( [{1,2}, (5,2), (-1,3,1)] )

>>> # T de una T
```

```
>>> T( T( (5,2) ) )

T( (5,2) )

>>> # T de una lista de T's
>>> T( [T([(-8, 2), (2, 1, 2)]), T([(-8, 3), (3, 1, 3)]) ] )

T( [(-8, 2), (2, 1, 2), (-8, 3), (3, 1, 3)] )
"""
```

This code is used in chunk 36.
Uses `I` 96, `Matrix` 14b, and `T` 36.

1.4.1 Implementación

Python ejecuta las órdenes de izquierda a derecha. Fijándonos en la expresión

$$\mathbf{A} \;\; \& \; \texttt{T(}\ t_1\texttt{)} \; \& \; \texttt{T(}\ t_2\ \texttt{)} \; \& \cdots \& \; \texttt{T(}\ t_k\texttt{)}$$

podríamos pensar que podemos implementar la transformación elemental como un método de la clase `Matrix`. Así, al definir el método `__and__` por la derecha de la matriz podemos indicar que $\mathbf{A}$ `& T(` t_1`)` es una nueva matriz con las columnas modificadas. Python no tiene problema en ejecutar $\mathbf{A}$ `& T(` t_1`) & T(` t_2 `) &`$\cdots$`& T(` t_k`)` pues ejecutar de izquierda a derecha, es lo mismo que ejecutar $\Big[\big[[\mathbf{A} \;\&\; \texttt{T(}\ t_1\texttt{)}]\& \;\texttt{T(}\ t_2\ \texttt{)}\big]\& \cdots\Big]\& \;\texttt{T(}\ t_k\texttt{)}$ donde la expresión dentro de cada corchete es una `Matrix`, por lo que las operaciones están bien definidas. La dificultad aparece con

$$\texttt{T(}\ t_1\texttt{)} \; \& \; \texttt{T(}\ t_2\ \texttt{)} \; \& \cdots \& \; \texttt{T(}\ t_k\texttt{)} \; \& \; \mathbf{A}$$

Lo primero que Python tratara de ejecutar es `T(` t_1 `) & T(` t_2`)`, pero ni `T(` t_1`)` ni `T(` t_2`)` son matrices, por lo que esto no puede ser programado como un método de la clase `Matrix`.

Así pues, definiremos una nueva clase que almacene las *abreviaturas* "t_i" elementales, de manera que podamos definir `T(` t_i `) & T(` t_j`)`, como un método que "compone" dos transformaciones elementales para formar una secuencia de abreviaturas (que en última instancia será una secuencia de operaciones a ejecutar sobre una `Matrix`).

El nuevo objeto, `T` ("transformación elemental"), nos permitirá encadenar transformaciones elementales (es decir, almacenar una lista de abreviaturas). El siguiente código inicializa la clase. El atributo `t` almacenará la abreviatura (o lista de abreviaturas) dada al instanciar `T` o bien creará la lista de abreviaturas a partir de otra `T` (o lista de `T`s) empleada para instanciar.

31 ⟨*Inicialización de la clase* `T` *(Transformación Elemental)* 31⟩≡

```
def __init__(self, t, rpr='v'):
    """Inicializa una transformación elemental"""
    ⟨Método auxiliar CreaLista que devuelve listas 32b⟩
    ⟨Creación del atributo t cuando se instancia con otra T o lista de Ts 97⟩
    else:
        self.t = t
    ⟨Verificación de que las abreviaturas corresponden a transformaciones elementales 32a⟩
    self.rpr = rpr
```

This code is used in chunk 36.

Un transformación elemental no puede multiplicar por cero, ni sumar a un elemento un múltiplo de si mismo. Además, un intercambio solo tiene sentido a lo sumo entre dos elementos.

32a ⟨*Verificación de que las abreviaturas corresponden a transformaciones elementales* 32a⟩≡

```
for j in CreaLista(self.t):
    if isinstance(j,tuple) and (len(j) == 2) and j[0]==0:
        raise ValueError('T( (0, i) ) no es una trasformación elemental')
    if isinstance(j,tuple) and (len(j) == 3) and (j[1] == j[2]):
        raise ValueError('T( (a, i, i) ) no es una trasformación elemental')
    if isinstance(j,set) and (len(j) > 2) or not j:
        raise ValueError \
        ('El conjunto debe tener uno o dos índices para ser un intercambio')
```

This code is used in chunk 31.
Uses `CreaLista` 32b.

Con la composición de transformaciones elementales requeriremos operar con listas de abreviaturas. El siguiente procedimiento *crea la lista* `[t]` que contiene a `t` (cuando `t` no es una lista), si `t` es una lista, el procedimiento no hace nada. Lo usaremos al instanciar `T` con una lista de `T`s; y al componer transformaciones elementales.

32b ⟨*Método auxiliar* `CreaLista` *que devuelve listas* 32b⟩≡

```
def CreaLista(t):
    """Devuelve t si t es una lista; si no devuelve la lista [t]"""
    return t if isinstance(t, list) else [t]
```

This code is used in chunks 31, 33, 35, and 89c.
Defines:
`CreaLista`, used in chunks 32a, 33, 35, 89c, and 97.

Composición de `Transf.` element. o llamada al método de transformación de filas de una `Matrix`

32c ⟨*Texto de ayuda para la composición de Transformaciones Elementales* `T` 32c⟩≡

```
"""Composición de transformaciones elementales (o transformación filas)

Crea una T con una lista de abreviaturas de transformaciones elementales
(o llama al método que modifica las filas de una Matrix)

Parámetros:
    (T): Crea la abreviatura de la composición de transformaciones, es
         decir, una lista de abreviaturas
    (Matrix): Llama al método de la clase Matrix que modifica sus filas

Ejemplos:
>>> # Composición de dos Transformaciones elementales
>>> T( {1, 2} ) & T( (2, 4) )

T( [{1,2}, (2,4)] )
```

```
>>> # Composición de dos Transformaciones elementales
>>> T( {1, 2} ) & T( [(2, 4), (2, 1), {3, 1}] )

T( [{1, 2}, (2, 4), (2, 1), {3, 1}] )

>>> # Transformación de las filas de una Matrix
>>> T( [{1,2}, (4,2)] ) & A # multiplica por 4 la segunda fila de A y
                            # luego intercambia las dos primeras filas
"""
```

This code is used in chunk 33.
Uses `Matrix` 14b and `T` 36.

Describimos la composición de transformaciones `T(`t_1`) & T(`t_2`)` creando una lista de abreviaturas `[`t_1, t_2`]` (mediante la concatenación de listas)[5]. Si `other` es un `Vector` o una `Matrix`, se llama al método `__rand__` de la clase `other` (que transformará los elementos del vector en el primer caso, y las filas de la matriz en el segundo; y que veremos más adelante).

33 ⟨*Composición de Transformaciones Elementales o aplicación sobre las filas de una* `Matrix` 33⟩≡

```
def __and__(self, other):
    ⟨Texto de ayuda para la composición de Transformaciones Elementales T 32c⟩
    ⟨Método auxiliar CreaLista que devuelve listas 32b⟩
    if isinstance(other, T):
        return T(CreaLista(self.t) + CreaLista(other.t), self.rpr)

    if isinstance(other, (Vector, Matrix)):
        return other.__rand__(self)
```

This code is used in chunk 36.
Uses `CreaLista` 32b, `Matrix` 14b, `T` 36, and `Vector` 11.

1.4.2 Transposición de transformaciones elementales

Puesto que $\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k} = (\mathbf{E}_1\cdots\mathbf{E}_k)$ y puesto que el producto de matrices es asociativo, deducimos que la transpuesta de $\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_1\boldsymbol{\tau}_2\cdots\boldsymbol{\tau}_k}$ es

$$\left(\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_1\boldsymbol{\tau}_2\cdots\boldsymbol{\tau}_k}\right)^{\intercal} = (\mathbf{I}\mathbf{E}_1\cdots\mathbf{E}_k)^{\intercal} = \mathbf{E}_k^{\intercal}\cdots\mathbf{E}_1^{\intercal}\mathbf{I} = {}_{\boldsymbol{\tau}_k\cdots\boldsymbol{\tau}_2\boldsymbol{\tau}_1}\mathbf{I}$$

Nótese cómo al transponer no solo cambiamos de lado los subíndices, sino también invertimos el orden de la secuencia de transformaciones (de la misma manera que también cambia el orden en el que se multiplican las matrices elementales). Esto sugiere denotar a la operación de invertir el orden de las transformaciones como una transposición:

$$(\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k)^{\intercal} = \boldsymbol{\tau}_k\cdots\boldsymbol{\tau}_1;$$

así

$$\left(\mathbf{A}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}\right)^{\intercal} = {}_{(\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k)^{\intercal}}\mathbf{A}^{\intercal} \qquad = \qquad {}_{\boldsymbol{\tau}_k\cdots\boldsymbol{\tau}_1}\mathbf{A}^{\intercal}$$

¡Fíjese como efectivamente hemos logrado que la notación con abreviaturas se comporte como la notación matricial!

El siguiente procedimiento invierte el orden de la lista cuando `t` es una lista de abreviaturas. Cuando `t` es una única abreviatura, no hace nada.

[5] Recuerde que la suma de listas (`list + list`) concatena las listas

34a ⟨*Operador transposición para la clase* T 34a⟩≡

```
def __invert__(self):
    """Transpone la lista de abreviaturas (invierte su orden)"""
    return T( list(reversed(self.t)), self.rpr) if isinstance(self.t, list) else self
```

This code is used in chunk 36.
Uses T 36.

1.4.3 Potencias e inversa de transformaciones elementales

Cualquier matriz de la forma $\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}$ o de la forma ${}_{\boldsymbol{\tau}_k\cdots\boldsymbol{\tau}_1}\mathbf{I}$ es invertible por ser producto de matrices elementales:

$$\left(\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}\right)\left(\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_k^{-1}\cdots\boldsymbol{\tau}_1^{-1}}\right) = \mathbf{E}_1\cdots\mathbf{E}_k\cdot\mathbf{E}_k^{-1}\cdots\mathbf{E}_1^{-1} = \mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k\cdot\boldsymbol{\tau}_k^{-1}\cdots\boldsymbol{\tau}_1^{-1}} = \mathbf{I};$$

por lo que podemos denotar por $\left(\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k\right)^{-1}$ a la sucesión de transformaciones $\boldsymbol{\tau}_k^{-1}\cdots\boldsymbol{\tau}_1^{-1}$. De este modo

$$\left(\mathbf{I}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}\right)^{-1} = \mathbf{I}_{(\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k)^{-1}}.$$

El siguiente método devuelve la potencia `n`-ésima de una transformación elemental. Si `n` es -1, calcula la inversa:

```
T([ (1, 2, 3), (fracc(1,3), 2), {1, 2} ]) **(-1)
```

nos devuelve

```
T([ {1, 2}, (3, 2), (-1, 2, 3) ])
```

Al implementar el método, definimos la potencia de manera recursiva (con una función auxiliar `lambda`). Además, si `n` es cero, devolveremos una transformación que no haga nada (identidad); por ejemplo $\underset{[\mathbf{1}\rightleftharpoons\mathbf{1}]}{\boldsymbol{\tau}}$.

34b ⟨*Potencia de una* T 34b⟩≡

```
def __pow__(self,n):
    """Calcula potencias de una T (incluida la inversa)"""
    ⟨Método auxiliar que calcula la inversa de una Transformación elemental 35a⟩
    if not isinstance(n,int):
        raise ValueError('La potencia no es un entero')

    potencia = lambda x, n: x if n==1 else x & potencia(x, n-1)
    t = potencia(self,abs(n)) if n!=0  else  T({1})

    return t if n>0 else Tinversa(t)
```

This code is used in chunk 36.
Uses T 36.

35a ⟨*Método auxiliar que calcula la inversa de una* `T`*ransformación elemental* 35a⟩≡
```
  def Tinversa ( self ):
      """Calculo de la inversa de una transformación elemental"""
      ⟨Método auxiliar CreaLista que devuelve listas 32b⟩

      listaT = [         j             if isinstance(j,set) else \
                ( -j[0], j[1],  j[2]) if len(j)==3          else \
                (fracc(1,j[0]), j[1])              for j in CreaLista(self.t) ]

      return ~T( listaT, self.rpr)
```
This code is used in chunk 34b.
Uses `CreaLista` 32b, `fracc` 41, and `T` 36.

1.4.4 Transformaciones elementales "espejo"

Al diagonalizar por semejanza, y aplicar transformaciones elementales por la derecha, que es lo mismo que multiplicar por una matriz invertible por la derecha, necesitaremos expresar la correspondiente matriz inversa mediante una secuencia de transformaciones elementales de la filas de la matriz identidad. Esto se logra con el método `espejo`. [6]

35b ⟨`T`*ransformación elemental* espejo *de una* `T` 35b⟩≡
```
  def espejo ( self ):
      """Calculo de la transformación elemental espejo de otra"""
      ⟨Método auxiliar CreaLista que devuelve listas 32b⟩
      return T([(j[0],j[2],j[1]) if len(j)==3 else j for j in CreaLista(self.t)],self.rpr)
```
This code is used in chunk 36.
Defines:
`espejo`, used in chunk 65.
Uses `CreaLista` 32b and `T` 36.

[6] Al no encontrar ningún nombre en los manuales de Álgebra Lineal para este concepto, he adoptado este descriptivo nombre.

La clase `T` junto con el listado de sus métodos aparece en el siguiente recuadro:

36 ⟨*Definición de la clase* `T` *(Transformación Elemental)* 36⟩≡

```
class T:
    ⟨Texto de ayuda de la clase T (Transformación Elemental) 30⟩
    ⟨Inicialización de la clase T (Transformación Elemental) 31⟩
    ⟨Composición de Transformaciones Elementales o aplicación sobre las filas de una Matrix 33⟩
    ⟨Operador transposición para la clase T 34a⟩
    ⟨Potencia de una T 34b⟩
    ⟨Transformación elemental espejo de una T 35b⟩
    ⟨Representación de la clase T 99⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`T`, used in chunks 5a, 30, 32–35, 37–39, 43–45, 48–51, 54–59, 61b, 62a, 64–66, 68–70, 73a, 94a, 97, and 99–101.

1.5 Transformaciones elementales de un `Sistema`

En el segundo Tema de las notas de la asignatura, se definen las transformaciones elementales sobre `Sistema`s como una generalización a las transformaciones elementales de las columnas de una `Matrix`. Puesto que cada `Matrix` es un `Sistema` de vectores, en la librería vamos a comenzar con las transformaciones elementales de un `Sistema`.

37 ⟨*Texto de ayuda de las transformaciones elementales de un* `Sistema` 37⟩≡

```
"""Transforma los elementos de un Sistema S

Atributos:
    t (T): transformaciones a aplicar sobre un Sistema S
Ejemplos:
>>>  S & T({1,3})                # Intercambia los elementos 1º y 3º
>>>  S & T((5,1))                # Multiplica por 5 el primer elemento
>>>  S & T((5,2,1))              # Suma 5 veces el elem. 1º al elem. 2º
>>>  S & T([{1,3},(5,1),(5,2,1)])# Aplica la secuencia de transformac.
             # sobre los elementos de S y en el orden de la lista
"""
```

This code is used in chunk 38a.
Uses `Sistema` 7b and `T` 36.

Implementación de la aplicación de las transformaciones elementales sobre los elementos de un `Sistema` (nótese que hemos incluido el intercambio, aunque usted ya sabe que es una composición de los otros dos tipos de transf.)

38a ⟨*Transformaciones elementales de los elementos de un* Sistema 38a⟩≡

```
def __and__(self,t):
    ⟨Texto de ayuda de las transformaciones elementales de un Sistema 37⟩
    if isinstance(t.t,set):
        self.lista = [ (self|max(t.t)) if k==min(t.t) else \
                       (self|min(t.t)) if k==max(t.t) else \
                       (self|k)                for k in range(1,len(self)+1)].copy()

    elif isinstance(t.t,tuple) and (len(t.t) == 2):
        self.lista = [ (t.t[0])*(self|k)                 if k==t.t[1] else \
                       (self|k)                for k in range(1,len(self)+1)].copy()

    elif isinstance(t.t,tuple) and (len(t.t) == 3):
        self.lista = [ (t.t[0])*(self|t.t[1]) + (self|k)  if k==t.t[2] else \
                       (self|k)                for k in range(1,len(self)+1)].copy()

    elif isinstance(t.t,list):
        for k in t.t:
            self & T(k)

    return self
```

This code is used in chunk 7b.
Uses T 36.

Observación 1. Al actuar sobre `self.lista`, las transformaciones elementales modifican los `Sistemas`.

1.5.1 Transformaciones elementales de las filas de una `Matrix`

38b ⟨*Texto de ayuda de las transformaciones elementales de las filas de una* Matrix 38b⟩≡

```
"""Transforma las filas de una Matrix

Atributos:
    t (T): transformaciones a aplicar sobre las filas de Matrix

Ejemplos:
>>>  T({1,3})   & A               # Intercambia las filas 1 y 3
>>>  T((5,1))   & A               # Multiplica por 5 la fila 1
>>>  T((5,2,1)) & A               # Suma 5 veces la fila 2 a la fila 1
>>>  T([(5,2,1),(5,1),{1,3}]) & A # Aplica la secuencia de transformac.
            # sobre las filas de A y en el orden inverso al de la lista
"""
```

This code is used in chunk 39a.
Uses Matrix 14b and T 36.

