ÁLGEBRA LINEAL COMPUTACIONAL

Segundo Cuatrimestre 2022

Práctica N° 1: Resolución de sistemas de ecuaciones lineales.

Ejercicio 1. Resolver los siguientes sistemas de ecuaciones lineales no homogéneos y los sistemas homogéneos asociados en \mathbb{R} o en \mathbb{C} . Si la solución es única, puede verificarse el resultado en Python utilizando el comando np. linalg . solve.

(a)
$$\begin{cases} x_1 + x_2 - 2x_3 + x_4 &= -2 \\ 3x_1 - 2x_2 + x_3 + 5x_4 &= 3 \\ x_1 - x_2 + x_3 + 2x_4 &= 2 \end{cases}$$
 (b)
$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 - 2x_4 + x_5 &= 1 \\ x_1 - 3x_2 + x_3 + x_4 + x_5 &= 0 \\ 3x_1 - 5x_2 + 3x_3 + 3x_5 &= 0 \end{cases}$$
 (c)
$$\begin{cases} ix_1 - (1+i)x_2 &= -1 \\ x_1 - 2x_2 + x_3 &= 0 \\ x_1 + 2ix_2 - x_3 &= 2i \end{cases}$$
 (d)
$$\begin{cases} 2x_1 + (-1+i)x_2 + x_4 &= 2 \\ -x_1 + 3x_2 - 3ix_3 + 5x_4 &= 1 \end{cases}$$

Ejercicio 2. (a) Determinar los valores de $k \in \mathbb{R}$ para que el siguiente sistema tenga solución única, infinitas soluciones, o no tenga solución:

$$\begin{cases} x_1 + kx_2 - x_3 &= 1\\ -x_1 + x_2 + k^2x_3 &= -1\\ x_1 + kx_2 + (k-2)x_3 &= 2 \end{cases}$$

(b) Considerar el sistema homogéneo asociado y dar los valores de k para los cuales admite solución no trivial. Para esos k, resolverlo.

Ejercicio 3. En Python, importar la librería numpy con el siguiente comando: import numpy as np, y probar los siguientes comandos:

```
import numpy as np
  1 + 3
  b = a + 1
   print("b = ", b)
  # Vectores
   v = np.array([1,2,3,-1])
|w| = np. array([2,3,0,5])
  print("v + w = ", v + w)
print("2*v = ", 2*v)
   print("v**2 = ", v**2)
15 # Matrices (ejecutar los comandos uno a uno para ver los resultados)
  A = \text{np.array} \left( \left[ \left[ 1, 2, 3, 4, 5 \right], \left[ 0, 1, 2, 3, 4 \right], \left[ 2, 3, 4, 5, 6 \right], \left[ 0, 0, 1, 2, 3 \right], \left[ 0, 0, 0, 0, 1 \right] \right] \right)
   print (A)
  A[0:2,3:5]
  A[:2,3:]
_{20} |A[[0,2,4],:]|
  ind = np. array ([0, 2, 4])
```

```
A[ind,ind]
A[ind,ind[:,None]]

# Numeros complejos

1j*1j

(1+2j)*1j
```

Ejercicio 4. Encontrar los coeficientes de la parábola $y = ax^2 + bx + c$ que pasa por los puntos (1,1), (2,2) y (3,0). Verificar el resultado obtenido usando Python. Graficar los puntos y la parábola aprovechando el siguiente código:

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt #libreria para graficar

# ...
# Aca, crear la matriz y resolver el sistema para calcular a,b y c.
# ...

xx = np.array([1,2,3])
yy = np.array([1,2,0])
x = np.linspace(0,4,100) #genera 100 puntos equiespaciados entre 0 y 4.
f = lambda t: a*t**2+b*t+c #esto genera una funcion f de t.
plt.plot(xx,yy,'*')
plt.plot(x,f(x))
plt.show()
```

Ejercicio 5. Encontrar un sistema de generadores para los siguientes espacios vectoriales:

