Álgebra lineal I, Grado en Matemáticas

Prueba de Evaluación Continua, curso 2019/20

Matrices, Sistemas lineales y Espacios Vectoriales

Ejercicio 1: Demuestre por inducción que el rango de una matriz cuadrada A es mayor o igual que el rango de cualquiera de sus potencias A^k para todo $k \ge 1$.

Solución: Comenzamos demostrando el caso k = 1 que es trivial:

$$rg(A) \ge rg(A^1)$$

Hipótesis de inducción: suponemos que

$$\operatorname{rg}(A) \ge \operatorname{rg}(A^{k-1})$$

Demostramos el caso k:

$$A^k = A^{k-1}A.$$

por lo que aplicando la propiedad $rg(AB) \le min\{rg(A), rg(B)\}$ tenemos que

$$\operatorname{rg}(A^k) = \operatorname{rg}(A^{k-1}A) \le \min\{\operatorname{rg}(A^{k-1}), \operatorname{rg}(A)\} \le \min\{\operatorname{rg}(A), \operatorname{rg}(A)\} = \operatorname{rg}(A)$$

donde en la segunda desigualdad hemos aplicado la hipótesis de inducción.

Por tanto, $rg(A) \ge rg(A^k)$ para todo $k \ge 1$.

Ejercicio 2: Sean AX = B y A'X = B' dos sistemas lineales con matrices ampliadas

$$(A|B) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & b & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{y} \quad (A'|B') = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1-b & -a & 1 \\ 1 & 2a+1 & b+2 & a & 2 \\ -1 & 1 & b & a & 0 \end{pmatrix}$$

Determine los valores de los parámetros $a, b \in \mathbb{K}$, si existen, para los cuales los sistemas lineales sean equivalentes, es decir tengan las mismas soluciones.

Solución:

Método 1: sin resolver los sistemas.

Los sistemas son equivalentes si y sólo son equivalentes al mismo sistema escalonado reducido. Es decir, si sus formas escalonadas reducidas (o formas de Hermite por filas) $H_f(A|B)$ y $H_f(A'|B')$ son iguales. Calculamos las formas escalonadas reducidas y se obtiene que:

$$H_f((A|B)) = H_f((A'|B'))$$
 si y sólo si $a = 2$ y b arbitrario.

Método 2: comprobando en qué casos tienen las mismas soluciones.

En este caso, lo mejor es comenzar resolvieldo AX = B que está escalonado, y comprobar en qué casos las soluciones obtenidas son todas las soluciones de A'X = B'

Soluciones del sistema AX = B: los rangos de las matrices de coeficientes y ampliada son

$$rg(A) = rg(A|B) = 3 < n^{0}$$
. incógnitas

por lo tanto el sistema es compatible e indeterminado. Incógnitas principales: x_1, x_2 y x_3 ; incógnitas secundarias o parámetros $x_4 = \lambda$. Despejando las incógnitas principales se obtiene la solución general

$$\left(\frac{4}{3}\lambda + \frac{2}{3}b, -\frac{2}{3}\lambda - \frac{1}{3}b, 1, \lambda\right) \operatorname{con} \lambda \in \mathbb{K}$$

A continuación sustituímos estas soluciones en las ecuaciones de A'X = B' para ver si las cumplen.

Primera ecuación: $x_1 - x_2 + (1 - b)x_3 - ax_4 = 1$

$$(\frac{4}{3}\lambda + \frac{2}{3}b) - (\frac{-2}{3}\lambda + \frac{-1}{3}b) + (1-b) - a\lambda = 1 \Leftrightarrow (2-a)\lambda = 0$$
, para todo $\lambda \Rightarrow \mathbf{a} = \mathbf{2}$

Segunda ecuación: $x_1 + 5x_2 + (b+2)x_3 + 2x_4 = 2$ (aquí ya hemos tenido en cuenta que a=2)

$$-(\frac{4}{3}\lambda + \frac{2}{3}b) + 5(\frac{-2}{3}\lambda + \frac{-1}{3}b) + (b+2) + 2\lambda = 2 \iff 2 = 2, \text{ se cumple para todo } b.$$

Tercera ecuación: $-x_1 + x_2 + bx_3 + 2x_4 = 0$

$$-(\frac{4}{3}\lambda+\frac{2}{3}b)+(\frac{-2}{3}\lambda+\frac{-1}{3}b)+b+2\lambda=0 \iff 0=0, \text{ se cumple para todo } b.$$

Con esto hemos comprobado que todas las soluciones de AX = B son soluciones de A'X = B' si a = 2 y para todo b.