Para implementar las transformaciones elementales de las filas usamos el truco de aplicar las operaciones sobre las columnas de la transpuesta y de nuevo transponer el resultado: `~(~self & t)`. Pero hay que recordar que las transformaciones más próximas a la matriz se ejecutan primero, puesto que ${}_{\boldsymbol{\tau}_1\cdots\boldsymbol{\tau}_k}\mathbf{A} = \mathbf{E}_1\mathbf{E}_2\cdots\mathbf{E}_k\mathbf{A}$. Con la función `reversed` aplicamos la sucesión de transformaciones en el orden inverso a como aparecen en la lista:

$$\texttt{T(} [t_1\texttt{,}t_2\texttt{,}\ldots\texttt{,}t_k] \texttt{) \& } \mathbf{A} \quad = \quad \texttt{T(} t_1\texttt{) \&}\cdots\texttt{\& T(} t_{k-1} \texttt{) \& T(} t_k\texttt{) \& } \mathbf{A}$$

39a ⟨*Transformaciones elementales de las filas de una* `Matrix` 39a⟩≡

```
def __rand__(self,t):
    ⟨Texto de ayuda de las transformaciones elementales de las filas de una Matrix 38b⟩

    if isinstance(t.t, (set, tuple) ):
        self.lista = (~(~self & t)).lista.copy()

    elif isinstance(t.t,list):
        for k in reversed(t.t):
            T(k) & self

    return self
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `T` 36.

Observación 2. Al actuar sobre `self.lista`, las transformaciones elementales modifican la `Matrix`.

1.5.2 Transformaciones elementales por la izquierda de un `Vector`

Hacen lo mismo que por la derecha (como ocurre con el operador selector)

39b ⟨*Transformaciones elementales por la izquierda de un* `Vector` 39b⟩≡

```
def __rand__(self,t):
    """Hace exactamente lo mismo que el método __and__ por la derecha."""
    return self & t
```

This code is used in chunk 11.

Observación 3. Las transformaciones elementales modifican el `Vector`.

1.6 Librería completa

Finalmente creamos la librería `nacal.py` concatenando los trozos de código que se describen en este fichero de documentación.

Para que los `Vector`es funcionen como un espacio vectorial, importamos la librería Sympy con el código:

```
import sympy
```

Así podremos usar números racionales e irracionales (incluso el cuerpo de polinomios). Como queremos que la librería emplee números racionales siempre que sea posible, definimos tres métodos auxiliares: `fracc(a/b)` es la fracción $\frac{a}{b}$; `numer(a,b)`; y `denom(a,b)` (véase la página siguiente). Para usar el número racional $\frac{1}{3}$ escribiremos `fracc(1,3))`, y para usar un número irracional como $\sqrt{2}$ escribimos `sympy.sqrt(2)`. La librería Sympy ya se ocupa de que Jupyter represente adecuadamente estos objetos (incluso simplificando expresiones, de manera que si escribimos el número irracional `fracc(2,sympy.sqrt(2))`, es decir $\frac{2}{\sqrt{2}}$, Jupyter lo simplificara, representándolo como $\sqrt{2}$).

40

```
⟨nacal.py 40⟩≡
  # coding=utf8
  import sympy
  from IPython.display import display, Math
  import warnings
  warnings.simplefilter('always', UserWarning)
  ⟨Métodos auxiliares para usar coeficientes racionales cuando sea posible 41⟩

  ⟨Método html general 80a⟩
  ⟨Método latex general 80b⟩
  ⟨Simplificación de expresiones simbólicas 81a⟩
  ⟨Filtrado de secuencias de transformaciones 54⟩
  ⟨Pinta un objeto en Jupyter 81b⟩

  ⟨Definición de la clase Sistema 7b⟩
  ⟨Definición de la clase Vector 11⟩
  ⟨Definición de la clase Matrix 14b⟩
  ⟨Definición de la clase T (Transformación Elemental) 36⟩

  ⟨Definición del vector nulo: V0 95a⟩
  ⟨Definición de la matriz nula: M0 95b⟩
  ⟨Definición de la matriz identidad: I 96⟩

  ⟨Definición del método particion 111a⟩
  ⟨Definición del procedimiento de generación del conjunto clave para particionar 113a⟩
  ⟨Definición de la clase SisMat 108b⟩
  ⟨Definición de la clase BlockM 110c⟩

  ⟨Tres métodos de eliminación por columnas 47⟩
  ⟨Tres métodos de eliminación por filas 52⟩
  ⟨Representación de un proceso de eliminación 100b⟩
  ⟨Invirtiendo una matriz 55⟩
  ⟨La clase SubEspacio 76a⟩
  ⟨La clase EAfin 77a⟩
  ⟨Resolviendo un sistema homogéneo 58a⟩
  ⟨Resolviendo un Sistema de Ecuaciones Lineales 59b⟩
  ⟨Calculando el determinante 61b⟩
  ⟨Diagonalizando una matriz por bloques triangulares (por Semejanza) 64⟩
  ⟨Diagonalizando Ortogonalmente una matriz simétrica 66⟩
  ⟨Diagonalizando una matriz por Congruencia 68⟩
```

Root chunk (not used in this document).

41 ⟨*Métodos auxiliares para usar coeficientes racionales cuando sea posible* 41⟩≡

```
def fracc(a,b):
    """Transforma la fracción a/b en un número racional si ello es posible"""
    if all( [ isinstance(i, (int, float, sympy.Rational) ) for i in (a,b) ] ):
        return sympy.Rational(a, b)
    else:
        return a/b

def numer(a,b):
    """Devuelve el numerador de a/b si la fracción es un número racional,
       si no devuelve a/b"""
    if all( [ isinstance(i, (int, float, sympy.Rational) ) for i in (a,b) ] ):
        return fracc(a,b).p
    else:
        return a/b

def denom(a,b):
    """Devuelve el denominador de a/b si la fracción es un número
       racional, si no devuelve 1"""
    if all( [ isinstance(i, (int, float, sympy.Rational) ) for i in (a,b) ] ):
        return fracc(a,b).q
    else:
        return 1
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`denom`, used in chunk 44.
`fracc`, used in chunks 35a, 43b, 45b, 59c, 62a, 64, 85a, and 94a.
`numer`, used in chunk 44.

Notebooks de Jupyter que muestran el uso de la librería `nacal`

Consulte el Notebook sobre el **uso de la librería `nacal`** en la carpeta "Notebooks" en `https://github.com/mbujosab/nacallib/tree/master/doc/Notebooks`.

Notebooks de Jupyter que muestran el uso de la librería `nacal`

En el siguiente enlace:

`https://github.com/mbujosab/nacal-Jupyter-Notebooks`

puede ver Notebooks correspondientes a las distintas lecciones de mi curso de Álgebra Lineal (Matemáticas II), y los puede ejecutar online en mybinder.org

Capítulo 2

Algoritmos del curso

En el curso usamos tres métodos de eliminación. La *eliminación* por columnas de izquierda a derecha encuentra una matriz pre-escalonada (todos los componentes a la derecha de los pivotes son cero), la *eliminación Gaussiana* por columnas nos da una forma escalonada **L** (al reordenar las columnas de la matriz pre-escalonada), y la *eliminación Gauss-Jordan* por columnas nos da la forma escalonada reducida por columnas **R**, (los componentes a derecha e izquierda de los pivotes son cero y cada pivote es igual a 1). Es decir, los últimos métodos modifican las matrices obtenidas con los métodos anteriores:

- La eliminación encuentra los pivotes (matriz pre-escalonada).
- La eliminación Gaussiana reordena las columnas de la matriz pre-escalonada para obtener una escalonada.
- La eliminación Gauss-Jordan reduce la matriz escalonada.

Pero antes veamos la operación de búsqueda de pivotes

Búsqueda de pivotes

En las notas de clase llamamos *pivote* de una columna (no nula) a su primer componente no nulo; y *posición de pivote* al índice de la fila en la que está el pivote. Vamos a generalizar esta definición y decir sencillamente que llamamos *pivote* de un `Vector` (no nulo) a su primer componente no nulo; y *posición de pivote* al índice de dicho componente (así podremos usar la definición de pivote tanto si programamos el método de eliminación por filas como por columnas).

Por conveniencia, el método `ppivote` nos indicará el *primer índice* mayor que `k` de un componente no nulo del `Vector`. Como por defecto `k=0`, si no especificamos el valor de `k`, entonces `ppivote` nos devuelve la *posición de pivote* de un `Vector`. Si todos los componentes de índice mayor que `k` son nulos, `ppivote` nos devuelve el valor cero. Así, si $\boldsymbol{a} = (0,\ 5,\ 0,\ 5)$, entonces

`ppivote(a)=2;`   `ppivote(a,1)=2;`   `ppivote(a,2)=4;`   `ppivote(a,4)=0`.

Lo programaremos con una función auxiliar `lambda`. [1]

Búsqueda de nuevos pivotes

Cada pivote debe estar situado en una columna diferente. Para lograr que en todos los casos sea así, generamos el conjunto `colExcluida` que contiene los índices de todas las columnas en las que ya hemos encontrado un pivote. Inicialmente `colExcluida` es un conjunto vacío; y cada vez que encontremos una columna con pivote, su correspondiente índice `p` será incluido en este conjunto con `colExcluida.add(p)`. De esta manera, para cada fila buscaremos (con `ppivote`) un componente no nulo, y si dicho componente se encuentra en una columna con pivote, buscaremos el siguiente componente no nulo de la fila que esté en una columna no ocupada por un pivote encontrado anteriormente. Si esto no es posible, `ppivote` devolverá el valor `0` que no corresponde a ningún índice de columna, por lo que habremos terminado de buscar.

[1] véase documentación de Python.

43a ⟨*Definición del método auxiliar* `BuscaNuevoPivote` 43a⟩≡

```
def BuscaNuevoPivote(self, r=0):
    ppivote = lambda v, k=0:\
              ( [i for i,c in enumerate(v, 1) if (c!=0 and i>k)] + [0] )[0]
    pp = ppivote(self, r)
    while pp in colExcluida:
        pp = ppivote(self, pp)
    return pp
```

This code is used in chunks 47–51, 64, 68, and 70.
Defines:
`BuscaNuevoPivote`, used in chunks 47–51, 64, 68, and 70.

2.1 Operaciones empleadas las distintas variantes de eliminación

2.1.1 La operación de eliminación de componentes

La **eliminación** usa cada pivote para anular las componentes de su fila situadas a su derecha. La eliminación Gauss-Jordan también anula las componentes de su izquierda.

Indicaremos los componentes a eliminar con la función `celim` (que definimos como una función auxiliar `lambda`):

- Para eliminar los componentes cuyo índice `j` es mayor que `p` (derecha del pivote): `celim = lambda j: j > p`
- Para eliminar los componentes cuyo índice `j` es menor que `p` (izquierda del pivote): `celim = lambda j: j < p`

Así, `filter(celim, range(1,A.n+1))` contendrá los índices de las columnas sobre las que queremos operar.

Usando únicamente transformaciones Tipo I

(Véase la demostración de que toda matriz se puede pre-escalonar en las notas de la asignatura). El siguiente ejemplo muestra las operaciones para una matriz concreta:

$$\begin{bmatrix}0&1&1\\7&-3&0\\6&4&2\end{bmatrix}\xrightarrow{\substack{\tau\\[(-1)\mathbf{2}+\mathbf{3}]}}\begin{bmatrix}0&1&0\\7&-3&3\\6&4&-2\end{bmatrix}\xrightarrow{\substack{\tau\\[(\frac{3}{7})\mathbf{1}+\mathbf{2}]\\[(\frac{-3}{7})\mathbf{1}+\mathbf{3}]}}\begin{bmatrix}0&1&0\\7&0&0\\6&\frac{46}{7}&\frac{-32}{7}\end{bmatrix}$$

Con solo tres transformaciones elementales hemos pre-escalonado la matriz. El coste de este método ha sido el uso de operaciones con fracciones, ya que para eliminar el número b usando el pivote $a\neq 0$, la estrategia empleada ha sido:

$$b-\left(\frac{b}{a}\right)a=0.$$

En un paso se elimina b restándole un múltiplo de a. El método consiste en repetir, fila a fila el siguiente código:

43b ⟨*Uso del pivote para eliminar componentes con trasformaciones Tipo I* 43b⟩≡

```
Tr = T([ (-fracc(i|A|j, i|A|p), p, j) for j in filter(celim, range(1,A.n+1)) ])
```

This code is used in chunks 50a, 51, and 70.
Uses `fracc` 41 and `T` 36.

donde `i` es el índice de la fila en la que se está trabajando para eliminar componentes, `p` es el índice de la columna donde se encuentra el pivote y `j` recorre la lista de índices correspondientes a las columnas de los componentes a eliminar (tal como se ha descrito la función `celim`), de manera que se define la sucesión de transformaciones

$$\underset{\left[\left(\frac{-a_{ij}}{a_{ip}}\right)\boldsymbol{p}+\boldsymbol{j}\right]}{\boldsymbol{\tau}},\quad \text{con } \boldsymbol{j} \text{ recorriendo las columnas a la derecha del pivote (si eliminamos de izda a dcha)}$$

donde `i|A|j` es el componente a_{ij}, a eliminar y `i|A|p` es el pivote a_{ip}. Tras definir las trasformaciones elementales `Tr`, se apuntan y se aplican sobre las columnas.

Usando transformaciones Tipo I y II para evitar las fracciones cuando sea posible.

Para escalonar una matriz cuyos componentes son números enteros no es necesario trabajar con fracciones. Por ejemplo

$$\begin{bmatrix}0&1&1\\7&-3&0\\6&4&2\end{bmatrix}\xrightarrow[{[(-1)\mathbf{2}+\mathbf{3}]}]{\tau}\begin{bmatrix}0&1&0\\7&-3&3\\6&4&-2\end{bmatrix}\xrightarrow[{\substack{[(7)\mathbf{2}]\\[(3)\mathbf{1}+\mathbf{2}]\\[(7)\mathbf{3}]\\[(-3)\mathbf{1}+\mathbf{3}]}}]{\tau}\begin{bmatrix}0&7&0\\7&0&0\\6&46&-32\end{bmatrix}$$

Con este procedimiento, aunque se realizan más transformaciones elementales, se evita el uso de fracciones (siempre y cuando la matriz sea entera). La estrategia consiste en eliminar el número b usando el pivote $a \neq 0$ encadenando dos operaciones:

$$-a(b)\ +\ b(a).$$

Es decir, multiplicamos b por $-a$ y luego sumamos ba. Con esta idea podemos aplicar la sucesión de pares de transformaciones elementales Tipo II y Tipo I:

```
(-(i|A|p),    j)   # Tipo II
( (i|A|j), p, j)   # Tipo I
```

es decir, $\underset{[(-a_{ip})\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\ \underset{[(a_{ij})\boldsymbol{p}+\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$.

El problema de esta solución es que si $a = 3$ y $b = 3$, bastaría con restar $b - a$; pero la solución de arriba calcularía $-3(b) + 3(a)$, por lo que todos los números de las columnas `r` y `j` se multiplicarían por tres sin que ello sea realmente necesario, así que podemos terminar con matrices pre-escalonadas de números innecesariamente grandes.

Considere $a = 6$ y $b = 4$, como $\frac{b}{a} = \frac{2}{3}$, para eliminar b basta con la operación $-3(b) + 2(a)$; es decir, basta con simplificar la fracción $\frac{b}{a}$ y multiplicar b por el denominador (cambiado de signo) y a por el numerador de la fracción simplificada. El siguiente código usa está idea (donde si `n` es un número racional, entonces `numer` nos da el numerador de la fracción simplificada y `denom` el denominador... y si no es racional, `numer` nos da $\frac{b}{a}$ y `denom` es igual a 1. Véase ⟨*Métodos auxiliares para usar coeficientes racionales cuando sea posible* 41⟩).

44 ⟨*Uso del pivote para eliminar componentes evitando dividir* 44⟩≡

```
Tr = T( [ T( [ ( denom((i|A|j),(i|A|p)),    j),    \
               (-numer((i|A|j),(i|A|p)), p, j)  ] ) \
                             for j in filter(celim, range(1,A.n+1)) ] )
```

This code is used in chunks 47, 49, and 68.
Uses `denom` 41, `numer` 41, and `T` 36.

Pero si la matriz tiene componentes irracionales, no hay más remedio que aplicar la estrategia

$$b - \left(\frac{b}{a}\right) a = 0.$$

donde a y/o b son números irracionales (... o polinomios... o variables simbólicas).

2.1.2 La operación de intercambio de columnas

La eliminación Gaussiana reordena las columnas para obtener una matriz escalonada. Para ello necesitamos el **intercambio** de columnas. Escalonar la matriz supone que el orden de las columnas depende de la posición de pivote de cada una de ellas (dejando las columnas nulas al final). Así, el pivote más alto (que es el primero que hemos encontrado, pues recorremos las filas de arriba a abajo) se sitúa en la primera columna, el segundo en la segunda columna, etc. Llamamos `p` al índice de la columna donde encontramos el pivote, y `r` a la posición que debería ocupar dicha columna en la matriz escalonada (y que coincide con el número de pivotes encontrados hasta ese momento). Así, cuando se encuentra el primer pivote (`r==1`) la correspondiente columna se coloca el primera posición, cuando se encuentra el segundo (`r==2`) la correspondiente columna se coloca el segunda posición, etc.

45a ⟨*Intercambio de columnas para escalonar* 45a⟩≡
```
Tr = T([ {p, r} ])
```
This code is used in chunks 48 and 50b.
Uses `T` 36.

2.1.3 La operación de normalización de los pivotes

La eliminación Gauss-Jordan también elimina las componentes a la izquierda de los pivotes (de manera similar a lo descrito en la Sección 2.1.1) y normaliza los pivotes para que todos sean iguales a "1". Para ello divide cada columna no nula por el valor de su pivote. De nuevo `i` es el índice de la fila en que se está trabajando, y `p` el índice de la columna donde se encuentra el pivote, por lo que `i|A|p` es el pivote:

45b ⟨*Normalización del pivote para que sea igual a uno* 45b⟩≡
```
Tr = T([ (fracc(1, i|A|p), p) ])
```
This code is used in chunks 49 and 51.
Uses `fracc` 41 and `T` 36.

2.1.4 Se anotan las transformaciones de cada operación y se aplican a las columnas.

Tras realizar cualquiera de las tres operaciones descritas más arriba, se ha generado una sucesión de transformaciones `Tr`, cuya lista concatenamos a una lista de `transformaciones` que más adelante se guardan como un atributo de la correspondiente clase (si no se hubiera definido ninguna transformación, se concatena una lista vacía). Por último, antes de pasar a la siguiente fila de la matriz, se aplica `Tr` sobre las *columnas* de la `Matrix`.

45c ⟨*Apuntamos las transformaciones* `Tr` *y las aplicamos sobre las* columnas 45c⟩≡
```
transformaciones += [Tr]  if Tr.t else []
A & T( Tr )
```
This code is used in chunks 47–51.
Uses `T` 36.

2.2 Eliminación “de izquierda a derecha”, Gaussiana y Gauss-Jordan

2.2.1 Primero evitando las fracciones. . . en la medida de lo posible

Como a los estudiantes no les suele agradar el uso de fracciones, la librería da preferencia a este modo de operar.

El método de eliminación evitando divisiones corresponde a la clase `Elim`. En él se define la función `celim` para que se anulen los componentes a la derecha de cada pivote. Como no hay reordenamiento, una vez encontrado un pivote, el índice `p` de su columna se incorpora al conjunto `colExcluida`, para no buscar nuevos pivotes en dicha columna. La operación empleada corresponde al ⟨*Uso del pivote para eliminar componentes evitando dividir* 44⟩.

El argumento `data` es una `Matrix`, o algo que permita generar una `Matrix`, pues `A = Matrix(data)`. Si el argumento `rep` es distinto de cero, Jupyter representará los pasos de eliminación (por defecto `rep=0`).

El algoritmo recorre las filas de la matriz `A` (índice `i`). Para cada fila, busca un nuevo pivote que esté situado en alguna columna no ocupada por otros pivotes; `p` es el índice de la columna donde se ha encontrado un pivote (si no se encuentra ninguno, `p` vale cero). Cuando `p` es distinto de cero (i.e, cuando se ha encontrado un pivote en la fila `i`):

- el contador de pivotes `r` suma uno más.
- Se aplica la eliminación de los componentes indicados con `celim`
- Se añade el índice `p` al conjunto `colExcluida`

Una vez se han recorrido todas las filas, se guarda la lista de `transformaciones` aplicadas a las columnas como segundo componente de la lista `pasos` (el segundo componente corresponderá a las trasformaciones de las columnas). Para finalizar, ⟨*Se guardan los atributos* `tex` *y* `pasos` *(y se muestran los pasos si se pide)* 100a⟩,[2] se guarda el atributo `rango` y se devuelve la matriz transformada.

[2] por comodidad incluyo dos atributos más: `TrF` es la `T`transformación aplicada a las filas y `TrC` la aplicada a las columnas.

47 ⟨*Tres métodos de eliminación por columnas* 47⟩≡

```
class Elim(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve una forma pre-escalonada de Matrix(data)

           operando con las columnas (y evitando operar con fracciones).
           Si rep es no nulo, se muestran en Jupyter los pasos dados"""
        ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
        celim = lambda x: x > p
        A = Matrix(data);  r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
        for i in range(1,A.m+1):
            p = BuscaNuevoPivote(i|A);
            if p:
                r += 1
                ⟨Uso del pivote para eliminar componentes evitando dividir 44⟩
                ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
                colExcluida.add(p)
        pasos = [[], transformaciones]
        pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
        ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
        self.rango = r
        super(self.__class__ ,self).__init__(A)
        self.__class__ = Matrix
```

This definition is continued in chunks 48–51.
This code is used in chunk 40.
Defines:
`Elim`, used in chunks 48, 52, 58b, 59b, 72, 73a, 76b, and 91.
Uses `BuscaNuevoPivote` 43a, `filtradopasos` 54, and `Matrix` 14b.

La clase ElimG corresponde a la eliminación Gaussiana y su código es parecido al anterior. Las diferencias son:

- La matriz `A` está pre-escalonada: `A = Elim(data)` .
- No es necesario definir la función `celim`, pues ahora no se anulan componentes (solo se intercambian columnas)
- La operación empleada es el ⟨*Intercambio de columnas para escalonar* 45a⟩
- Puesto que el primer pivote ocupa la primera columna, el segundo la segunda, etc.; ahora es el número de pivotes `r` encontrados el que se incluye en el conjunto `colExcluida`
- Los pasos totales dados son la concatenación de los dados sobre las columnas al pre-escalonar (`A.pasos[1]`) y los intercambios de las columnas (`T(transformaciones)`)

Todo lo demás es idéntico.