```
(a) \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x + y - z = 0; x - y = 0\}
```

- (b) $\{ \boldsymbol{A} \in \mathbb{C}^{3 \times 3} : \boldsymbol{A} = -\boldsymbol{A}^t \}$
- (c) $\{ \mathbf{A} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} : tr(\mathbf{A}) = 0 \}$
- (d) $\{x \in \mathbb{C}^4 : x_1 + x_2 ix_4 = 0, ix_1 + (1+i)x_2 x_3 = 0\}$

Ejercicio 6. Sea $S = \langle (1, -1, 2, 1), (3, 1, 0, -1), (1, 1, -1, -1) \rangle \subseteq \mathbb{R}^4$.

- i) Determinar si $(2,1,3,5) \in S$.
- ii) Determinar si $\{x \in \mathbb{R}^4/x_1 x_2 x_3 = 0\} \subseteq S$.
- iii) Determinar si $S \subseteq \{x \in \mathbb{R}^4 / x_1 x_2 x_3 = 0\}.$

Ejercicio 7. Hallar un sistema de generadores para $S \cap T$ y para S + T como subespacios de V, y determinar si la suma es directa en cada uno de los siguientes casos:

i)
$$V = \mathbb{R}^3$$
, $S = \{(x, y, z) : 3x - 2y + z = 0\}$ y $T = \{(x, y, z) : x + z = 0\}$.

ii)
$$V = \mathbb{R}^3$$
, $S = \{(x, y, z) : 3x - 2y + z = 0, x - y = 0\}$ y $T = \langle (1, 1, 0), (5, 7, 3) \rangle$

iii)
$$V = \mathbb{R}^3$$
, $S = \langle (1,1,3), (1,3,5), (6,12,24) \rangle$ $T = \langle (1,1,0), (3,2,1) \rangle$

iv)
$$V = \mathbb{R}^{3\times3}$$
, $S = \{(x_{ij}) / x_{ij} = x_{ji} \ \forall i, j\}$ $T = \{(x_{ij}) / x_{11} + x_{12} + x_{13} = 0\}$.

v)
$$V = \mathbb{C}^3$$
, $S = \langle (i, 1, 3 - i), (4, 1 - i, 0) \rangle$ $T = \{x \in \mathbb{C}^3 : (1 - i)x_1 - 4x_2 + x_3 = 0\}.$

Ejercicio 8. Decidir si los siguientes conjuntos son linealmente independientes sobre K. Cuando no lo sean, escribir a uno de ellos como combinación lineal de los otros.

i)
$$\{(1,4,-1,3), (2,1,-3,-1), (0,2,1,-5)\}$$
 en \mathbb{R}^4 , para $K = \mathbb{R}$.

ii)
$$\{(1-i,i), (2,-1+i)\}\ \text{en } \mathbb{C}^2, \text{ para } K=\mathbb{C}.$$

Ejercicio 9. Extraer una base de S de cada uno de los siguientes sistemas de generadores y hallar la dimensión de S. Extender la base de S a una base del espacio vectorial correspondiente.

i)
$$S = \langle (1,1,2), (1,3,5), (1,1,4), (5,1,1) \rangle \subseteq \mathbb{R}^3, K = \mathbb{R}$$

ii)
$$S = \left\langle \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & i \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & i \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\rangle \subseteq \mathbb{C}^{2 \times 2}, K = \mathbb{C}$$

Ejercicio 10. Sean $m, n y r \in \mathbb{N}$.

- (a) Probar que si $\mathbf{A} \in K^{m \times n}$ satisface que $\mathbf{A}\mathbf{x} = 0 \ \forall \mathbf{x} \in K^n$, entonces $\mathbf{A} = 0$. Deducir que si $\mathbf{A}, \mathbf{B} \in K^{m \times n}$ satisface que $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{B}\mathbf{x} \ \forall \mathbf{x} \in K^n$, entonces $\mathbf{A} = \mathbf{B}$.
- (b) Probar que si $\mathbf{A} \in K^{m \times n}$, $\mathbf{B} \in K^{n \times r}$ con $\mathbf{B} = (b_{ij})$ y, para $1 \leq j \leq r$, $\mathbf{B}_j = \begin{pmatrix} b_{1j} \\ \vdots \\ b_{nj} \end{pmatrix}$ es la columna j-ésima de \mathbf{A} , entonces $\mathbf{A}\mathbf{B} = (\mathbf{A}\mathbf{B}_1 \mid \cdots \mid \mathbf{A}\mathbf{B}_r)$ (es decir, $\mathbf{A}\mathbf{B}_j$ es la columna j-ésima de $\mathbf{A}\mathbf{B}$).

Ejercicio 11. Sean $A, A' \in K^{m \times n}$; $B \in K^{n \times r}$; $D, D' \in K^{n \times n}$; $\alpha \in K$. Probar:

(a)
$$(A + A')^t = A^t + (A')^t$$

(e)
$$tr(\mathbf{D} + \mathbf{D}') = tr(\mathbf{D}) + tr(\mathbf{D}')$$

(b)
$$(\alpha \mathbf{A})^t = \alpha \mathbf{A}^t$$

(c)
$$(\mathbf{A}\mathbf{B})^t = \mathbf{B}^t \mathbf{A}^t$$

(f)
$$tr(\alpha \mathbf{D}) = \alpha tr(\mathbf{D})$$

(d)
$$\mathbf{A}\mathbf{A}^t$$
 y $\mathbf{A}^t\mathbf{A}$ son matrices simétricas.

(g)
$$tr(\mathbf{D}\mathbf{D}') = tr(\mathbf{D}'\mathbf{D})$$

Ejercicio 12. Calcular el determinante de A en cada uno de los siguientes casos:

Ejercicio 13. Determinar si las siguientes matrices son inversibles y en caso afirmativo exhibir sus inversas. Cuando sea posible, verificar utilizando Python, con el comando np.linalg.inv.

(a)
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 (b) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ (c) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & -2 & 3 \\ 3 & 1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$

(d)
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 & 1 & 2 \\ 0 & 5 & -1 & 8 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$
 (e) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & a_{22} & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$

Ejercicio 14. Escribir funciones de Python que realicen las siguientes operaciones:

- (a) Calcular la traza de una matriz.
- (b) Calcular la sumatoria de todos los elementos de una matriz.