Para demostrar que los sistemas son equivalentes en los casos indicados hay que dar un paso más: asegurarse de que A'X = B' no tiene más soluciones. Para ello basta demostrar que si a = 2 se cumple rg(A') = rg(A'|B') = 3 para todo b (así el sistema tendrá infinitas soluciones dependiendo de un parámetro).

Ejercicio 3: Dada la matriz

$$A = \left(\begin{array}{ccc} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{array}\right)$$

- (a) Demuestre que el conjunto \mathcal{M} formado por las matrices que conmutan con A es un subespacio vectorial de $\mathfrak{M}_3(\mathbb{K})$.
- (b) Determine su dimensión y una base.

Solución:

(a) En primer lugar, observamos que para que una matriz M conmute con A debe ser cuadrada de orden 3, pues en otro caso no se podrían hacer los dos productos AM y MA. Luego $\mathcal{M} \subseteq \mathfrak{M}_3(\mathbb{K})$ y

$$\mathcal{M} = \{ M \in \mathfrak{M}_3(\mathbb{K}) : AM = MA \}$$

Veamos que es un subespacio vectorial de $\mathfrak{M}_3(\mathbb{K})$. Para ello basta demostrar que las operaciones de $\mathfrak{M}_3(\mathbb{K})$: suma y producto por escalares son cerradas en \mathcal{M} .

■ La suma es una operación interna en \mathcal{M} si para todo $M, N \in \mathcal{M}$ se cumple $M + N \in \mathcal{M}$. Ahora, $M + N \in \mathcal{M}$ si y sólo si la matriz M + N conmuta con A:

$$A(M+N) = AM + AN = MA + NA = (M+N)A$$

donde en la segunda igualdad hemos aplicado el hecho de que tanto M como N conmutan con A.

■ El producto por escalares cumple que para todo $\lambda \in \mathbb{K}$ y para todo $M \in \mathcal{M}$ se tiene $\lambda M \in \mathcal{M}$ ya que

$$AM = MA \Rightarrow \lambda AM = \lambda MA \Rightarrow A(\lambda M) = (\lambda M)A \Leftrightarrow \lambda M \in \mathcal{M}$$

(b) Determinamos la forma de las matrices de \mathcal{M} :

$$AM = MA \iff \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a+2d & b+2e & c+2f \\ 2a+d & 2b+e & 2c+f \\ -g & -h & -i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+2b & 2a+b & -c \\ d+2e & 2d+e & -f \\ g+2h & 2g+h & -i \end{pmatrix}$$

Igualando entradas se obtiene el sistema lineal

$$\begin{cases} a+2b=a+2d \iff b=d \\ 2a+b=b+2e \iff a=e \\ -c=c+2f \iff -c=f \\ d+2e=2a+d \iff a=e \\ 2d+e=2b+e \iff b=d \\ -f=2c+f \iff -c=f \\ g+2h=-g \iff g=-h \\ 2g+h=-h \iff g=-h \\ -i=-i \end{cases}$$

luego

$$\mathcal{M} = \left\{ \begin{pmatrix} a & b & c \\ b & a & -c \\ g & -g & i \end{pmatrix} : a, b, c, g, i \in \mathbb{K} \right\}$$

que son unas ecuaciones paramétricas de \mathcal{M} y de ahí podemos obtener un sistema de generadores

$$M_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, M_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, M_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, M_4 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}, M_5 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

son un sistema de generadores de \mathcal{M} . Además son linealmente independientes pues:

$$aM_1 + bM_2 + cM_3 + gM_4 + iM_5 = 0_{3\times3} \iff \begin{pmatrix} a & b & c \\ b & a & -c \\ g & -g & i \end{pmatrix} = 0_{3\times3} \iff a = b = c = g = i = 0$$

Por lo tanto, forman una base de \mathcal{M} y dim $\mathcal{M} = 5$. \square