48 ⟨*Tres métodos de eliminación por columnas* 47⟩+≡
```
class ElimG(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve una forma escalonada de Matrix(data)

           operando con las columnas (y evitando operar con fracciones).
           Si rep es no nulo, se muestran en Jupyter los pasos dados"""
        ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
        A = Elim(data);  r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
        for i in range(1,A.m+1):
            p = BuscaNuevoPivote(i|A);
            if p:
                r += 1
                ⟨Intercambio de columnas para escalonar 45a⟩
                ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
                colExcluida.add(r)
        pasos = [ [], A.pasos[1]+[T(transformaciones)] ]
        pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
        ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
        self.rango = r
        super(self.__class__ ,self).__init__(A)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`ElimG`, used in chunks 49, 53a, 64, 66, and 91.
Uses `BuscaNuevoPivote` 43a, `Elim` 47, `filtradopasos` 54, `Matrix` 14b, and `T` 36.

La clase ElimGJ corresponde a la eliminación Gauss-Jordan y su código es algo más complicado (no mucho). Las diferencias con los anteriores son:

- La matriz `A` está escalonada: `A = ElimG(data)`
- La función `celim`, indica que se deben eliminar las componentes a la izquierda de cada pivote.
- Se emplean dos operaciones.
  1. Primero se recorren todas las filas de la matriz haciendo ⟨*Uso del pivote para eliminar componentes evitando dividir* 44⟩
     (después se guarda la lista de transformaciones en la variable `transElimIzda`)

2. A continuación se "resetean" las variables `r`, `transformaciones` y `columnOcupada` y, por segunda vez, se recorren todas las filas para la aplicar la ⟨*Normalización del pivote para que sea igual a uno* 45b⟩ (¡con esta operación inevitablemente aparecen las fracciones!. . . aunque se han demorado hasta el último momento.)

- Los pasos totales dados son la concatenación de los dados sobre las columnas al escalonar (`A.pasos[1]`), las eliminaciones de los componentes a la izquierda de los pivotes (`transElimIzda`) y las transformaciones para normalizar los pivotes (`T(transformaciones)`).

Todo lo demás es idéntico.

49
```
⟨Tres métodos de eliminación por columnas 47⟩+≡
  class ElimGJ(Matrix):
      def __init__(self, data, rep=0):
          """Devuelve una forma escalonada reducida de Matrix(data)

             operando con las columnas (y evitando operar con fracciones
             hasta el último momento). Si rep es no nulo, se muestran en
             Jupyter los pasos dados"""
          ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
          celim = lambda x: x < p
          A = ElimG(data);
          r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
          for i in range(1,A.m+1):
              p = BuscaNuevoPivote(i|A);
              if p:
                  r += 1
                  ⟨Uso del pivote para eliminar componentes evitando dividir 44⟩
                  ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
                  colExcluida.add(p)

          transElimIzda = transformaciones

          r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
          for i in range(1,A.m+1):
              p = BuscaNuevoPivote(i|A);
              if p:
                  r += 1
                  ⟨Normalización del pivote para que sea igual a uno 45b⟩
                  ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
                  colExcluida.add(p)

          pasos = [ [], A.pasos[1] + transElimIzda  + [T(transformaciones)] ]
          pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
          ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
          self.rango = r
          super(self.__class__ ,self).__init__(A)
          self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`ElimGJ`, used in chunks 53b, 55, 57, and 91.
Uses `BuscaNuevoPivote` 43a, `ElimG` 48, `filtradopasos` 54, `Matrix` 14b, and `T` 36.

2.2.2 Si no evitamos las fracciones realizamos menos operaciones

Las clases Elimr, ElimrG y ElimrGJ hacen lo mismo, pero haciendo ⟨*Uso del pivote para eliminar componentes con trasformaciones Tipo I* 43b⟩

Muestro su código sin más explicaciones. . .

50a
```
⟨Tres métodos de eliminación por columnas 47⟩+≡
  class Elimr(Matrix):
      def __init__(self, data, rep=0):
          """Devuelve una forma pre-escalonada de Matrix(data)

             operando con las columnas. Si rep es no nulo, se muestran en
             Jupyter los pasos dados"""
          ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
          celim = lambda x: x > p
          A = Matrix(data);  r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
          for i in range(1,A.m+1):
              p = BuscaNuevoPivote(i|A);
              if p:
                  r += 1
                  ⟨Uso del pivote para eliminar componentes con trasformaciones Tipo I 43b⟩
                  ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
                  colExcluida.add(p)
          pasos = [[], transformaciones]
          pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
          ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
          self.rango = r
          super(self.__class__ ,self).__init__(A)
          self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
  Elimr, used in chunk 50b.
Uses BuscaNuevoPivote 43a, filtradopasos 54, and Matrix 14b.

50b
```
⟨Tres métodos de eliminación por columnas 47⟩+≡
  class ElimrG(Matrix):
      def __init__(self, data, rep=0):
          """Devuelve una forma escalonada de Matrix(data)

             operando con las columnas. Si rep es no nulo, se muestran en
             Jupyter los pasos dados"""
          ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
          A = Elimr(data);  r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
          for i in range(1,A.m+1):
              p = BuscaNuevoPivote(i|A);
              if p:
                  r += 1
                  ⟨Intercambio de columnas para escalonar 45a⟩
                  ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
```

```
                colExcluida.add(r)
        pasos = [ [], A.pasos[1]+[T(transformaciones)] ]
        pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
        ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
        self.rango = r
        super(self.__class__ ,self).__init__(A)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
  ElimrG, used in chunk 51.
Uses BuscaNuevoPivote 43a, Elimr 50a, filtradopasos 54, Matrix 14b, and T 36.

51 ⟨*Tres métodos de eliminación por columnas* 47⟩+≡

```
class ElimrGJ(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve una forma escalonada reducida de Matrix(data)

           operando con las columnas. Si rep es no nulo, se muestran en
           Jupyter los pasos dados"""
        ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
        celim = lambda x: x < p
        A = ElimrG(data);
        r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
        for i in range(1,A.m+1):
            p = BuscaNuevoPivote(i|A);
            if p:
                r += 1
                ⟨Uso del pivote para eliminar componentes con trasformaciones Tipo I 43b⟩
                ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
                colExcluida.add(p)
        transElimIzda = transformaciones
        r = 0;  transformaciones = [];  colExcluida = set()
        for i in range(1,A.m+1):
            p = BuscaNuevoPivote(i|A);
            if p:
                r += 1
                ⟨Normalización del pivote para que sea igual a uno 45b⟩
                ⟨Apuntamos las transformaciones Tr y las aplicamos sobre las columnas 45c⟩
                colExcluida.add(p)
        pasos = [ [], A.pasos[1] + transElimIzda  + [T(transformaciones)] ]
        pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
        ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
        self.rango = r
        super(self.__class__ ,self).__init__(A)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
  ElimrGJ, never used.

Uses BuscaNuevoPivote 43a, ElimrG 50b, filtradopasos 54, Matrix 14b, and T 36.

2.2.3 Variante de los métodos de eliminación evitando usar fracciones y operando con las filas (como en la mayoría de manuales de Álgebra Lineal)

Para esto no es necesario programar nuevos algoritmos, basta operar con las columnas de la matriz transpuesta y transponer el resultado. La única dificultad está en la representación de los pasos, pues queremos ver operaciones sobre las filas de la matriz, y no sobre las columnas de su transpuesta. Para ello escribimos la secuencia de transformaciones en el orden inverso (lo que requiere trasponer algunas sub-secuencias de transformaciones elementales, `~t`); y las guardamos como elemento de la lista `pasos` (pues el primer elemento corresponde a las transformaciones de las filas). El siguientes recuadros muestran los tres métodos: Eliminación, Eliminación Gaussina y Eliminación Gauss-Jordan.

52 ⟨*Tres métodos de eliminación por filas* 52⟩≡

```
class ElimF(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve una forma pre-escalonada de Matrix(data)

           operando con las filas (y evitando operar con fracciones).
           Si rep es no nulo, se muestran en Jupyter los pasos dados"""
        A = Elim(~Matrix(data));     r = A.rango
        pasos = [ list(reversed([ ~t for t in A.pasos[1] ])), [] ]
        pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
        ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
        self.rango = r
        super(self.__class__ ,self).__init__(~A)
        self.__class__ = Matrix
```

This definition is continued in chunk 53.
This code is used in chunk 40.
Defines:
ElimF, never used.
Uses Elim 47, filtradopasos 54, and Matrix 14b.

53a ⟨*Tres métodos de eliminación por filas* 52⟩+≡
```
class ElimGF(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve una forma escalonada de Matrix(data)

           operando con las filas (y evitando operar con fracciones).
           Si rep es no nulo, se muestran en Jupyter los pasos dados"""
        A = ElimG(~Matrix(data));    r = A.rango
        pasos = [ list(reversed([ ~t for t in A.pasos[1] ])), [] ]
        pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
        ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
        self.rango = r
        super(self.__class__ ,self).__init__(~A)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`ElimGF`, used in chunks 57 and 91.
Uses `ElimG` 48, `filtradopasos` 54, and `Matrix` 14b.

53b ⟨*Tres métodos de eliminación por filas* 52⟩+≡
```
class ElimGJF(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve una forma escalonada reducida de Matrix(data)

           operando con las columnas (y evitando operar con fracciones
           hasta el último momento). Si rep es no nulo, se muestran en
           Jupyter los pasos dados"""
        A = ElimGJ(~Matrix(data));   r = A.rango
        pasos = [ list(reversed([ ~t for t in A.pasos[1] ])), [] ]
        pasos = [ filtradopasos(pasos[i]) for i in (0,1) ]
        ⟨Se guardan los atributos tex y pasos (y se muestran los pasos si se pide) 100a⟩
        self.rango = r
        super(self.__class__ ,self).__init__(~A)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`ElimGJF`, used in chunk 56.
Uses `ElimGJ` 49, `filtradopasos` 54, and `Matrix` 14b.

En el proceso de eliminación, muchas trasformaciones elementales realmente son identidades (sumar 0 veces otro vector y multiplicar un vector por 1).

A la hora de representar los pasos de eliminación, normalmente es mejor “filtar” estos pasos innecesarios. Definimos un procedimiento general que quita de una lista de abreviaturas aquellas que son innecesarias en la representación. Si como argumento se le da una lista de abreviaturas, devuelve una lista filtrada. Si como argumento se le da una Transformación, devuelve una Transformación cuya lista de abreviaturas está filtrada.

54 ⟨*Filtrado de secuencias de transformaciones* 54⟩≡

```
def filtradopasos(pasos):
    abv = pasos.t if isinstance(pasos,T) else pasos

    p = [T([j for j in T([abv[i]]).t if (isinstance(j,set) and len(j)>1)\
               or (isinstance(j,tuple) and len(j)==3 and j[0]!=0)       \
               or (isinstance(j,tuple) and len(j)==2 and j[0]!=1) ])    \
                                        for i in range(0,len(abv)) ]

    abv = [ t for t in p if t.t] # quitamos abreviaturas vacías de la lista

    return T(abv) if isinstance(pasos,T) else abv
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`filtradopasos`, used in chunks 47–53, 64, 68, and 69a.
Uses `T` 36.

2.3 Inversión de una matriz por eliminación Gaussiana

Para invertir una matriz basta aplicar la eliminación *Gauss-Jordan* sobre las columnas de una matriz cuadrada (`ElimrGJ`). Si la matriz resulta ser de rango completo (Si `R.rango == R.n`), entonces los pasos dados en la eliminación *Gauss-Jordan* aplicados sobre la matriz identidad del mismo orden nos dan la inversa.

El siguiente código obtiene la inversa de una matriz siguiendo el procedimiento anterior (pero demorando las operaciones con fracciones hasta el último momento, `ElimGJ`), y muestra los pasos dados hasta llegar a ella, o hasta llegar a una matriz singular

55 ⟨*Invirtiendo una matriz* 55⟩≡

```
class InvMat(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve la matriz inversa y los pasos dados sobre las columnas"""
        A          = Matrix(data)
        if not A.es_cuadrada():  raise ValueError('Matrix no cuadrada')
        R          = ElimGJ(A)
        self.pasos = R.pasos
        self.TrF   = R.TrF
        self.TrC   = R.TrC
        self.tex   = rprElim( A.apila( I(A.n), 1 ) , self.pasos)
        if R.rango < A.n:        raise ArithmeticError('Matrix singular')
        Inversa    = I(A.n) & T(R.pasos[1])
        super(self.__class__ ,self).__init__(Inversa)
        self.__class__ = Matrix
        if rep:
            display(Math(self.tex))
```

This definition is continued in chunks 56 and 57.
This code is used in chunk 40.
Uses `apila` 89b, `ElimGJ` 49, `es_cuadrada` 87b, `I` 96, `Matrix` 14b, `rprElim` 100b, and `T` 36.

El siguiente código obtiene la inversa de una matriz pero operando con las filas.

56 ⟨*Invirtiendo una matriz* 55⟩+≡

```
class InvMatF(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve la matriz inversa y los pasos dados sobre las filas"""
        A          = Matrix(data)
        if A.m != A.n:
            raise ValueError('Matrix no cuadrada')
        M          = ElimGJF(A)
        self.pasos = M.pasos
        self.TrF   = M.TrF
        self.TrC   = M.TrC
        self.tex   = rprElim( A.concatena(I(A.m),1) , self.pasos)
        if M.rango < A.n:
            raise ArithmeticError('Matrix singular')
        Inversa    = T(M.pasos[0]) & I(A.n)
        super(self.__class__ ,self).__init__(Inversa)
        self.__class__ = Matrix
        if rep:
            display(Math(self.tex))
```

This code is used in chunk 40.
Uses `concatena` 7a, `ElimGJF` 53b, `I` 96, `Matrix` 14b, `rprElim` 100b, and `T` 36.

El siguiente código obtiene la inversa de una matriz operando primero sobre las filas hasta obtener una matriz escalonada y luego operando sobre las columnas hasta obtener la identidad.

57 ⟨*Invirtiendo una matriz* 55⟩+≡

```
class InvMatFC(Matrix):
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Devuelve la matriz inversa y los pasos dados sobre las filas y columnas"""
        A          = Matrix(data)
        if A.m != A.n:
            raise ValueError('Matrix no cuadrada')
        M          = ElimGJ(ElimGF(A))
        self.pasos = M.pasos
        self.TrF   = M.TrF
        self.TrC   = M.TrC
        self.tex   = rprElim( \
                     A.apila(I(A.n),1).concatena(I(A.n).apila(M0(A.n,A.n),1),1), \
                              self.pasos)
        if M.rango < A.n:
            raise ArithmeticError('Matrix singular')
        Inversa    = ( I(A.n) & T(M.pasos[1]) ) * ( T(M.pasos[0]) & I(A.n) )
        super(self.__class__ ,self).__init__(Inversa)
        self.__class__ = Matrix
        if rep:
            display(Math(self.tex))
```

This code is used in chunk 40.
Uses `apila` 89b, `concatena` 7a, `ElimGF` 53a, `ElimGJ` 49, `I` 96, `M0` 95b, `Matrix` 14b, `rprElim` 100b, and `T` 36.

2.4 Resolución de un sistema de ecuaciones homogéneo

El siguiente código devuelve el conjunto de soluciones de un sistema homogéneo $\mathbf{A}\boldsymbol{x} = \mathbf{0}$. Descripción de los atributos:

- `sgen` es un sistema generador del espacio nulo $\mathcal{N}(\mathbf{A})$.
- `determinado` indica si es cierto que el sistema es determinado (una única solución)
- `tex` es la cadena de texto LaTeX que permite representar los pasos dados para resolver el sistema.

58a ⟨*Resolviendo un sistema homogéneo* 58a⟩≡

```
class Homogenea:
    def __init__(self, data, rep=0):
        """Resuelve un Sistema de Ecuaciones Lineales Homogéneo

        y muestra los pasos para encontrarlo"""

        A     = Matrix(data)
        ⟨Cálculo de L y de una base del espacio nulo de A 58b⟩

        self.sgen        = Sistema(base) if base else Sistema([ V0(A.n) ])
        self.determinado = (len(base) == 0)
        self.pasos       = L.pasos;
        self.TrF         = L.TrF
        self.TrC         = L.TrC
        self.tex         = rprElim( A.apila( I(A.n) ,1 ) , self.pasos)
        self.enulo       = SubEspacio(self.sgen)

        if rep:
            display(Math(self.tex))

    ⟨Métodos de representación de la clase Homogenea 103a⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`Homogenea`, never used.
Uses `apila` 89b, `I` 96, `Matrix` 14b, `rprElim` 100b, `Sistema` 7b, `SubEspacio` 72, and `V0` 95a.

La base la constituyen los vectores `v` de `E` que corresponden a los vectores nulos de `L`:

58b ⟨*Cálculo de* `L` *y de una* `base` *del espacio nulo de* `A` 58b⟩≡

```
L     = Elim( A )
E     = I(A.n) & T(L.pasos[1])
base  = [ v for j, v in enumerate(E, 1) if (L|j).es_nulo() ]
```

This code is used in chunk 58a.
Uses `Elim` 47, `I` 96, and `T` 36.

2.5 Resolución de un sistema de ecuaciones

59a ⟨*Texto de ayuda de la clase* SEL 59a⟩≡
```
"""Resuelve un Sistema de Ecuaciones Lineales

mediante eliminación por columnas en la matriz ampliada y muestra
los pasos dados"""
```
This code is used in chunk 59b.
Uses `Sistema` 7b.

59b ⟨*Resolviendo un Sistema de Ecuaciones Lineales* 59b⟩≡
```
class SEL:
    def __init__(self, A, b, rep=0):
        ⟨Texto de ayuda de la clase SEL 59a⟩
        A  = Matrix(A)
        MA = A.concatena(Matrix([-b])).apila(I(A.n+1))
        MA.cfil( {A.m, A.m+A.n} ).ccol( {A.n} )

        L  = Elim( slice(1,A.m)|MA )

        ⟨Aplicamos los pasos de eliminación sobre la matriz ampliada y obtenemos la solución 59c⟩
    ⟨Métodos de representación de la clase SEL 103b⟩
```
This code is used in chunk 40.
Defines:
`SEL`, used in chunk 79a.
Uses `apila` 89b, `concatena` 7a, `Elim` 47, `I` 96, and `Matrix` 14b.

Aplicamos los pasos sobre toda la matriz ampliada (más bien "super ampliada", pues tiene una matriz identidad por debajo). Si el último elemento de la última columna es

59c ⟨*Aplicamos los* pasos *de eliminación sobre la matriz ampliada y obtenemos la solución* 59c⟩≡
```
EA        = Matrix(MA) & T(L.pasos[1])
Normaliza = T([]) if (0|EA|0)==1 else T([( fracc(1,0|EA|0), EA.n )])
EA & Normaliza

K =         slice(1,A.m)|EA|slice(1,A.n);
E = slice(A.m+1,A.m+A.n)|EA|slice(1,A.n)
S = slice(A.m+1,A.m+A.n)|EA|slice(A.n+1,None)

self.base        = Sistema([ v for j, v in enumerate(E,1) if (K|j).es_nulo() ])
self.sgen        = self.base if self.base else Sistema([ V0(A.n) ])
self.determinado = (len(self.base) == 0)

if (L|0).no_es_nulo():
```

```
        warnings.warn("Conjunto de soluciones vacío: Sistema incompatible")
        self.solP  = set()
        self.eafin = set()
    else:
        self.solP  = S|1
        self.eafin = EAfin(self.sgen, self.solP)

    self.pasos       = [[], L.pasos[1]+[Normaliza] ] if Normaliza.t else [[], L.pasos[1]]
    self.TrF         = T(self.pasos[0])
    self.TrC         = T(self.pasos[1])
    self.tex         = rprElim( MA, self.pasos )
    if rep:
        display(Math(self.tex))
```

This code is used in chunk 59b.

Uses `EAfin` 76b, `fracc` 41, `Matrix` 14b, `rprElim` 100b, `Sistema` 7b, `T` 36, and `V0` 95a.

2.6 Cálculo del determinante por eliminación Gaussiana

61a ⟨*Texto de ayuda de la clase* Determinante 61a⟩≡

```
"""Calcula el determinante

mediante eliminación Gaussiana por columnas y muestra los pasos dados"""
```

This code is used in chunk 61b.
Uses `determinante` 93a.

61b ⟨*Calculando el determinante* 61b⟩≡

```
class Determinante:
    def __init__(self, data, disp=0):
        ⟨Texto de ayuda de la clase Determinante 61a⟩

        A  = Matrix(data)

        if not A.es_cuadrada():  raise ValueError('Matrix no cuadrada')

        ⟨Cálculo del determinante y representación de los pasos en Jupyter 62a⟩

        self.tex, self.valor, self.pasos = calculoDet( A )

        self.TrF   = T(self.pasos[0])
        self.TrC   = T(self.pasos[1])

        if disp:
           display(Math(self.tex))

    ⟨Métodos de representación de la clase Determinante 62b⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`Determinante`, used in chunk 93a.
Uses `calculoDet` 62a, `es_cuadrada` 87b, `Matrix` 14b, and `T` 36.

62a ⟨*Cálculo del determinante y representación de los pasos en Jupyter* 62a⟩≡

```
def calculoDet(A):
    producto  = lambda x: 1 if not x else x[0] * producto(x[1:])

    pc  = (A.L().pasos[1])
    ME  = A.extDiag(I(1),1)
    tex = ''
    pasos = [[],[]]

    for i in range(len(pc)):
        S  = [ tr for tr in filter( lambda x: len(x)==2, T(pc[i]).t ) ]
        m  = [-1 if isinstance(tr,set) else tr[0] for tr in S]
        pf = [T([ ( fracc(1, producto(m)) , A.n+1 ) ]) if producto(m)!=1 else T([])]

        tex = rprElimFyC(ME,[pf,[pc[i]]],tex)

        T(pf) & ME & T(pc[i])

        pasos[0] = pf + pasos[0]
        pasos[1] = pasos[1] + [pc[i]]

    Det = simplifica( producto( ME.diag() ) )

    return [tex, Det, pasos]
```

This code is used in chunk 61b.
Defines:
`calculoDet`, used in chunk 61b.
Uses `extDiag` 89c, `fracc` 41, `I` 96, `rprElimFyC` 101a, `simplifica` 81a, and `T` 36.

62b ⟨*Métodos de representación de la clase* `Determinante` 62b⟩≡

```
def __repr__(self):
    """ Muestra un Sistema en su representación Python """
    return 'Valor del determinante:  ' + repr (self.valor)

def _repr_html_(self):
    """ Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook """
    return html(self.latex())

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para representar un Sistema """
    return latex(self.valor)
```

This code is used in chunk 61b.
Uses `determinante` 93a and `Sistema` 7b.

2.7 Diagonalizando en bloques triangulares una matriz cuadrada por semejanza (Dentado)

64 ⟨*Diagonalizando una matriz por bloques triangulares (por* Semejanza*)* 64⟩≡

```
class DiagonalizaS(Matrix):
    def __init__(self, A, espectro, Rep=0):
        ⟨Texto de ayuda para la clase Diagonaliza 65a⟩
        ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
        D             = Matrix(A)
        if not D.es_cuadrada: raise ValueError('Matrix no es cuadrada')
        if not isinstance(espectro, list):
            raise ValueError('espectro no es una lista')
        if len(espectro)!=D.n:
            raise ValueError('número inadecuado de autovalores en la lista espectro')
        S             = I(D.n)
        Tex           = latex( D.apila(S,1) )
        pasosPrevios = [[],[]]
        selecc        = list(range(1,D.n+1))
        for lamda in espectro:
            m = selecc[-1]
            ⟨Restamos λI 65c⟩
            TrCol = filtradopasos(ElimG(selecc|D|selecc).pasos[1])
            ⟨Aplicación de las transformaciones y sus inversas "espejo" 65b⟩
            if m < D.n:
                transf = []; colExcluida = set(selecc)
                for i in range(m,D.n+1):
                    p = BuscaNuevoPivote(i|D);
                    if p:
                        TrCol = filtradopasos([ T([(-fracc(i|D|m, i|D|p), p, m)]) ])
                        ⟨Aplicación de las transformaciones y sus inversas "espejo" 65b⟩
                        colExcluida.add(p)
            ⟨Sumamos λI 65d⟩

            selecc.pop()

        if Rep:
            display(Math(Tex))

        espectro.sort(reverse=True)
        self.espectro = espectro
        self.tex = Tex
        self.S   = S
        self.TrF = T(pasosPrevios[0])
        self.TrC = T(pasosPrevios[1])
        self.pasos = pasosPrevios
        super(self.__class__ ,self).__init__(D)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`Diagonaliza`, used in chunks 65a, 67, and 69b.
Uses `apila` 89b, `BuscaNuevoPivote` 43a, `ElimG` 48, `es_cuadrada` 87b, `filtradopasos` 54, `fracc` 41, `I` 96, `Matrix` 14b, and `T` 36.

65a ⟨*Texto de ayuda para la clase* `Diagonaliza` 65a⟩≡

```
"""Diagonaliza por bloques triangulares una Matrix cuadrada

Encuentra una matriz diagonal semejante mediante trasformaciones de sus
columnas y las correspondientes transformaciones inversas espejo de las
filas. Requiere una lista de autovalores (espectro), que deben aparecer
en dicha lista tantas veces como sus respectivas multiplicidades
algebraicas. Los autovalores aparecen en la diagonal principal de la
matriz diagonal. El atributo S de dicha matriz diagonal es una matriz
cuyas columnas son autovectores de los correspondientes autovalores.
"""
```

This code is used in chunks 64 and 93b.
Uses `Diagonaliza` 64, `espejo` 35b, and `Matrix` 14b.

65b ⟨*Aplicación de las transformaciones y sus inversas "*espejo*"* 65b⟩≡

```
pasos           = [ [], TrCol ]
pasosPrevios[1] = pasosPrevios[1] + pasos[1]

Tex = rprElim( D.apila(S,1), pasos, Tex) if TrCol else Tex
D = D & T(pasos[1])
S = S & T(pasos[1])

pasos           = [ [T(pasos[1]).espejo()**-1] , []]
pasosPrevios[0] = pasos[0] + pasosPrevios[0]

Tex = rprElim( D.apila(S,1), pasos, Tex) if TrCol else Tex
D   = T(pasos[0]) & D
```

This code is used in chunk 64.
Uses `apila` 89b, `espejo` 35b, `rprElim` 100b, and `T` 36.

65c ⟨*Restamos* $\lambda\mathbf{I}$ 65c⟩≡

```
D = D-(lamda*I(D.n))
Tex += '\\xrightarrow[' + latex(lamda) + '\\mathbf{I}]{(-)}' \
                        + latex(D.apila(S,1))
```

This code is used in chunk 64.
Uses `apila` 89b and `I` 96.

65d ⟨*Sumamos* $\lambda\mathbf{I}$ 65d⟩≡

```
D = D+(lamda*I(D.n))
Tex += '\\xrightarrow[' + latex(lamda) + '\\mathbf{I}]{(+)}' \
                        + latex(D.apila(S,1))
```

This code is used in chunk 64.
Uses `apila` 89b and `I` 96.

2.7.1 Diagonalización ortogonal de una matriz simétrica

66 ⟨*Diagonalizando* `O`*rtogonalmente una matriz simétrica* 66⟩≡

```
class DiagonalizaO(Matrix):
    def __init__(self, A, espectro, Rep=0):
        ⟨Texto de ayuda para la clase DiagonalizaO 67a⟩
        ⟨Método auxiliar para creación de una base ortonormal donde q es el último vector 67b⟩

        D =Matrix(A)
        if not D.es_simetrica:
           raise ValueError('La matriz no es simétrica')
        if not isinstance(espectro,list) or len(espectro)!=A.n:
           raise ValueError('Espectro incorrecto')

        S        = I(A.n)
        espectro = list(espectro);
        selecc   = list(range(1,D.n+1))
        for l in espectro:
            D = D - l*I(D.n)
            TrCol = ElimG(selecc|D|selecc).pasos[1]
            D = D + l*I(D.n)
            k       = len(selecc)
            nmenosk = (D.n)-k
            selecc.pop()

            q = ( I(k) & T(TrCol) )|0
            q = (sympy.sqrt(q*q)) * q

            Q = BaseOrtNor(q).concatena(M0(k,nmenosk)).apila( \
                M0(nmenosk,k).concatena(I(nmenosk)))  if nmenosk else BaseOrtNor(q)

            S = S *Q
            D = ~Q*D*Q

        self.Q = S
        espectro.sort(reverse=True)
        self.espectro = espectro
        super(self.__class__ ,self).__init__(D)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`DiagonalizaO`, used in chunk 93c.
Uses `apila` 89b, `concatena` 7a, `ElimG` 48, `es_simetrica` 87c, `I` 96, `M0` 95b, `Matrix` 14b, and `T` 36.

67a ⟨*Texto de ayuda para la clase* DiagonalizaO 67a⟩≡
```
""" Diagonaliza ortogonalmente una Matrix simétrica

Encuentra una matriz diagonal por semejanza empleando una matriz
ortogonal Q a la derecha y su inversa (transpuesta) por la izquierda.
Requiere una lista de autovalores (espectro), que deben aparecer tantas
veces como sus respectivas multiplicidades algebraicas. Los autovalores
aparecen en la diagonal principal de la matriz diagonal. El atributo Q
de la matriz diagonal es la matriz ortogonal cuyas columnas son
autovectores de los correspondientes autovalores. """
```
This code is used in chunks 66 and 93c.
Uses `Diagonaliza` 64 and `Matrix` 14b.

Creamos una base ortonormal de $\mathbb{R}^n$ con $\boldsymbol{q} \in \mathbb{R}^n$ como último vector (Corolario 2.1 de la lección)

67b ⟨*Método auxiliar para creación de una base ortonormal donde* $\boldsymbol{q}$ *es el último vector* 67b⟩≡
```
def BaseOrtNor(q):
    "Crea una base ortonormal cuyo último vector es 'q'"
    if not isinstance(q,Vector): raise ValueError('El argumento debe ser un Vector')
    M = Matrix([q]).concatena(I(q.n)).GS()
    l = [ j for j, v in enumerate(M, 1) if v.no_es_nulo() ]
    l = l[1:len(l)]+[l[0]]
    return (M|l).normalizada()
```
This code is used in chunk 66.
Uses `concatena` 7a, `I` 96, `Matrix` 14b, `normalizada` 88b, and `Vector` 11.

2.8 Diagonalización por congruencia

67c ⟨*Texto de ayuda para la clase* DiagonalizaC 67c⟩≡
```
""" Diagonaliza por congruencia una Matrix simétrica (evitando dividir)

Encuentra una matriz diagonal por conruencia empleando una matriz B
invertible (y entera si es posible) por la derecha y su transpuesta por
la izquierda. No emplea los autovalores. En general los elementos en la
diagonal principal no son autovalores, pero hay tantos elementos
positivos en la diagonal como autovalores positivos, tantos negativos
como autovalores negativos, y tantos ceros como auntovalores nulos. """
```
This code is used in chunks 68 and 94b.
Uses `Diagonaliza` 64 and `Matrix` 14b.

68 ⟨*Diagonalizando una matriz por* Congruencia 68⟩≡

```
class DiagonalizaC(Matrix):
    def __init__(self, data, Rep=0):
        ⟨Texto de ayuda para la clase DiagonalizaC 67c⟩
        ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
        A     = Matrix(data);      colExcluida  = set()
        celim = lambda x: x > p;   pasosPrevios = [ [], [] ]
        #Tex   = latex(A);
        for i in range(1,A.n):
            p = BuscaNuevoPivote(i|A)
            j = [k for k,col in enumerate(A|slice(i,None),i) if (i|col and not k|col)]
            if not (i|A|i):
                if j:
                    Tr = T( (1, j[0], i) )
                    p = i
                    ⟨Aplicación de las transformaciones a las columnas y a las filas 69a⟩
                elif p:
                    Tr = T( {i, p} )
                    p = i
                    ⟨Aplicación de las transformaciones a las columnas y a las filas 69a⟩
            if p:
                ⟨Uso del pivote para eliminar componentes evitando dividir 44⟩
                ⟨Aplicación de las transformaciones a las columnas y a las filas 69a⟩
            colExcluida.add(i)

        self.pasos     = pasosPrevios
        self.tex       = rprElimCF(Matrix(data),self.pasos)
        self.TrF       = filtradopasos(T(self.pasos[0]))
        self.TrC       = filtradopasos(T(self.pasos[1]))
        self.B         = I(A.n) & self.TrC

        if Rep:
            display(Math(self.tex))

        super(self.__class__ ,self).__init__(A)
        self.__class__ = Matrix
```

This definition is continued in chunk 70.
This code is used in chunk 40.
Defines:
  `DiagonalizaC`, used in chunk 94b.
Uses `BuscaNuevoPivote` 43a, `filtradopasos` 54, `I` 96, `Matrix` 14b, `rprElimCF` 101b, and `T` 36.

69a ⟨*Aplicación de las transformaciones a las columnas y a las filas* 69a⟩≡

```
pasos = [ [], filtradopasos([Tr]) ]
pasosPrevios[1] = pasosPrevios[1] + pasos[1]
A = A & T(pasos[1])

pasos = [ filtradopasos([~Tr]) , []]
pasosPrevios[0] = pasos[0] + pasosPrevios[0]
A = T(pasos[0]) & A
```

This code is used in chunks 68 and 70.
Uses `filtradopasos` 54 and `T` 36.

69b ⟨*Texto de ayuda para la clase* `DiagonalizaCr` 69b⟩≡

```
""" Diagonaliza por congruencia una Matrix simétrica

Encuentra una matriz diagonal congruente multiplicando por una matriz
invertible B a la derecha y por la transpuesta de B por la izquierda.
No requiere conocer los autovalores. En general los elementos en la
diagonal principal de la matriz diagonal no son autovalores, pero hay
tantos elementos positivos en la diagonal como autovalores positivos
(incluyendo la multiplicidad de cada uno), tantos negativos como
autovalores negativos (incluyendo la multiplicidad de cada uno), y tantos
ceros como la multiplicidad algebraica del autovalor cero. """
```

This code is used in chunks 70 and 94c.
Uses `Diagonaliza` 64 and `Matrix` 14b.

70 ⟨*Diagonalizando una matriz por* Congruencia 68⟩+≡

```
class DiagonalizaCr(Matrix):
    def __init__(self, data, Rep=0):
        ⟨Texto de ayuda para la clase DiagonalizaCr 69b⟩
        ⟨Definición del método auxiliar BuscaNuevoPivote 43a⟩
        A     = Matrix(data);      colExcluida  = set()
        celim = lambda x: x > p;   pasosPrevios = [ [], [] ]
        Tex   = latex(A);
        for i in range(1,A.n):
            p = BuscaNuevoPivote(i|A)
            j = [k for k,col in enumerate(A|slice(i,None),i) if (i|col and not k|col)]
            if not (i|A|i):
                if j:
                    Tr = T( (1, j[0], i) )
                    p = i
                    ⟨Aplicación de las transformaciones a las columnas y a las filas 69a⟩
                elif p:
                    Tr = T( {i, p} )
                    p = i
                    ⟨Aplicación de las transformaciones a las columnas y a las filas 69a⟩
            if p:
                ⟨Uso del pivote para eliminar componentes con trasformaciones Tipo I 43b⟩
                ⟨Aplicación de las transformaciones a las columnas y a las filas 69a⟩
            colExcluida.add(i)

        self.tex      = Tex
        self.pasos    = pasosPrevios
        self.TrF      = T(self.pasos[0])
        self.TrC      = T(self.pasos[1])
        self.B        = I(A.n) & T(pasosPrevios[1])

        if Rep:
            display(Math(Tex))

        super(self.__class__ ,self).__init__(A)
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
  `DiagonalizaCr`, used in chunk 94c.
Uses `BuscaNuevoPivote` 43a, `I` 96, `Matrix` 14b, and `T` 36.

Capítulo 3

Las clases `SubEspacio` y `EAfin`

El conjunto de vectores $\boldsymbol{x}$ que resuelven el sistema $\mathbf{A}\boldsymbol{x} = \mathbf{0}$ es un subespacio de $\mathbb{R}^n$; y el conjunto de vectores $\boldsymbol{x}$ que resuelven el sistema $\mathbf{A}\boldsymbol{x} = \boldsymbol{b}$ con $\boldsymbol{b} \neq \mathbf{0}$ es un espacio afín de $\mathbb{R}^n$. En este capítulo vamos a definir objetos que representen estos subconjuntos de $\mathbb{R}^n$.

3.1 La clase `SubEspacio` (de $\mathbb{R}^m$)

La clase `SubEspacio` se puede instanciar tanto con un `Sistema` de `Vector`es como con una `Matrix`.

En el primer caso, dado un `Sistema` de vectores, por ejemplo

$$S = \left[\begin{pmatrix}0\\1\\0\end{pmatrix}; \begin{pmatrix}2\\1\\3\end{pmatrix}; \begin{pmatrix}2\\10\\3\end{pmatrix} \right],$$

`SubEspacio( S )` corresponde al conjunto de combinaciones lineales de los `Vector`es de dicho `Sistema`, representado por las siguientes ecuaciones *paramétricas*:

$$\left\{ \boldsymbol{v} \in \mathbb{R}^3 \;\middle|\; \exists \boldsymbol{p} \in \mathbb{R}^2,\ \boldsymbol{v} = \begin{bmatrix}0 & 2\\1 & 0\\0 & 3\end{bmatrix} \boldsymbol{p} \right\}$$

donde el vector $\boldsymbol{p}$ es el vector de parámetros. En el segundo caso, dada una `Matrix`, por ejemplo

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix}-3 & 0 & 2\\6 & 0 & -4\end{bmatrix},$$

`SubEspacio( M )` corresponde al conjunto de `Vector`es que son solución al sistema de ecuaciones $\mathbf{M}\boldsymbol{v} = \mathbf{0}$; y que se puede representar con el sistema de ecuaciones *cartesianas*:

$$\left\{ \boldsymbol{v} \in \mathbb{R}^3 \;\middle|\; \begin{bmatrix}-3 & 0 & 2\end{bmatrix} \boldsymbol{v} = \mathbf{0} \right\}$$

En ambos ejemplos corresponden al mismo subespacio de $\mathbb{R}^3$; y, de hecho, la librería muestra ambos tipos de representación para cada `SubEspacio`: las ecuaciones paramétricas a la izquierda y las cartesianas a la derecha.

$$\left\{ \boldsymbol{v} \in \mathbb{R}^3 \;\middle|\; \exists \boldsymbol{p} \in \mathbb{R}^2,\ \boldsymbol{v} = \begin{bmatrix}0 & 2\\1 & 0\\0 & 3\end{bmatrix} \boldsymbol{p} \right\} = \left\{ \boldsymbol{v} \in \mathbb{R}^3 \;\middle|\; \begin{bmatrix}-3 & 0 & 2\end{bmatrix} \boldsymbol{v} = \mathbf{0} \right\}$$

`SubEspacio` tiene varios atributos.

- `dim`: dimensión del subespacio. En el ejemplo `dim=2`.
- `Rm`: indica el espacio vectorial $\mathbb{R}^m$ al que pertenece `SubEspacio(S)`. En el ejemplo anterior `Rm=3` puesto que es un subespacio de $\mathbb{R}^3$.
- `base`: una base del subespacio (un `Sistema` de `Vector`es de `Rm`). Cuando `dim==0` base es un `Sistema` vacío.

- `sgen`: Un `Sistema` de `Vector`es generador del subespacio. En particular será el sistema de vectores correspondiente a la `Matrix` de coeficientes empleada en la representación con ecuaciones paramétricas. En el ejemplo Cuando `dim==0`, `sgen` contiene un vector nulo de `Rm` componentes.

$$\left[\begin{pmatrix}0\\1\\0\end{pmatrix};\begin{pmatrix}2\\0\\3\end{pmatrix};\right]$$

- `cart`: `Matrix` de coeficientes empleada en la representación con las ecuaciones cartesianas. En el ejemplo

$$\begin{bmatrix}-3 & 0 & 2\end{bmatrix}.$$

La implementación requiere encontrar un `Sistema` base del `SubEspacio` columna de una `Matrix` `A`. Lo haremos pre-escalonando una `A` con `Elim` (así evitamos las fracciones en la medida de lo posible). También necesitaremos encontrar un sistema generador del un espacio nulo de `A`. Lo haremos con el método auxiliar `SGenENulo`.

72 ⟨*Inicialización de la clase* `SubEspacio` 72⟩≡

```
  def __init__(self,data):
      """Inicializa un SubEspacio de Rn"""
      ⟨Método auxiliar SGenENulo que Encuentra un sistema generador del Espacio Nulo de A 73a⟩
      if not isinstance(data, (Sistema, Matrix)):
          raise ValueError(' Argumento debe ser un Sistema o Matrix ')
      if isinstance(data, Sistema):
          A          = Matrix(data)
          self.base  = Sistema([ c for c in Elim(A) if c.no_es_nulo() ])
          self.dim   = len(self.base)
          self.sgen  = self.base if self.base else Sistema([ V0(A.m) ])
          self.cart  = ~Matrix(SGenENulo(~A))
          self.Rn    = A.m
      if isinstance(data, Matrix):
          A          = data
          self.sgen  = SGenENulo(A)
          self.dim   = 0 if self.sgen.es_nulo() else len(self.sgen)
          self.base  = self.sgen if self.dim else Sistema([])
          self.cart  = ~Matrix(SGenENulo(~Matrix(self.sgen)))
          self.Rn    = A.n
```

This code is used in chunk 76a.
Defines:
`SubEspacio`, used in chunks 58a, 73–79, and 105.
Uses `Elim` 47, `Matrix` 14b, `Sistema` 7b, and `V0` 95a.

Una base del espacio nulo está formada por los vectores de `E` correspondientes a los vectores nulos de `K`

73a ⟨*Método auxiliar* SGenENulo *que Encuentra un sistema generador del Espacio Nulo de A* 73a⟩≡

```
def SGenENulo(A):
    """Encuentra un sistema generador del Espacio Nulo de A"""
    K = Elim(A);   E = I(A.n) & T(K.pasos[1])
    S = Sistema([ v for j, v in enumerate(E,1) if (K|j).es_nulo() ])
    return S if S else Sistema([V0(A.n)])
```

This code is used in chunk 72.
Uses Elim 47, I 96, Sistema 7b, T 36, and V0 95a.

Definimos un método que nos indique si es cierto que un SubEspacio está contenido en otro (`contenido_en`). Si `A` y `B` son SubEspacios, la siguiente expresión

`A.contenido_en(B)`

nos dirá si es cierto que `A` es un SubEspacio de `B` (fíjese que como "`contenido_en`" no es un "Método Mágico" de Python, se debe invocar escribiendo `A.contenido_en()`, donde `A` es un SubEspacio.

Para comprobar si un SubEspacio `A` está contenido en un SubEspacio `B`, basta verificar si todos los vectores del sistema generador de `A` son solución de las ecuaciones cartesianas de `B`. Si `B` es un EAfin, entonces `B.v` debe ser nulo y `A` debe estás contenido en `B.S`.

73b ⟨*Métodos de la clase* SubEspacio 73b⟩≡

```
def contenido_en(self, other):
    """Indica si este SubEspacio está contenido en other"""
    self.verificacion(other)
    if isinstance(other, SubEspacio):
        return all ([ (other.cart*v).es_nulo() for v in self.sgen ])
    elif isinstance(other, EAfin):
        return other.v.es_nulo() and self.contenido_en(other.S)
```

This definition is continued in chunks 74 and 75.
This code is used in chunk 76a.
Uses EAfin 76b and SubEspacio 72.

También definimos dos métodos (mágicos) que nos indican

- si dos SubEspacios son iguales (`__eq__`), es decir, que `A` esta contenido en `B` y viceversa; o
- si son distintos (`__ne__`), es decir, que no son iguales.

Así podemos usar las siguientes expresiones booleanas

`A == B` y `A != B`

74a ⟨*Métodos de la clase* SubEspacio 73b⟩+≡

```
def __eq__(self, other):
    """Indica si un subespacio de Rn es igual a otro"""
    self.verificacion(other)
    return self.contenido_en(other) and other.contenido_en(self)

def __ne__(self, other):
    """Indica si un subespacio de Rn es distinto de otro"""
    self.verificacion(other)
    return not (self == other)
```

This code is used in chunk 76a.

Para que estos tres métodos funcionen es necesario un método auxiliar que realice la `verificacion` de que los dos argumentos son `SubEspacio`s o `EAfin`es del mismo espacio vectorial $\mathbb{R}^m$ (como este método tampoco es mágico, se invoca con `self.verificacion()`).

74b ⟨*Métodos de la clase* SubEspacio 73b⟩+≡

```
def verificacion(self,other):
    if not isinstance(other, (SubEspacio, EAfin)) or  not self.Rn == other.Rn:
        raise \
         ValueError('Ambos argumentos deben ser subconjuntos de en un mismo espacio')
```

This code is used in chunk 76a.
Uses `EAfin` 76b and `SubEspacio` 72.

También definimos un método que nos devuelva la suma de dos `SubEspacio`s de $\mathbb{R}^m$: `A + B`. Para ello basta concatenar los `Sistema`s en uno solo.

74c ⟨*Métodos de la clase* SubEspacio 73b⟩+≡

```
def __add__(self, other):
    """Devuelve la suma de subespacios de Rn"""
    self.verificacion(other)
    return SubEspacio(Sistema(self.sgen.concatena(other.sgen)))
```

This code is used in chunk 76a.
Uses `concatena` 7a, `Sistema` 7b, and `SubEspacio` 72.

y definimos otro método que nos devuelva la intersección: `A & B`. Para ello apilamos las matrices de las ecuaciones cartesianas en una sola `Matrix` y obtenemos el `SubEspacio` correspondiente. Si `other` es un `EAfin` llamamos al método de la intersección entre un `EAfin` y un `SubEspacio`.

75a ⟨*Métodos de la clase* SubEspacio 73b⟩+≡
```
def __and__(self, other):
    """Devuelve la intersección de subespacios"""
    self.verificacion(other)
    if isinstance(other, SubEspacio):
        return SubEspacio( self.cart.apila(other.cart) )
    elif  isinstance(other, EAfin):
        return other & self
```
This code is used in chunk 76a.
Uses `apila` 89b, `EAfin` 76b, and `SubEspacio` 72.

Con `~A` obtendremos el complemento ortogonal del `SubEspacio` `A`, es decir, el `Sistema` formado por las filas (las columnas de la transpuesta) de `self.cart`

75b ⟨*Métodos de la clase* SubEspacio 73b⟩+≡
```
def __invert__(self):
    """Devuelve el complemento ortogonal"""
    return SubEspacio( Sistema( ~(self.cart) ) )
```
This code is used in chunk 76a.
Uses `Sistema` 7b and `SubEspacio` 72.

y por último definimos un método que nos indique si un `Vector` `x` pertenece a un `SubEspacio` `A`, es decir, que indique si es cierta o no la siguiente expresión booleana

`x in A`

Basta verificar que el vector es solución del sistema de ecuaciones cartesianas.

75c ⟨*Métodos de la clase* SubEspacio 73b⟩+≡
```
def __contains__(self, other):
    """Indica si un Vector pertenece a un SubEspacio"""
    if not isinstance(other, Vector) or other.n != self.cart.n:
        raise ValueError\
              ('El Vector no tiene el número adecuado de componentes')
    return (self.cart*other == V0(self.cart.m))
```
This code is used in chunk 76a.
Uses `SubEspacio` 72, `V0` 95a, and `Vector` 11.

76a ⟨*La clase SubEspacio* 76a⟩≡

```
class SubEspacio:
    ⟨Inicialización de la clase SubEspacio 72⟩
    ⟨Métodos de la clase SubEspacio 73b⟩
    ⟨Métodos de representación de la clase SubEspacio 105⟩
```

This code is used in chunk 40.
Uses SubEspacio 72.

3.2 La clase EAfin (de $\mathbb{R}^m$)

El conjunto de soluciones de un sistema de ecuaciones homogéneo $\mathbf{A}\boldsymbol{x} = \mathbf{0}$ forma un subespacio (que llamamos espacio nulo $\mathcal{N}(\mathbf{A})$), pero el conjunto de soluciones de $\mathbf{A}\boldsymbol{x} = \boldsymbol{b}$ cuando $\boldsymbol{b} \neq \mathbf{0}$ es un *espacio afín.*

Vamos a crear la clase EAfin. La definiremos como un par $(\mathcal{S}, \boldsymbol{v})$ cuyo primer elemento, $\mathcal{S}$, sea un SubEspacio (el conjunto de soluciones a $\mathbf{A}\boldsymbol{x} = \mathbf{0}$) y cuyo segundo elemento, $\boldsymbol{v}$, sea un vector del espacio afín (una solución particular de $\mathbf{A}\boldsymbol{x} = \boldsymbol{b}$). En el atributo S guardaremos el SubEspacio y en el atributo v un Vector. Así, pues, para instanciar un EAfin usaremos dos argumentos: el primero será un Sistema o Matrix con la que formar el SubEspacio, y el segundo será un Vector.

Cuando $\boldsymbol{v} \in \mathcal{S}$, el espacio afín es un subespacio (que por tanto contiene al vector nulo). Así que si $\boldsymbol{v} \in \mathcal{S}$ en el atributo v guardaremos el vector nulo. Así, si consideramos el sistema "ampliado" que contiene los vectores del sistema generador de S primero, y v como último vector v, y aplicamos el método de eliminación de izquierda a derecha; el último vector tras la eliminación pertenece al espacio afín, y será cero si $\boldsymbol{v} \in \mathcal{S}$. Si vi es cero (su valor por defecto), en selv.v se guardará el vector resultante tras la eliminación, en caso contrario se guardará el vector indicado (vi) como argumento.

76b ⟨*Inicialización de la clase* EAfin 76b⟩≡

```
def __init__(self, data, v, vi=0):
    """Inicializa un Espacio Afín de Rn"""
    self.S  = data if isinstance(data, SubEspacio) else SubEspacio(data)
    if not isinstance(v, Vector) or v.n != self.S.Rn:
        raise ValueError('v y SubEspacio deben estar en el mismo espacio vectorial')
    self.v  = Vector(v) if vi else Elim( self.S.sgen.concatena(Sistema([v])) )|0
    self.Rn = self.S.Rn
```

This code is used in chunk 77a.
Defines:
EAfin, used in chunks 59c, 73–75, 77–79, 104, and 105.
Uses concatena 7a, Elim 47, Sistema 7b, SubEspacio 72, and Vector 11.

77a

```
⟨La clase EAfin 77a⟩≡
  class EAfin:
      ⟨Inicialización de la clase EAfin 76b⟩
      ⟨Métodos de la clase EAfin 77b⟩
      ⟨Métodos de representación de la clase EAfin 104⟩
```

This code is used in chunk 40.
Uses `EAfin` 76b.

Un vector $\boldsymbol{x}$ pertenece al espacio afín $\mathcal{S}$ si verifica las ecuaciones cartesianas, cuya matriz de coeficientes es `self.S.cart`, y cuyo vector del lado derecho es `(self.S.cart)*self.v`. Así pues

77b

```
⟨Métodos de la clase EAfin 77b⟩≡
  def __contains__(self, other):
      """Indica si un Vector pertenece a un EAfin"""
      if not isinstance(other, Vector) or other.n != self.S.cart.n:
          raise ValueError('Vector con un número inadecuado de componentes')
      return (self.S.cart)*other == (self.S.cart)*self.v
```

This definition is continued in chunks 77–79.
This code is used in chunk 77a.
Uses `EAfin` 76b and `Vector` 11.

77c

```
⟨Métodos de la clase EAfin 77b⟩+≡
  def contenido_en(self, other):
      """Indica si este EAfin está contenido en other"""
      self.verificacion(other)
      if isinstance(other, SubEspacio):
           return self.v in other and self.S.contenido_en(other)
      elif isinstance(other, EAfin):
           return self.v in other and self.S.contenido_en(other.S)
```

This code is used in chunk 77a.
Uses `EAfin` 76b and `SubEspacio` 72.

78a ⟨*Métodos de la clase* EAfin 77b⟩+≡

```
  def __eq__(self, other):
      """Indica si un EAfin de Rn es igual a other"""
      self.verificacion(other)
      return self.contenido_en(other) and other.contenido_en(self)

  def __ne__(self, other):
      """Indica si un subespacio de Rn es distinto de other"""
      self.verificacion(other)
      return not (self == other)
```

This code is used in chunk 77a.
Uses EAfin 76b.

78b ⟨*Métodos de la clase* EAfin 77b⟩+≡

```
  def verificacion(self,other):
      if not isinstance(other, (SubEspacio, EAfin)) or  not self.Rn == other.Rn:
          raise \
           ValueError('Ambos argumentos deben ser subconjuntos de en un mismo espacio')
```

This code is used in chunk 77a.
Uses EAfin 76b and SubEspacio 72.

La intersección es el conjunto de soluciones a ambos sistemas de ecuaciones cartesianas. El modo más sencillo es unificar ambos sistemas en uno solo: apilando las matrices de coeficientes por un lado y concatenando los vectores del lado derecho por el otro.

79a
```
⟨Métodos de la clase EAfin 77b⟩+≡
  def __and__(self, other):
      """Devuelve la intersección de este EAfin con other"""
      self.verificacion(other)
      if isinstance(other, EAfin):
          M = self.S.cart.apila( other.S.cart )
          w = (self.S.cart*self.v).concatena( other.S.cart*other.v )
      elif isinstance(other, SubEspacio):
          M = self.S.cart.apila( other.cart )
          w = (self.S.cart*self.v).concatena( V0(other.cart.m) )
      try:
          S=SEL(M,w)
      except:
          print('Intersección vacía')
          return Sistema([])
      else:
          return S.eafin
```

This code is used in chunk 77a.
Uses `apila` 89b, `concatena` 7a, `EAfin` 76b, `SEL` 59b, `Sistema` 7b, `SubEspacio` 72, and `V0` 95a.

Con `~A` obtendremos el mayor `SubEspacio` perpendicular a `A`.

79b
```
⟨Métodos de la clase EAfin 77b⟩+≡
  def __invert__(self):
      """Devuelve el mayor SubEspacio perpendicular a self"""
      return SubEspacio( Sistema( ~(self.S.cart) ) )
```

This code is used in chunk 77a.
Uses `Sistema` 7b and `SubEspacio` 72.

Capítulo 4

Otros trozos de código

4.1 Métodos de representación para el entorno Jupyter

El método `html`, escribe el inicio y el final de un párrafo en html y en medio del párrafo escribirá la cadena `TeX`; que contendrá el código LaTeX de las expresiones matemáticas que queremos que se muestren en pantalla cuando usamos Jupyter Notebook. En el navegador, la librería MathJax de Javascript se encargará de convertir la expresión LaTeX en la grafía correspondiente.

80a ⟨*Método html general* 80a⟩≡
```
def html(TeX):
    """ Plantilla HTML para insertar comandos LaTeX """
    return "<p style=\"text-align:center;\">$" + TeX + "$</p>"
```
This code is used in chunk 40.

El método `latex` general, intentará llamar al método `latex` particular del objeto que se quiere representar (para todos los objetos de esta librería se define su método de representación). Si el objeto no tiene definido el método `latex`, entonces se emplea el método `latex` de la librería Sympy (`sympy.latex()`). Además, se pide que el en tal caso, antes de representar el objeto se simplifican las expresiones si ello es posible. Así,

```
Vector([ sympy.Rational(1.5, 3), fracc(2.4, 1.2), fracc(2, sympy.sqrt(2)) ], rpr='fila')
```

será representado como

$$\left(\tfrac{1}{2},\quad 2,\quad \sqrt{2}\right)$$

80b ⟨*Método latex general* 80b⟩≡
```
def latex(a):
    try:
        return a.latex()
    except:
        return sympy.latex(simplifica(a))
```
This code is used in chunk 40.
Uses `simplifica` 81a.

Con el método simplifica se devuelven las expresiones simplificadas. Si el objeto es una tupla, lista o Sistema, se devuelve un objeto del mismo tipo, pero cuyos elementos han sido simplificados. Si `self` es otro tipo de objeto, entonces se "sympyfica" con `sympy.sympify(self)`, es decir, se transforma un objeto de la librería Sympy, para así poder ser simplificado con el método `sympy.simpify()`.

81a ⟨*Simplificación de expresiones simbólicas* 81a⟩≡
```
def simplifica(self):
    """Devuelve las expresiones simplificadas"""
    if isinstance(self, (list, tuple, Sistema)):
        return type(self)([ simplifica(e) for e in self ])
    else:
        return (sympy.sympify(self)).simplify()
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`simplifica`, used in chunks 62a, 80b, and 81b.
Uses `Sistema` 7b.

81b ⟨*Pinta un objeto en Jupyter* 81b⟩≡
```
def pinta(data):
    display(Math(latex(simplifica(data))))
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`pinta`, never used.
Uses `simplifica` 81a.

4.2 Completando la clase Sistema

4.2.1 Representación de la clase Sistema

Necesitamos indicar a Python cómo representar los objetos de tipo `Sistema`.

Los sistemas, son secuencias finitas de objetos que representaremos con corchetes, separando los elementos por ";"

$$\boldsymbol{v} = [v_1;\ \ldots;\ v_n;]$$

Definimos tres representaciones distintas. Una para la línea de comandos de Python de manera que "abra" el corchete "`[`" y a continuación muestre `self.lista` (la lista de objetos) separados por puntos y comas y se "cierre" el corchete "`]`". Por ejemplo, si la lista es `[a,b,c]`, Python nos mostrará en la linea de comandos: `[a; b; c]`.

La representación en LaTeX sigue el mismo esquema, pero los elementos son mostrados en su representación LaTeX (si la tienen) y es usada a su vez por la representación html usada por el entorno Jupyter.

82a ⟨*Métodos de representación de la clase* Sistema 82a⟩≡

```
def __repr__(self):
    """ Muestra un Sistema en su representación python """
    return 'Sistema([' + \
        '; '.join( repr (e) for e in self ) + \
        ';])'

def _repr_html_(self):
    """ Construye la representación para el entorno jupyter notebook """
    return html(self.latex())

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para representar un Sistema """
    return '\\left[' + \
        ';\;'.join( latex(e) for e in self ) + \
        ';\\right]'
```

This code is used in chunk 7b.
Uses Sistema 7b.

4.2.2 Otros métodos de la clase Sistema

Con el método `sis` obtendremos el `Sistema` correspondiente a cualquier `Sistema` o subclase de `Sistema`. Así, si `A` es una `Matrix`, con `A.sis()` obtenemos el `Sistema` de `Vectores` (columnas) asociado.

82b ⟨*Método para recuperar el* Sistema *de cualquier subclase de* Sistema 82b⟩≡

```
def sis(self):
    return Sistema(self.lista)
```

This code is used in chunk 7b.
Uses Sistema 7b.

82c ⟨*Comprobación de que un* Sistema *es nulo* 82c⟩≡

```
def es_nulo(self):
    """Indica si es cierto que el Sistema es nulo"""
    return self==self*0

def no_es_nulo(self):
    """Indica si es cierto que el Sistema no es nulo"""
    return self!=self*0
```

This code is used in chunk 7b.

Uses Sistema 7b.

83a ⟨*Comprobación de que todos los elementos de un* Sistema *son del mismo tipo* 83a⟩≡

```
def de_composicion_uniforme(self):
    """Indica si es cierto que todos los elementos son del mismo tipo"""
    return all(type(e)==type(self[0]) for e in self)
```

This code is used in chunk 7b.

83b ⟨*Sustitución de un símbolo por un valor en un* Sistema 83b⟩≡

```
def subs(self, s,v):
    if isinstance(self, sympy.Basic):
        return sympy.S(self).subs(s,v)
    elif isinstance(self, Sistema):
        return type(self)([ sympy.S(e).subs(s,v) for e in self ])
```

This code is used in chunk 7b.
Uses Sistema 7b.

83c ⟨*Junta una lista de* Sistema*s en un único* Sistema 83c⟩≡

```
def junta(self, l):
    """Junta una lista o tupla de Sistemas en uno solo concatenando las
    correspondientes listas de los distintos Sistemas"""
    l = l if isinstance(l, list) else [l]

    junta_dos = lambda x, other: x.concatena(other)
    reune     = lambda x: x[0] if len(x)==1 else junta_dos( reune(x[0:-1]), x[-1] )

    return reune([self] + [s for s in l])
```

This code is used in chunk 7b.
Defines:
junta, used in chunk 85b.
Uses concatena 7a.

4.3 Completando la clase `Vector`

4.3.1 Representación de la clase `Vector`

Necesitamos indicar a Python cómo representar los objetos de tipo `Vector`.

Los vectores, son secuencias finitas de números que representaremos con paréntesis, bien en forma de fila

$$\boldsymbol{v} = (v_1, \ldots, v_n)$$

o bien en forma de columna

$$\boldsymbol{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$$

Definimos tres representaciones distintas. Una para la línea de comandos de Python de manera que escriba `Vector` y a continuación encierre la representación de `self.sis` (el sistema de números), entre paréntesis. Por ejemplo, si la lista es `[a,b,c]`, Python nos mostrará en la linea de comandos: `Vector([a,b,c])`.

La representación en LaTeX encierra un vector (en forma de fila o de columna) entre paréntesis; y es usada a su vez por la representación html usada por el entorno Jupyter.

84a ⟨*Representación de la clase* `Vector` 84a⟩≡

```
def __repr__(self):
    """ Muestra el vector en su representación Python """
    return 'Vector(' + repr(self.lista) + ')'

def _repr_html_(self):
    """ Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook """
    return html(self.latex())

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para representar un Vector"""
    if self.rpr == 'fila' or self.n==1:
        return '\\begin{pmatrix}' + \
               ',&'.join([latex(e) for e in self]) + \
               ',\\end{pmatrix}'
    else:
        return '\\begin{pmatrix}' + \
               '\\\\'.join([latex(e) for e in self]) + \
               '\\end{pmatrix}'
```

This code is used in chunk 11.
Uses `Vector` 11.

4.3.2 Otros métodos para la clase `Vector`

84b ⟨*Creación de una* `Matrix` *diagonal a partir de un* `Vector` 84b⟩≡

```
def diag(self):
    """Crea una Matrix diagonal cuya diagonal es self"""
    return Matrix([a*(I(self.n)|j) for j,a in enumerate(self, 1)])
```

This code is used in chunk 11.
Uses `I` 96 and `Matrix` 14b.

85a ⟨*Normalización de un* `Vector` 85a⟩≡

```
  def normalizado(self):
      """Devuelve un múltiplo de un vector (no nulo) pero norma uno"""
      if self.es_nulo(): raise ValueError('Un vector nulo no se puede normalizar')

      return self * fracc(1,sympy.sqrt(self*self))
```

This code is used in chunk 11.
Defines:
`normalizado`, used in chunk 88b.
Uses `fracc` 41.

4.4 Completando la clase `Matrix`

4.4.1 Otras formas de instanciar una `Matrix`

Si se introduce una lista (tupla) de listas o tuplas, creamos una matriz fila a fila. Si se introduce un `SisMat`, se apilan sus matrices concatenando las columnas para obtener una única matriz. Si se introduce una `BlockM` se elimina el particionado y que crea una única matriz.

85b ⟨*Creación del atributo* `lista` *cuando no tenemos una* `lista` *de* `Vector`*es* 85b⟩≡

```
  elif isinstance(data, SisMat):
      self.lista = (data|1).apila(data.lista[1:]).lista.copy() if len(data)>1 \
                                      else (data|1).lista.copy()

  elif isinstance(data, BlockM):
      listmat = [Matrix(sismat) for sismat in data]
      self.lista = (listmat[0]).junta(listmat[1:]).lista.copy()

  elif isinstance(lista[0], (list, tuple, Sistema)):
      ⟨Verificación de que todas las filas de la matriz tendrán la misma longitud 86a⟩
      self.lista  =  [ Vector( [ lista[i][j] for i in range(len(lista)) ] ) \
                                               for j in range(len(lista[0])) ].copy()
```

This code is used in chunk 14a.
Uses `apila` 89b, `BlockM` 110c, `junta` 83c, `Matrix` 14b, `SisMat` 108b, `Sistema` 7b, and `Vector` 11.

4.4.2 Códigos que verifican que los argumentos son correctos

86a ⟨*Verificación de que todas las filas de la matriz tendrán la misma longitud* 86a⟩≡
```
if not all ( type(lista[0])==type(v) and len(lista[0])==len(v) for v in lista ):
    raise ValueError('no todo son listas, o no tienen la misma longitud!')
```

This code is used in chunk 85b.

86b ⟨*Verificación de que todas las columnas de la matriz tienen la misma longitud* 86b⟩≡
```
if not all ( isinstance(v, Vector)   and lista[0].n==v.n       for v in lista ):
    raise ValueError('no todo son vectores, o no tienen la misma longitud!')
```

This code is used in chunk 14a.
Uses `Vector` 11.

4.4.3 Representación de la clase `Matrix`

Y como en el caso de los vectores, construimos los dos métodos de presentación. Uno para la consola de comandos que escribe `Matrix` y entre paréntesis la lista de listas (es decir la lista de filas); y otro para el entorno Jupyter (que a su vez usa la representación LaTeX que representa las matrices entre corchetes como en las notas de la asignatura). Si self.lista es una lista vacía, se representa una matriz vacía.

86c ⟨*Representación de la clase* `Matrix` 86c⟩≡
```
def __repr__(self):
    """ Muestra una matriz en su representación Python """
    return 'Matrix(' + repr(self.lista) + ')'

def _repr_html_(self):
    """ Construye la representación para el  entorno Jupyter Notebook """
    return html(self.latex())

def cfil(self,conjuntoIndices):
    """ Añade el atributo cfilas para insertar lineas horizontales """
    self.cF = set(conjuntoIndices) if conjuntoIndices else {0}
    return self

def ccol(self,conjuntoIndices):
    """ Añade el atributo cfilas para insertar lineas horizontales """
    self.cC = set(conjuntoIndices) if conjuntoIndices else {0}
    return self

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para representar una Matrix """
    ln = [len(n) for n in particion(self.cC,self.n)]
    return \
     '\\left[ \\begin{array}{' + '|'.join([n*'c' for n in ln])  + '}' + \
     '\\\\ \\hline '.join(['\\\\'.join(['&'.join([latex(e) for e in f.lista]) \
       for f in (~M).lista]) \
       for M in [ i|self for i in particion(self.cF,self.m)]]) + \
     '\\\\ \\end{array} \\right]'
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `Matrix` 14b and `particion` 111a.

4.4.4 Otros métodos para la clase `Matrix`

87a ⟨*Métodos útiles para la clase* `Matrix` 87a⟩≡
⟨*Comprobación de que una* `Matrix` *es cuadrada* 87b⟩
⟨*Comprobación de que una* `Matrix` *es simétrica* 87c⟩
⟨*Creación de un* `Vector` *a partir de la diagonal de una* `Matrix` 88a⟩
⟨*Normalizado de las columnas (o filas) de una matriz* 88b⟩
⟨*Apila una lista de* `Matrix` *con el mismo número de columnas en una única* `Matrix` 89b⟩
⟨*Extiende una* `Matrix` *a lo largo de la diagonal con una lista de* `Matrix` 89c⟩
⟨*Transforma una* `Matrix` *más una lista de* `Matrix` *en una* `BlockM` *diagonal* 90⟩
This code is used in chunk 14b.

87b ⟨*Comprobación de que una* `Matrix` *es cuadrada* 87b⟩≡

```
def es_cuadrada(self):
    """Indica si es cierto que la Matrix es cuadrada"""
    return self.m==self.n
```

This code is used in chunk 87a.
Defines:
`es_cuadrada`, used in chunks 55, 61b, 64, 88c, 89a, and 92a.
Uses `Matrix` 14b.

87c ⟨*Comprobación de que una* `Matrix` *es simétrica* 87c⟩≡

```
def es_simetrica(self):
    """Indica si es cierto que la Matrix es simétrica"""
    return self == ~self
```

This code is used in chunk 87a.
Defines:
`es_simetrica`, used in chunk 66.
Uses `Matrix` 14b.

88a ⟨*Creación de un* Vector *a partir de la diagonal de una* Matrix 88a⟩≡

```
def diag(self):
    """Crea un Vector a partir de la diagonal de self"""
    return Vector([ (j|self|j) for j in range(1,min(self.m,self.n)+1)])
```

This code is used in chunk 87a.
Uses Vector 11.

88b ⟨*Normalizado de las columnas (o filas) de una matriz* 88b⟩≡

```
def normalizada(self,o='Columnas'):
    if o == 'Columnas':
        if any( v.es_nulo() for v in self):
            raise ValueError('algún vector es nulo')
        return Matrix([ v.normalizado() for v in self])
    else:
        return ~(~self.normalizada())
```

This code is used in chunk 87a.
Defines:
normalizada, used in chunk 67b.
Uses Matrix 14b and normalizado 85a.

88c ⟨*Comprobación de que una* Matrix *es singular* 88c⟩≡

```
def es_singular(self):
    if not self.es_cuadrada():
        raise ValueError('La matriz no es cuadrada')
    return self.rg()<self.n
```

This code is used in chunk 14b.
Defines:
es_singular, never used.
Uses es_cuadrada 87b.

89a ⟨*Comprobación de que una* `Matrix` *es invertible* 89a⟩≡

```
def es_invertible(self):
    if not self.es_cuadrada():
        raise ValueError('La matriz no es cuadrada')
    return self.rg()==self.n
```

Root chunk (not used in this document).
Defines:
`es_singular`, never used.
Uses `es_cuadrada` 87b.

89b ⟨*Apila una lista de* `Matrix` *con el mismo número de columnas en una única* `Matrix` 89b⟩≡

```
def apila(self, l, c=0):
    """Apila una lista o tupla de Matrix con el mismo número de columnas
    en una única Matrix concatenando las respectivas columnas"""
    l = l if isinstance(l, list) else [l]
    apila_dos = lambda x, other, c=0: ~((~x).concatena(~other,c))
    apila = lambda x: x[0] if len(x)==1 else apila_dos( apila(x[0:-1]), x[-1] , c )

    return apila([self] + [s for s in l])
```

This code is used in chunk 87a.
Defines:
`apila`, used in chunks 55, 57–59, 64–66, 75a, 79a, 85b, and 89c.
Uses `concatena` 7a and `Matrix` 14b.

89c ⟨*Extiende una* `Matrix` *a lo largo de la diagonal con una lista de* `Matrix` 89c⟩≡

```
def ExtiendeDiag(self,lista):
    if not all(isinstance(m,Matrix) for m in lista):
        return ValueError('No es una lista de matrices')
    Ext_dos = lambda x, y: Matrix(BlockM([[x,M0(x.m,y.n)],[M0(y.m,x.n),y] ]))
    ExtDiag     = lambda x: x[0] if len(x)==1 else Ext_dos( ExtDiag(x[0:-1]), x[-1] )
    return ExtDiag([self]+lista)

def extDiag(self,lista,c=0):
    ⟨Método auxiliar CreaLista que devuelve listas 32b⟩
    lista = CreaLista(lista)
    if not all(isinstance(m,Matrix) for m in lista):
        return ValueError('No es una lista de matrices')
    Ext_dos = lambda x, y: x.apila(M0(y.m,x.n),c).concatena(M0(x.m,y.n).apila(y,c),c)
    ExtDiag     = lambda x: x[0] if len(x)==1 else Ext_dos( ExtDiag(x[0:-1]), x[-1] )
    return ExtDiag([self]+lista)
```

This code is used in chunk 87a.

Defines:
extDiag, used in chunk 62a.
ExtiendeDiag, used in chunk 90.
Uses apila 89b, BlockM 110c, concatena 7a, CreaLista 32b, M0 95b, and Matrix 14b.

90 ⟨*Transforma una* Matrix *más una lista de* Matrix *en una* BlockM *diagonal* 90⟩≡

```
def BlockDiag(self,lista):
    if not all(isinstance(m,Matrix) for m in lista):
        return ValueError('No es una lista de matrices')

    lm = [e.m for e in [self]+lista]
    ln = [e.n for e in [self]+lista]
    return key(lm)|self.ExtiendeDiag(lista)|key(ln)
```

This code is used in chunk 87a.
Defines:
BlockDiag, never used.
Uses ExtiendeDiag 89c and Matrix 14b.

4.4.5 Otros métodos de la clase Matrix que usan la eliminación

Para ver la implementación de la eliminación, véase el Capítulo 2.

Formas pre-escalonada (K), escalonada (L), y escalonada reducida (R) y rango

91 ⟨*Métodos de* `Matrix` *que usan la eliminación* 91⟩≡

```
def K(self,rep=0):
    """Una forma pre-escalonada por columnas (K) de una Matrix"""
    return Elim(self,rep)

def L(self,rep=0):
    """Una forma escalonada por columnas (L) de una Matrix"""
    return ElimG(self,rep)

def U(self,rep=0):
    """Una forma escalonada por columnas (L) de una Matrix"""
    return ElimGF(self,rep)

def R(self,rep=0):
    """Forma escalonada reducida por columnas (R) de una Matrix"""
    return ElimGJ(self,rep)

def rg(self):
    """Rango de una Matrix"""
    return self.K().rango
```

This definition is continued in chunks 92–94.
This code is used in chunk 14b.
Uses `Elim` 47, `ElimG` 48, `ElimGF` 53a, `ElimGJ` 49, and `Matrix` 14b.

4.4.6 Otros métodos de la clase `Matrix` que usan la eliminación y que son específicos de las matrices cuadradas

Potencias de una `Matrix` cuadrada

Ahora podemos calcular la `n`-ésima potencia de una `Matrix`. Cuando `n` es un entero positivo; basta multiplicar la `Matrix` por si misma `n` veces.

Si `n` es un entero negativo, entonces necesitamos calcular la inversa de la `n`-ésima potencia; para ello usará el método de eliminación Gaussiano que se describirá en el Capítulo 2.

92a ⟨*Potencia de una* Matrix 92a⟩≡

```
def __pow__(self,n):
    """Calcula la n-ésima potencia de una Matrix"""
    if not isinstance(n,int): raise ValueError('La potencia no es un entero')
    if not self.es_cuadrada:  raise ValueError('Matrix no es cuadrada')

    M = self if n else I(self.n)
    for i in range(1,abs(n)):
        M = M * self

    return M.inversa() if n < 0 else M
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `es_cuadrada` 87b, `I` 96, and `Matrix` 14b.

Inversa de una `Matrix`

92b ⟨*Métodos de* Matrix *que usan la eliminación* 91⟩+≡

```
def inversa(self, rep=0):
    """Inversa de Matrix"""
    return InvMat(self,rep)
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `Matrix` 14b.

Determinante

Para calcular el determinante,

- Comprobamos si la matriz es cuadrada.
- De la lista de abreviaturas de las transformaciones de las columnas usadas para obtener la forma escalonada reducida (**R**) de la matriz (`T(self.R().pasos[1]).t`) seleccionamos las de longitud 2 (las correspondientes a los intercambios y a las transformaciones *Tipo II*) para crear la lista `A` (de las abreviaturas las transformaciones relevantes para el cálculo del determinante).
- Generamos una nueva lista `m` en la que por cada abreviatura `tr` de `A` correspondiente a un intercambio (`set`) incluimos un "-1" (un cambio de signo), por cada abreviatura correspondiente a un producto, incluimos el inverso del número por el que se multiplico cada columna (`tr[0]`).
- Definimos recursivamente la función `producto` de todos los elementos de una lista.
- Si la matriz es singular se devuelve un 0; y en caso contrario el `producto` de los elementos de la lista `m`.

93a ⟨*Métodos de* `Matrix` *que usan la eliminación* 91⟩+≡

```
def determinante(self, rep=0):
    """Devuelve el valor del det. de Matrix"""
    return Determinante(self,rep).valor
```

This code is used in chunk 14b.
Defines:
`determinante`, used in chunks 61a and 62b.
Uses `Determinante` 61b and `Matrix` 14b.

Método de diagonalización por semejanza

93b ⟨*Métodos de* `Matrix` *que usan la eliminación* 91⟩+≡

```
def diagonalizaS(self, espectro, rep=0):
    ⟨Texto de ayuda para la clase Diagonaliza 65a⟩
    return DiagonalizaS(self, espectro, rep)
```

This code is used in chunk 14b.
Defines:
`diagonalizaS`, never used.

Método de diagonalización ortogonal

93c ⟨*Métodos de* `Matrix` *que usan la eliminación* 91⟩+≡

```
def diagonalizaO(self, espectro, rep=0):
    ⟨Texto de ayuda para la clase DiagonalizaO 67a⟩
    return DiagonalizaO(self, espectro)
```

This code is used in chunk 14b.
Defines:
`diagonalizaO`, never used.
Uses `DiagonalizaO` 66.

Método de Gram-Schmidt

94a ⟨*Método Gram-Schmidt para ortogonalizar un sistema de Vectores* 94a⟩≡

```
def GS(self):
    """Devuelve una Matrix equivalente cuyas columnas son ortogonales

    Emplea el método de Gram-Schmidt"""
    A = Matrix(self)
    for n in range(2,A.n+1):
        A & T([ (-fracc((A|n)*(A|j),(A|j)*(A|j)), j, n) \
                for j in range(1,n) if (A|j).no_es_nulo() ])
    return A
```

This code is used in chunk 14b.
Uses `fracc` 41, `Matrix` 14b, and `T` 36.

Método de diagonalización por congruencia

Evitando dividir si es posible. . . entonces la matriz **B** será entera. . .

94b ⟨*Métodos de* `Matrix` *que usan la eliminación* 91⟩+≡

```
def diagonalizaC(self, rep=0):
    ⟨Texto de ayuda para la clase DiagonalizaC 67c⟩
    return DiagonalizaC(self, rep)
```

This code is used in chunk 14b.
Defines:
`diagonalizaC`, never used.
Uses `DiagonalizaC` 68.

O con menos operaciones, a coste de que aparezcan fracciones. . .

94c ⟨*Métodos de* `Matrix` *que usan la eliminación* 91⟩+≡

```
def diagonalizaCr(self, rep=0):
    ⟨Texto de ayuda para la clase DiagonalizaCr 69b⟩
    return DiagonalizaCr(self, rep)
```

This code is used in chunk 14b.
Defines:
`diagonalizaCr`, never used.
Uses `DiagonalizaCr` 70.

4.5 Vectores y Matrices especiales

Notación en Mates 2

Los vectores cero **0** y las matrices cero **0** se pueden implementar como subclases de la clase `Vector` y `Matrix` (pero tenga en cuenta que Python necesita conocer el número de componentes del vector y el orden de la matriz):

`V0` es una subclase de `Vector` (por tanto hereda los atributos de la clase `Vector`), pero el código inicia (y devuelve) un objeto de su superclase, es decir, inicia y devuelve un `Vector`.

95a ⟨*Definición del vector nulo:* `V0` 95a⟩≡

```
class V0(Vector):
    def __init__(self, n ,rpr = 'columna'):
        """ Inicializa el vector nulo de n componentes"""
        super().__init__([0 for i in range(n)], rpr)
        self.__class__ = Vector

class V1(Vector):
    def __init__(self, n ,rpr = 'columna'):
        """ Inicializa el vector nulo de n componentes"""
        super().__init__([1 for i in range(n)], rpr)
        self.__class__ = Vector
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`V0`, used in chunks 58a, 59c, 72, 73a, 75c, 79a, and 95b.
`V1`, used in chunk 95b.
Uses `Vector` 11.

Y lo mismo hacemos para matrices

95b ⟨*Definición de la matriz nula:* `M0` 95b⟩≡

```
class M0(Matrix):
    def __init__(self, m, n=None):
        """ Inicializa una matriz nula de orden n """
        n = m if n is None else n

        super().__init__([ V0(m) for j in range(n)])
        self.__class__ = Matrix

class M1(Matrix):
    def __init__(self, m, n=None):
        """ Inicializa una matriz nula de orden n """
        n = m if n is None else n

        super().__init__([ V1(m) for j in range(n)])
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:

M0, used in chunks 57, 66, and 89c.
M1, never used.
Uses Matrix 14b, V0 95a, and V1 95a.

También debemos definir la matriz identidad de orden n (y sus filas y columnas). En los apuntes de clase no solemos indicar expresamente el orden de la matriz identidad (pues normalmente se sobrentiende por el contexto). Pero esta habitual imprecisión no nos la podemos permitir con el ordenador.

Notación en Mates 2

- I (de orden n) es la matriz tal que ${}_{i|}\mathsf{I}_{|j} = \begin{cases} 1 & \text{si } j = i \\ 0 & \text{si } j \neq i \end{cases}$.

96 ⟨*Definición de la matriz identidad:* I 96⟩≡

```
class I(Matrix):
    def __init__(self, n):
        """ Inicializa la matriz identidad de tamaño n """
        super().__init__([[(i==j)*1 for i in range(n)] for j in range(n)])
        self.__class__ = Matrix
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
I, used in chunks 30, 55–59, 62a, 64–68, 70, 73a, 84b, and 92a.
Uses Matrix 14b.

4.6 Completando la clase T

4.6.1 Otras formas de instanciar una T

Si se instancia T usando otra Transfomación elemental, sencillamente se copia el atributo `t`. Si se instancia T usando una lista (no vacía) de Transfomaciones elementales, el atributo `t` será la lista de abreviaturas resultante de concatenar las abreviaturas de todas las Transfomaciones elementales de la lista empleada en la instanciación.

97 ⟨*Creación del atributo* `t` *cuando se instancia con otra* `T` *o lista de* `T`*s* 97⟩≡

```
if isinstance(t, T):
    self.t = t.t

elif isinstance(t, list) and t and isinstance(t[0], T):
        self.t = [val for sublist in [x.t for x in t] for val in CreaLista(sublist)]
```

This code is used in chunk 31.
Uses `CreaLista` 32b and `T` 36.

4.6.2 Representación de la clase T

De nuevo construimos los dos métodos de presentación. Uno para la consola de comandos que escribe `T` y entre paréntesis la abreviatura (una tupla o un conjunto) que representa la transformación. Así,

- `T( {1, 5} )` : intercambio entre los vectores primero y quinto.
- `T( (6, 2) )` : multiplica por seis el segundo vector.
- `T( (-1, 2, 3) )` : resta el segundo vector al tercero.

La otra representación es para el entorno Jupyter y replica la notación usada en los apuntes de la asignatura:

Python	Representación en Jupyter
`T( {1, 5} )`	$\underset{[\mathbf{1}\rightleftharpoons\mathbf{5}]}{\boldsymbol{\tau}}$
`T( (6, 2) )`	$\underset{[(6)\mathbf{2}]}{\boldsymbol{\tau}}$
`T( (-1, 2, 3) )`	$\underset{[(-1)\mathbf{2}+\mathbf{3}]}{\boldsymbol{\tau}}$

Los apuntes de la asignatura usan una notación matricial, y por tanto es una notación que discrimina entre operaciones sobre las filas o las columnas, situando los operadores a la izquierda o a la derecha de la matriz. En este sentido, nuestra notación en Python hace lo mismo. Así, en la siguiente tabla, la columna de la izquierda corresponde a operaciones sobre las filas, y la columna de la derecha a las operaciones sobre las columnas:

Mates II	Python	Mates II	Python
$\underset{[\boldsymbol{i}\rightleftharpoons\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$	`T( {i,j} ) & A`	$\mathbf{A}\underset{[\boldsymbol{i}\rightleftharpoons\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$	`A & T( {i,j} )`
$\underset{[(a)\boldsymbol{i}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$	`T( (a,i) ) & A`	$\mathbf{A}\underset{[(a)\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$	`A & T( (a,j) )`
$\underset{[(a)\boldsymbol{i}+\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}\mathbf{A}$	`T( (a,i,j) ) & A`	$\mathbf{A}\underset{[(a)\boldsymbol{i}+\boldsymbol{j}]}{\boldsymbol{\tau}}$	`A & T( (a,i,j) )`

Secuencias de transformaciones. Considere las siguientes transformaciones

- multiplicar por 2 el primer vector, cuya abreviatura es: `(2, 1)`
- intercambiar el tercer vector por cuarto, cuya abreviatura es: `{3, 4}`

Para indicar una secuencia que contiene ambas transformaciones, usaremos una lista de abreviaturas: `[(2,1), {3,4}]`.

De esta manera, cuando componemos ambas operaciones: `T( (2, 1) ) & T( {3, 4} )`, nuestra librería nos devuelve la trasformación composición de las dos operaciones **en el orden en el que han sido escritas**:

al escribir `T( (2, 1) ) & T( {3, 4} )` Python nos devuelve `T( [ (1, 2), {3, 4} ] )`

Por tanto, si queremos realizar dichas operaciones sobre las columnas de la matriz $\mathbf{A}$, podemos hacerlo de dos formas:

- `A & T( (2, 1) ) & T( {3, 4} )` (indicando las transformaciones de una en una)
- `A & T( [(2, 1), {3, 4}] )` (usando la transformación composición de todas ellas)

y si queremos operar sobre la filas hacemos exactamente igual, pero a la izquierda de la matriz

- `T( (2, 1) ) & T( {3, 4} ) & A`
- `T( [(2, 1), {3, 4}] ) & A`

Representación de una secuencia de transformaciones.

Representación en la consola de Python	Representación en Jupyter
`T( [ (2, 1), (1, 3, 2) ] )`	$\underset{\substack{\left[(2)\mathbf{1}\right]\\ \left[(1)\mathbf{3}+\mathbf{2}\right]}}{\boldsymbol{\tau}}$

Representación de transformaciones identidad. Si las transfomaciones multiplican un vector por 1, y suman un vector nulo a otro vector, dichas transformaciones no cabian el sistema de vectores. Lo habitual es que si un paso no modifica nada, que no se represente, por ello se filtran los pasos con el procedimiento ⟨*Filtrado de secuencias de transformaciones* 54⟩; si, a resultas del filtrado, la lista de abreviaturas es vacía entonces la representación en LaTeX es una cadena vacía (no se pinta ningún símbolo en Júpyter). Si el atributo **`rpr`** es distinto de `'v'` la representación en Jupiter se realiza en horizontal.

99 ⟨*Representación de la clase* T 99⟩≡

```
def __repr__(self):
    """ Muestra T en su representación Python """
    return 'T(' + repr(self.t) + ')'

def _repr_html_(self):
    """ Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook """
    return html(self.latex())

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para representar una Trans. Elem. """
    def simbolo(t):
        """Escribe el símbolo que denota una trasformación elemental particular"""
        if isinstance(t,set):
            return '\\left[\\mathbf{' + latex(min(t)) + \
              '}\\rightleftharpoons\\mathbf{' + latex(max(t)) + '}\\right]'
        if isinstance(t,tuple) and len(t) == 2:
            return '\\left[\\left(' + \
              latex(t[0]) + '\\right)\\mathbf{'+ latex(t[1]) + '}\\right]'
        if isinstance(t,tuple) and len(t) == 3:
            return '\\left[\\left(' + latex(t[0]) + '\\right)\\mathbf{' + \
              latex(t[1]) + '}' + '+\\mathbf{' + latex(t[2]) + '} \\right]'

    if isinstance(self.t, (set, tuple) ):
        return '\\underset{' + simbolo(self.t) + '}{\\pmb{\\tau}}'

    elif self.t == []:
        return ' '

    elif isinstance(self.t, list) and self.rpr=='v':
        return '\\underset{\\begin{subarray}{c} ' + \
              '\\\\'.join([simbolo(i) for i in self.t])  + \
              '\\end{subarray}}{\\pmb{\\tau}}'

    elif isinstance(self.t, list):
        return '\\underset{' + \
               '}{\\pmb{\\tau}}\\underset{'.join([simbolo(i) for i in self.t]) + \
               '}{\\pmb{\\tau}}'
```

This code is used in chunk 36.
Uses T 36.

4.7 Representación de los procesos de eliminación Gaussiana

Cuando hemos encadenado varios procedimientos de eliminación, deberíamos poder ver los pasos desde el principio hasta el final. Para ello comprobamos si `data` fue obtenido mediante un proceso previo de eliminación. El modo de saberlo es comprobar si `data` posee el atributo `pasos`. El atributo `tex` guarda el código LaTeX que muestra el proceso completo, y se construye aplicando el método `PasosYEscritura`. El atributo `pasos` guarda las listas de abreviaturas de las transformaciones elementales empleadas. Por comodidad añadimos dos atributos más: `TrF` es la Ttransformación aplicada a las filas y `TrC` es la Ttransformación aplicada a las columnas.

100a ⟨*Se guardan los atributos* `tex` *y* `pasos` *(y se muestran los pasos si se pide)* 100a⟩≡

```
pasosPrevios = data.pasos if hasattr(data, 'pasos') and data.pasos else [[],[]]
TexPasosPrev = data.tex   if hasattr(data, 'tex')   and data.tex   else []
self.tex = rprElim(data, pasos, TexPasosPrev)
pasos[0] = pasos[0] + pasosPrevios[0]
pasos[1] = pasosPrevios[1] + pasos[1]
self.pasos = pasos
self.TrF = T(pasos[0])
self.TrC = T(pasos[1])
if rep:
    display(Math(self.tex))
```

This code is used in chunks 47–53.
Uses `rprElim` 100b and `T` 36.

Cuando mostramos los pasos, es más legible mostrar únicamente los que modifican la matriz (omitiendo sustituciones de una columna por ella misma, productos de una columna por 1, o sumas de un vector nulo a una columna).

El atributo `tex` guardará el código LaTeX que muestra el proceso completo. Si ha habido transformaciones previas, la cadena de LaTeX que permite su representación en el entorno Jupyter estará guardada en la variable (`TexPasosPrev`), y a dicha cadena hay que añadir la correspondiente cadena de LaTeX que permita representar los nuevos `pasos` dados como argumento de este método. Si `TexPasosPrev` es vacío, la escritura comienza con la representación de `data`. A la hora de representar los pasos hay que tener en cuenta si se dan sobre las filas (`l==0`) o sobre las columnas (`l==1`).

100b ⟨*Representación de un proceso de eliminación* 100b⟩≡

```
def rprElim(data, pasos, TexPasosPrev=[]):
    """Escribe en LaTeX los pasos efectivos y las sucesivas matrices"""
    A = data.copy()
    if isinstance (data, Matrix):
        A.cF, A.cC = data.cF, data.cC

    tex = latex(data) if not TexPasosPrev else TexPasosPrev
    for l in 0,1:
        if l==0:
            for i in reversed(range(len(pasos[l]))):
                tex += '\\xrightarrow[' + latex(pasos[l][i]) + ']{}'
                tex += latex( pasos[l][i] & A )
        if l==1:
            for i in range(len(pasos[l])):
                tex += '\\xrightarrow{' + latex(pasos[l][i]) + '}'
                tex += latex( A & pasos[l][i] )

    return tex
```

This definition is continued in chunks 101 and 102.
This code is used in chunk 40.
Defines:
`rprElim`, used in chunks 55–59, 65b, 100a, and 102.
Uses `Matrix` 14b.

101a ⟨*Representación de un proceso de eliminación* 100b⟩+≡

```
def rprElimFyC(data, pasos, TexPasosPrev=[]):
    """Escribe en LaTeX los pasos efectivos y las sucesivas matrices"""
    A = data.copy()
    if isinstance (data, Matrix):
        A.cF, A.cC = data.cF, data.cC

    #pasos[0] = list(reversed(pasos[0]))

    tex = latex(data) if not TexPasosPrev else TexPasosPrev
    for i in range(len(pasos[1])):
        tex += '\\xrightarrow' \
               + '[' + latex(T(pasos[0][-i-1])) + ']' \
               + '{' + latex(T(pasos[1][i])) + '}'
        tex += latex( pasos[0][-i-1] & A & pasos[1][i] )

    return tex
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`rprElimFyC`, used in chunks 62a and 102.
Uses `Matrix` 14b and `T` 36.

101b ⟨*Representación de un proceso de eliminación* 100b⟩+≡

```
def rprElimCF(data, pasos, TexPasosPrev=[]):
    """Escribe en LaTeX los pasos efectivos y las sucesivas matrices"""
    A = data.copy()
    if isinstance (data, Matrix):
        A.cF, A.cC = data.cF, data.cC

    #pasos[0] = list(reversed(pasos[0]))

    tex = latex(data) if not TexPasosPrev else TexPasosPrev
    for i in range(len(pasos[1])):
        tex += '\\xrightarrow[]{' + latex(T(pasos[1][i])) + '}'
        tex += latex( A & pasos[1][i] )
        tex += '\\xrightarrow['   + latex(T(pasos[0][-i-1])) + ']{}'
        tex += latex( pasos[0][-i-1] & A )

    return tex
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`rprElimCF`, used in chunks 68 and 102.
Uses `Matrix` 14b and `T` 36.

Este procedimento añadido es para “pintar” los pasos de eliminación.

102 ⟨*Representación de un proceso de eliminación* 100b⟩+≡

```
def dispElim(self, pasos, TexPasosPrev=[]):
    display(Math(rprElim(self, pasos, TexPasosPrev)))

def dispElimFyC(self, pasos, TexPasosPrev=[]):
    display(Math(rprElimFyC(self, pasos, TexPasosPrev)))

def dispElimCF(self, pasos, TexPasosPrev=[]):
    display(Math(rprElimCF(self, pasos, TexPasosPrev)))
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`dispElim`, never used.
`dispElimCF`, never used.
`dispElimFyC`, never used.
Uses `rprElim` 100b, `rprElimCF` 101b, and `rprElimFyC` 101a.

4.8 Representación de la resolución de sistemas de ecuaciones

103a ⟨*Métodos de representación de la clase* Homogenea 103a⟩≡

```
def __repr__(self):
    """Muestra el Espacio Nulo de una matriz en su representación Python"""
    return 'Combinaciones lineales de (' + repr(self.sgen) + ')'

def _repr_html_(self):
    """Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook"""
    return html(self.latex())

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para la solución de un Sistema Homogéneo"""
    if self.determinado:
        return '\\left\\{\ ' + latex(self.sgen|1) + '\ \\right\\}'
    else:
        return '\\mathcal{L}\\left(\ ' + latex(self.sgen) + '\ \\right)'
```

This code is used in chunk 58a.
Uses `Sistema` 7b.

103b ⟨*Métodos de representación de la clase* SEL 103b⟩≡

```
def __repr__(self):
    """Muestra el Espacio Nulo de una matriz en su representación Python"""
    return repr(self.solP) + ' + Combinaciones lineales de (' + repr(self.sgen) + ')'

def _repr_html_(self):
    """Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook"""
    return html(self.latex())

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para la solución de un Sistema Homogéneo"""
    if self.determinado and self.solP:
        return '\\left\\{\ ' + latex(self.solP) + '\ \\right\\}'
    else:
        return self.eafin.EcParametricas() if self.solP else latex(set())
```

This code is used in chunk 59b.
Uses `EcParametricas` 104 and `Sistema` 7b.

4.9 Completando la clase EAfin

4.9.1 Representación de la clase EAfin

104 ⟨*Métodos de representación de la clase* EAfin 104⟩≡

```
def _repr_html_(self):
    """Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook"""
    return html(self.latex())

def EcParametricas(self, d=0):
    """Representación paramétrica de EAfin"""
    punto = latex(self.v) + '+' if (self.v != 0*self.v) else ''
    if d: display(Math(self.EcParametricas()))
    return '\\left\\{ \\boldsymbol{v}\\in\\mathbb{R}^' \
      + latex(self.S.Rn) \
      + '\ \\left|\ \\exists\\boldsymbol{p}\\in\\mathbb{R}^' \
      + latex(max(self.S.dim,1)) \
      + ',\\; \\boldsymbol{v}= ' \
      + punto \
      + latex(Matrix(self.S.sgen)) \
      + '\\boldsymbol{p}\\right. \\right\\}' \

def EcCartesianas(self, d=0):
    """Representación cartesiana de EAfin"""
    if d: display(Math(self.EcCartesianas()))
    return '\\left\\{ \\boldsymbol{v}\\in\\mathbb{R}^' \
      + latex(self.S.Rn) \
      + '\ \\left|\ ' \
      + latex(self.S.cart) \
      + '\\boldsymbol{v}=' \
      + latex(self.S.cart*self.v) \
      + '\\right.\\right\\}' \

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para un EAfin de Rn"""
    return self.EcParametricas() + '\\; = \\;' + self.EcCartesianas()
```

This code is used in chunk 77a.
Defines:
  EcCartesianas, used in chunk 105.
  EcParametricas, used in chunks 103b and 105.
Uses EAfin 76b and Matrix 14b.

4.10 Completando la clase SubEspacio

4.10.1 Representación de la clase SubEspacio

105 ⟨*Métodos de representación de la clase* SubEspacio 105⟩≡

```
def _repr_html_(self):
    """Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook"""
    return html(self.latex())

def EcParametricas(self, d=0):
    """Representación paramétrica del SubEspacio"""
    if d: display(Math(self.EcParametricas()))
    return EAfin(self.sgen,self.sgen|1).EcParametricas()

def EcCartesianas(self, d=0):
    """Representación cartesiana del SubEspacio"""
    if d: display(Math(self.EcCartesianas()))
    return EAfin(self.sgen,self.sgen|1).EcCartesianas()

def latex(self):
    """ Construye el comando LaTeX para un SubEspacio de Rn"""
    return EAfin(self.sgen,self.sgen|1).latex()
```

This code is used in chunk 76a.
Uses `EAfin` 76b, `EcCartesianas` 104, `EcParametricas` 104, and `SubEspacio` 72.

4.11 La clase `BlockM`. Matrices particionadas

Las matrices particionadas no son tan importantes para seguir el curso, aunque si se usan en esta librería. Piense que cuando invierte una matriz o resuelve un sistema de ecuaciones, usa una matriz particionada (con dos bloques: una matriz arriba, y la matriz identidad con idéntico número de columnas debajo). Como esta librería replica lo que se ve en clase, es necesario definir las matrices particionadas. Si quiere, ***puede saltarse esta sección****: el modo de particionar una matriz es sencillo y se puede aprender rápidamente con el siguiente Notebook*

Tutorial previo en un Jupyter notebook

Consulte el Notebook sobre el **uso de la librería `nacal`** en la carpeta "Notebooks" en `https://github.com/mbujosab/nacallib/tree/master/doc/Notebooks`.

4.11.1 La clase `SisMat`. Sistema de Matrices

De manera auxiliar y para ayudar a una representación más clara de las `BlockM` y del funcionamiento del operador selector de un `Sistema` en el caso de las `BlockM`, vamos a definir una nueva subclase auxiliar de `Sistema`, compuesto por matrices con el mismo número de columnas. Lo denominaremos `SisMat` (sistema de matrices) y lo representaremos entre paréntesis y con las `Matrix` dispuestas unas encima de otras y separadas por lineas horizontales (algo así como un vector en forma de columna cuyos elementos son matrices):

$$\left(\begin{array}{ccc} 1 & 2 & 1 \\ 7 & -3 & 0 \\ 6 & 4 & 2 \\ \hline 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array}\right)$$

Y si el sistema SisMat contiene una única Matrix, también pintamos los corchetes de la matriz para no confundir un SisMat con una Matrix:

$$\left(\begin{bmatrix}1 & 2 & 1\\ 7 & -3 & 0\\ 6 & 4 & 2\end{bmatrix}\right)$$

Es decir, si está encerrado entre paréntesis es un SisMat.

Para mayor comodidad, Matrix(B) donde B es una SisMat apila las matrices de B en una única Matrix.

Una vez definidos los SisMat, definiremos las matrices por bloques BlockM como listas de SisMat (cada SisMat será una columna de matrices). Así, si A es una BlockM, entonces A|1 selecciona un SisMat con las matrices de la primera columna de A (con 1|A generamos una BlockM cuyas SisMats contienen únicamente las Matrix de la primera fila de BlockM).

106a ⟨*Inicialización de la clase* SisMat 106a⟩≡

```
  def __init__(self, data):
      """Inicializa un SisMat con una lista, tupla o Sistema de Matrix,
      (todas con el mismo número de columnas).
      """
      super().__init__(data)

      lista = Sistema(data).lista.copy()

      if isinstance(data[0], Matrix):

          ⟨Verificamos que todas las Matrix tienen el mismo número de columnas 106b⟩
          self.lista = lista.copy()

      self.n     = len(self)

      self.ln    = (self|1).n
      self.lm    = [matriz.m for matriz in self]
```

This code is used in chunk 108b.
Uses Matrix 14b, SisMat 108b, and Sistema 7b.

106b ⟨*Verificamos que todas las Matrix tienen el mismo número de columnas* 106b⟩≡

```
  if not all( isinstance(m,Matrix) and m.n==lista[0].n for m in self):
      raise ValueError('O no todo son Matrix o no tienen el mismo número de columnas!')
```

This code is used in chunk 106a.
Uses Matrix 14b.

Cuando el argumento del operador selector por la derecha es entero, lista o slice, funciona como como con cualquier Sistema genérico. Pero cuando el argumento es un *conjunto*, se particiona el sistema, de manera que se devuelve la BlockM resultante de particionar las matrices por la derecha de las columnas cuyos índices aparecen en el conjunto (manteniendo las particiones horizontales)

107a ⟨*Operador selector por la derecha para la clase* SisMat 107a⟩≡
```
  def __or__(self, j):
      ⟨Operador selector por la derecha cuando el argumento es entero, lista o slice 18a⟩
      elif isinstance(j, set):
          return BlockM([ SisMat( [Mat|list(c) for Mat in self] ) \
                                          for c in particion(j, self.ln) ])
```

This code is used in chunk 108b.
Uses BlockM 110c, particion 111a, and SisMat 108b.

Cuando el argumento del operador selector por la izquierda es entero, lista o slice, funciona como por la derecha. Pero cuando el argumento es un *conjunto*, se reparticiona SisMat por debajo de las filas cuyos índices aparecen en el conjunto (manteniendo las particiones horizontales). Para ello se unifica el SisMat en una única Matrix, que se trocea en submatrices por las filas indicadas en el argumento i.

107b ⟨*Operador selector por la izquierda para la clase* SisMat 107b⟩≡
```
  def __ror__(self,i):
      """Hace exactamente lo mismo que el método __or__ por la derecha
      cuando es el argumento es int, list, tuple o slice. Cuando el
      argumento es un conjunto se reparticiona por las filas indicadas por
      el conjunto"""
      if isinstance(i, (int, list, tuple, slice)):
          return self | i
      elif isinstance(i, set):
          return SisMat([ list(f)|Matrix(self) for f in particion(i, Matrix(self).m) ])
```

This code is used in chunk 108b.
Uses Matrix 14b, particion 111a, and SisMat 108b.

107c ⟨*Representación de la clase* SisMat 107c⟩≡
```
  def __repr__(self):
      """ Muestra un SisMat en su representación Python """
      return 'SisMat(' + repr(self.lista) + ')'

  def _repr_html_(self):
      """ Construye la representación para el entorno Jupyter Notebook """
      return html(self.latex())
```

This definition is continued in chunk 108a.
This code is used in chunk 108b.
Uses SisMat 108b.

108a ⟨*Representación de la clase* SisMat 107c⟩+≡

```
def latex(self):
    """ Escribe el código de LaTeX para representar una SisMat """
    if self.n == 1:
        return '\\begin{pmatrix}' + latex(self|1) + '\\end{pmatrix}'

    else:
        return \
          '\\left(\\!\\!\\!\\!\\left(' + \
          '\\begin{array}{' + self.ln*'c' + '}' + \
          '\\\\ \\hline\\hline'.join( ['\\\\'.join( ['&'.join( [latex(e) \
                 for e in fila ]) for fila in ~Mat ]) for Mat in self ]) + \
          '\\\\' + \
          '\\end{array}' + \
          '\\right)\\!\\!\\!\\!\\right)'
```

This code is used in chunk 108b.
Uses SisMat 108b.

La clase SisMat junto con el listado de sus métodos aparece en el siguiente recuadro:

108b ⟨*Definición de la clase* SisMat 108b⟩≡

```
class SisMat(Sistema):
    ⟨Inicialización de la clase SisMat 106a⟩
    ⟨Operador selector por la derecha para la clase SisMat 107a⟩
    ⟨Operador selector por la izquierda para la clase SisMat 107b⟩
    ⟨Representación de la clase SisMat 107c⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
SisMat, used in chunks 18c, 21b, 85b, and 106–109.
Uses Sistema 7b.

4.11.2 La clase BlockM. Matrices particionadas (o matrices por bloques)

Las matrices por bloques o cajas $\boxed{\mathbf{A}}$ son tablas de matrices de modo que todas las matrices de una misma fila comparten el mismo número de filas, y todas las matrices de una misma columna comparten el mismo número de columnas. Por ello al “pegar” todas ellas obtenemos una gran matriz.

Aquí implementamos las matrices particionadas en la clase BlockM, pero lo hacemos de un modo ligeramente diferente: las BlockM serán sistemas de SisMat con el mismo número de matrices, y tales que las matrices *i*ésimas de dichos SisMat tengan el mismo número de filas.

El argumento de inicialización es una lista de **Sistemas** de matrices (o de SisMats), cada elemento de la lista será una columna de bloques (o submatrices con el mismo número de columnas).

Alternativamente, el argumento de inicialización puede ser una lista de listas de matrices con el mismo número de filas. Cada lista de matrices será una fila de bloques (o submatrices con el mismo número de filas).

El atributo `self.n` contiene el número de SisMats (columnas de bloques o submatrices) y `self.m` contiene el número de matrices de dichos SisMat (filas de bloques o submatrices). Añadimos el atributo `self.ln`, que es una lista con el número de filas que tienen las submatrices de cada fila, y `self.lm` con el número de columnas de las submatrices de cada columna.

109 ⟨*Inicialización de la clase* BlockM 109⟩≡

```
def __init__(self, data):
    """Inicializa una BlockM con una lista, tupla, o Sistema: de SisMats
    (serán las columnas de matrices) o bien de listas o tuplas de
    matrices (filas de matrices)
    """
    super().__init__(data)

    lista = Sistema(data).lista

    if isinstance(lista[0], Sistema):
        ⟨Verificación de que todos son Sistemas de matrices y de la misma longitud 110a⟩
        self.lista = [ SisMat(e) for e in lista ].copy()

    elif isinstance(data[0], (list, tuple)):
        ⟨Verificación de que todas son listas de matrices y de la misma longitud 110b⟩
        self.lista  =  [ SisMat([ lista[j][i] for j in range(len(lista))]) \
                                              for i in range(len(lista[0])) ].copy()

    self.m     = len(self|1)
    self.n     = len(self)

    self.lm    = (self|1).lm
    self.ln    = [sm.ln for sm in self]
```

This code is used in chunk 110c.
Uses `BlockM` 110c, `SisMat` 108b, and `Sistema` 7b.

110a ⟨*Verificación de que todos son Sistemas de matrices y de la misma longitud* 110a⟩≡

```
if not all ( isinstance(s, Sistema) and s.de_composicion_uniforme() and \
             isinstance(s|1, Matrix) and  len(s)==len(lista[0]) for s in lista ):
    raise ValueError('no son Sistemas de matrices, o no tienen la misma longitud!')
```

This code is used in chunk 109.
Uses `Matrix` 14b and `Sistema` 7b.

110b ⟨*Verificación de que todas son listas de matrices y de la misma longitud* 110b⟩≡

```
if not all ( isinstance(s, (list,tuple)) and  isinstance(s[0], Matrix) and \
             all(type(e)==type(lista[0]) for e in lista) and \
             len(s)==len(lista[0]) for s in lista ):
    raise ValueError('no son listas de matrices, o no tienen la misma longitud!')
```

This code is used in chunk 109.
Uses `Matrix` 14b.

La clase `BlockM` junto con el listado de sus métodos aparece en el siguiente recuadro:

110c ⟨*Definición de la clase* `BlockM` 110c⟩≡

```
class BlockM(Sistema):
    ⟨Inicialización de la clase BlockM 109⟩
    ⟨Operador selector por la derecha para la clase BlockM 112b⟩
    ⟨Operador selector por la izquierda para la clase BlockM 113c⟩
    ⟨Representación de la clase BlockM 114⟩
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`BlockM`, used in chunks 12, 18c, 21b, 85b, 89c, 107a, 109, and 111–14.
Uses `Sistema` 7b.

4.11.3 Particionado de matrices

Vamos a completar las capacidades de los operadores "`i|`" y "`|j`" sobre matrices. Hasta ahora, si los argumentos `i` o `j` eran *enteros* (`int`), se seleccionaba una fila o una columna respectivamente; y si los argumentos `i` o `j` eran *listas o tuplas* de índices, se generaba una submatriz con las filas o las columnas indicadas.

Aquí, si los argumentos `i` o `j` son conjuntos de enteros, asumimos que dichos enteros indican las filas o columnas por las que se debe particionar una `Matrix` según el siguiente cuadro explicativo:

Notación en Mates 2

- Si $p \leq q \in \mathbb{N}$ denotaremos con $(p:q)$ a la secuencia $p, p+1, \ldots, q$, (es decir, a la lista ordenada de los números de $\{k \in \mathbb{N} | p \leq k \leq q\}$).
- Si $i_1, \ldots, i_r \in \mathbb{N}$ con $i_1 < \ldots < i_r \leq m$ donde m es el número de filas de $\mathbf{A}$, entonces ${}_{\{i_1,\ldots,i_r\}|}\mathbf{A}$ es la matriz de bloques

$$ {}_{\{i_1,\ldots,i_r\}|}\mathbf{A} = \left[\begin{array}{c} {}_{(1:i_1)|}\mathbf{A} \\ \hline {}_{(i_1+1:i_2)|}\mathbf{A} \\ \hline \vdots \\ \hline {}_{(i_r+1:m)|}\mathbf{A} \end{array}\right] $$

- Si $j_1, \ldots, j_s \in \mathbb{N}$ con $j_1 < \ldots < j_s \leq n$ donde n es el número de columnas de $\mathbf{A}$, entonces $\mathbf{A}_{|\{j_1,\ldots,j_s\}}$ es la matriz de bloques

$$ \mathbf{A}_{|\{j_1,\ldots,j_s\}} = \left[\begin{array}{c|c|c|c} \mathbf{A}_{|(1:j_1)} & \mathbf{A}_{|(j_1+1:j_2)} & \cdots & \mathbf{A}_{|(j_s+1:n)} \end{array}\right] $$

Comencemos por la partición de índices a partir de un conjunto y un número (correspondiente al último índice).

111a ⟨*Definición del método* `partición` 111a⟩≡

```
def particion(s,n):
    """ genera la lista de particionamiento a partir de un conjunto y un número
    >>> particion({1,3,5},7)

    [[1], [2, 3], [4, 5], [6, 7]]
    """
    p = sorted(list(s | set([0,n])))
    return [ list(range(p[k]+1,p[k+1]+1)) for k in range(len(p)-1) ]
```

This code is used in chunk 40.
Defines:
`particion`, used in chunks 86c, 107, 111b, and 112a.

y ahora el método de partición por filas y por columnas resulta inmediato:

111b ⟨*Partición de una matriz por filas de bloques* 111b⟩≡

```
elif isinstance(i,set):
    return BlockM ([ [a|self] for a in particion(i,self.m) ])
```

This code is used in chunk 22.
Uses `BlockM` 110c and `particion` 111a.

112a ⟨*Partición de una matriz por columnas de bloques* 112a⟩≡

```
  elif isinstance(j,set):
      return BlockM ([ [self|a for a in particion(j,self.n)] ])
```

This code is used in chunk 19.
Uses `BlockM` 110c and `particion` 111a.

Pero aún nos falta algo:

Notación en Mates 2

- Si $i_1,\dots,i_r \in \mathbb{N}$ con $i_1 < \dots < i_r \le m$ donde m es el número de filas de $\mathbf{A}$ y $j_1,\dots,j_s \in \mathbb{N}$ con $j_1 < \dots < j_s \le n$ donde n es el número de columnas de $\mathbf{A}$ entonces

$$
{}_{\{i_1,\dots,i_y\}|}\mathbf{A}_{|\{j_1,\dots,j_s\}} = \left[\begin{array}{c|c|c|c}
{}_{(1:i_1)|}\mathbf{A}_{|(1:j_1)} & {}_{(1:i_1)|}\mathbf{A}_{|(j_1+1:j_2)} & \cdots & {}_{(1:i_1)|}\mathbf{A}_{|(j_s+1:n)} \\ \hline
{}_{(i_1+1:i_2)|}\mathbf{A}_{|(1:j_1)} & {}_{(i_1+1:i_2)|}\mathbf{A}_{|(j_1+1:j_2)} & \cdots & {}_{(i_1+1:i_2)|}\mathbf{A}_{|(j_s+1:n)} \\ \hline
\vdots & \vdots & \cdots & \vdots \\ \hline
{}_{(i_k+1:m)|}\mathbf{A}_{|(1:j_1)} & {}_{(i_k+1:m)|}\mathbf{A}_{|(j_1+1:j_2)} & \cdots & {}_{(i_k+1:m)|}\mathbf{A}_{|(j_s+1:n)}
\end{array}\right]
$$

es decir, queremos poder particionar una `BlockM`. Los casos interesantes son cuando particionamos por el lado contrario por el que se particionó la matriz inicial, es decir,

$$
{}_{\{i_1,\dots,i_r\}|}\Big(\mathbf{A}_{|\{j_1,\dots,j_s\}}\Big) \qquad \text{y} \qquad \Big({}_{\{i_1,\dots,i_r\}|}\mathbf{A}\Big)_{|\{j_1,\dots,j_s\}}
$$

que, por supuesto, debe dar el mismo resultado.

Cuando el argumento del operador selector por la derecha es entero, lista o slice, funciona como con cualquier `Sistema` genérico. Pero cuando el argumento es un *conjunto* y hay una única columna de matrices (`self.n == 1`), es decir, cuando `BlockM` contiene un único `SisMat`, se particiona dicho `SisMat` para obtener la `BlockM` correspondiente. El caso general (cuando el sistema contiene más de un `SisMat`) se verá más tarde:

112b ⟨*Operador selector por la derecha para la clase* `BlockM` 112b⟩≡

```
  def __or__(self, j):
      ⟨Operador selector por la derecha cuando el argumento es entero, lista o slice 18a⟩
      elif isinstance(j, set):
          if self.n == 1:
              return  (self|1)|j

          ⟨Caso general de repartición por columnas 113b⟩
```

This code is used in chunk 110c.

y hacemos lo mismo para particionar por filas cuando `self.m == 1` (la matriz por bloques tiene una única fila):

Falta implementar el caso general. Debemos decidir el significado de reparticionar una matriz por el mismo lado por el que ya ha sido particionada. Seguiremos un criterio práctico…eliminar el anterior particionado y aplicar el nuevo:

$$
\begin{aligned}
{}_{\{i'_1,\ldots,i'_r\}|}\left({}_{\{i_1,\ldots,i_k\}|}\mathbf{A}_{|\{j_1,\ldots,j_s\}} \right) &= {}_{\{i'_1,\ldots,i'_r\}|}\mathbf{A}_{|\{j_1,\ldots,j_s\}} \\
\left({}_{\{i_1,\ldots,i_k\}|}\mathbf{A}_{|\{j_1,\ldots,j_s\}} \right)_{|\{j'_1,\ldots,j'_r\}} &= {}_{\{i_1,\ldots,i_k\}|}\mathbf{A}_{|\{j'_1,\ldots,j'_r\}}
\end{aligned}
$$

Para ello nos viene bien extraer el conjunto selector a partir del resultado:

113a ⟨*Definición del procedimiento de generación del conjunto clave para particionar* 113a⟩≡

```
def key(L):
    """Genera el conjunto clave a partir de una secuencia de tamaños
    número
    >>> key([1,2,1])

    {1, 3, 4}
    """
    return set([ sum(L[0:i]) for i in range(1,len(L)+1) ])
```

This code is used in chunk 40.

Así, los casos generales consisten en reparticionar de nuevo:

113b ⟨*Caso general de repartición por columnas* 113b⟩≡

```
elif self.n > 1:
     return (key(self.lm) | Matrix(self)) | j
```

This code is used in chunk 112b.
Uses `Matrix` 14b.

El operador selector por la izquierda es más sencillo, pues usa el operador selector por la izquierda de las `SisMat`:

113c ⟨*Operador selector por la izquierda para la clase* `BlockM` 113c⟩≡

```
def __ror__(self,i):
    if isinstance(i, (int)):
        return BlockM( [ [i|sm for sm in self] ] )

    if isinstance(i, (list,tuple,slice,set) ):
        return BlockM( [i|sm for sm in self] )
```

This code is used in chunk 110c.
Uses `BlockM` 110c.

Observación 4. El método `__or__` está definido para conjuntos ... y da como resultado la unión de conjuntos. Por tanto si `A` es una matriz, el resultado de `{1,2}|({3}|A)` es distinto del obtenido con `({1,2}|{3})|A`. El primero da lo mismo que `{1,2}|A`, mientras que el segundo nos da `{1,2,3}|A`.

4.11.4 Representación de la clase BlockM

A continuación definimos las reglas de representación para las matrices por bloques. Matrix y BlockM son objetos distintos. Los bloques se separan con lineas verticales y horizontales; pero si hay un único bloque, no habrá ninguna línea vertical u horizontal por medio de la representación de la BlockM. Así, si una matriz por bloques tienen un único bloque, pintaremos una caja alrededor para distinguirla de una matriz ordinaria:

$$\begin{bmatrix}1 & 2 & 1\\7 & -3 & 0\end{bmatrix} \qquad \boxed{\begin{bmatrix}1 & 2 & 1\\7 & -3 & 0\end{bmatrix}}$$

114 ⟨*Representación de la clase* BlockM 114⟩≡

```
def __repr__(self):
    """ Muestra una BlockM en su representación Python """
    return 'BlockM(' + repr(self.lista) + ')'

def _repr_html_(self):
    """ Construye la representación para el  entorno Jupyter Notebook """
    return html(self.latex())

def latex(self):
    """ Escribe el código de LaTeX para representar una BlockM """
    Neg  = '\!\!\!\!' if Matrix(self).m > 1 else '\!'
    Neg2 = '\\!' if len(self.ln) > 1 and Matrix(self).m == 2 else ''
    Neg3 = '\\!' if Matrix(self).m > 2 else ''
    Pos = '\,' if Matrix(self).m > 2 else ''
    return \
          '\,\,\,\\left[' + Neg + Neg2 + Neg3 + '\\left[' + Pos + \
          '\\begin{array}{' + '|'.join([n*'c' for n in self.ln])  + '}' + \
          '\\\\ \\hline '.join( ['\\\\'.join( ['&'.join( \
           [latex(e) for e in fila]) for fila in ~Mat]) for Mat in (self|{0}|1)]) + \
          '\\\\' + \
          '\\end{array}' + Pos +\
          '\\right]' + Neg + Neg2 + Neg3 + '\\right]\,\,\,'
```

This code is used in chunk 110c.
Uses BlockM 110c and Matrix 14b.

Capítulo 5

Sobre este documento

Con ánimo de que esta documentación sea más didáctica, en el Capítulo 1 muestro las partes más didácticas del código, y relego las otras al Capítulo 4. Así puedo destacar cómo la librería de Python es una implementación literal de las definiciones dadas en mis notas de la asignatura de Mates II. Para lograr presentar el código en un orden distinto del que realmente tiene en la librería uso la herramienta noweb. Una breve explicación aparece en la siguiente sección. . .

Literate programming con noweb

Este documento está escrito usando noweb. Es una herramienta que permite escribir a la vez tanto código como su documentación. El código se escribe a trozos o "chunks" como por ejemplo este:

115a ⟨*Chunk de ejemplo que define la lista* `a` 115a⟩≡

```
a = ["Matemáticas II es mi asignatura preferida", "Python mola", 1492, "Noweb"]
```

This code is used in chunk 116.

y este otro chunk:

115b ⟨*Segundo chunk de ejemplo que cambia el último elemento de la lista* `a` 115b⟩≡

```
a[-1] = 10
```

This code is used in chunk 116.

Cada chunk recibe un nombre (que yo uso para describir lo que hace el código dentro del chunk). Lo maravilloso de este modo de programar es que dentro de un chunk se pueden insertar otros chunks. Así, podemos programar el siguiente guión de Python (`EjemploLiterateProgramming.py`) que enumera los elementos de una tupla y después hace unas sumas:

116 ⟨*EjemploLiterateProgramming.py* 116⟩≡
⟨*Chunk de ejemplo que define la lista* `a` 115a⟩
⟨*Segundo chunk de ejemplo que cambia el último elemento de la lista* `a` 115b⟩

```
for indice, item in enumerate(a, 1):
    print (indice, item)
```

⟨*Chunk final que indica qué tipo de objeto es* `a` *y hace unas sumas* 119b⟩
Root chunk (not used in this document).

Este modo de escribir el código permite destacar unas partes y pasar por alto otras. Por ejemplo, *del chunk del recuadro de arriba me interesa que se vea el código del bucle que permite enumerar los elementos de una lista*. Lo demás es accesorio y se puede consultar en los correspondientes chunks. Como el nombre de dichos chunks es auto-explicativo, mirando el recuadro anterior es fácil hacerse una idea de que hace el programa "`EjemploLiterateProgramming.py`" en su conjunto.

Fíjese que el número al final del nombre de cada chunk corresponde a la página donde se puede consultar su código. Por ejemplo, el último chunk de este ejemplo se encuentra en la Página 119 de este documento.

El código completo del ejemplo usado para explicar cómo funciona el "Literate Programming" queda así:

```
a = ["Matemáticas II es mi asignatura preferida", "Python mola", 1492, "Noweb"]
a[-1] = 10

for indice, item in enumerate(a, 1):
    print (indice, item)

type(a)
2+2
3+20
```

5.1 Secciones de código

Licencia

119a ⟨*Copyright y licencia GPL* 119a⟩≡

Root chunk (not used in this document).

Último chunk del ejemplo de Literate Programming

Este es uno de los trozos de código del ejemplo.

119b ⟨*Chunk final que indica qué tipo de objeto es* `a` *y hace unas sumas* 119b⟩≡

```
type(a)
2+2
3+20
```

This code is used in chunk 116.