

Espacio de n -uplas

Operaciones. Propiedades.

Combinaciones lineales.

Interpretación geométrica.

Independencia lineal.

Operaciones con filas

Al realizar T.E. lo que hicimos fue operar con las filas A^i de una matriz

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Operaciones con filas

Al realizar T.E. lo que hicimos fue operar con las filas A^i de una matriz

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A^1 \\ A^2 \\ \vdots \\ A^m \end{pmatrix}$$

Operaciones con filas

donde para cada $i = 1, \dots, m$

$$A^i = (a_{i1} a_{i2} \dots a_{in})$$

Operaciones con filas

donde para cada $i = 1, \dots, m$

$$A^i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in})$$

Operaciones con filas

donde para cada $i = 1, \dots, m$

$$A^i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in}) \in \mathbb{K}^n = \mathcal{M}_{1 \times n}$$

Operaciones con filas

donde para cada $i = 1, \dots, m$

$$A^i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in}) \in \mathbb{K}^n = \mathcal{M}_{1 \times n}$$

es decir cada

$$a_{ij} \in \mathbb{K} \quad j = 1, \dots, n$$

Operaciones con filas

donde para cada $i = 1, \dots, m$

$$A^i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in}) \in \mathbb{K}^n = \mathcal{M}_{1 \times n}$$

es decir cada

$$a_{ij} \in \mathbb{K} \quad j = 1, \dots, n$$

aquí

$\mathbb{K} = \mathbb{R}, \mathbb{C}, \mathbb{Q}, \text{ etc}$

Operaciones con vectores- Suma

$$\text{Si } X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$$
$$Y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{K}^n$$

Operaciones con vectores- Suma

$$\text{Si } X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$$

$$Y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{K}^n$$

SUMA

Operaciones con vectores- Suma

$$\text{Si } X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$$

$$Y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{K}^n$$

SUMA

$$X + Y := (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$$

Operaciones con vectores - Producto

Si $X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$
 $\alpha \in \mathbb{K}$

Operaciones con vectores - Producto

Si $X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$

$\alpha \in \mathbb{K}$

PRODUCTO POR UN NÚMERO

Operaciones con vectores - Producto

Si $X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$

$\alpha \in \mathbb{K}$

PRODUCTO POR UN NÚMERO

$$\alpha X := (\alpha x_1, \dots, \alpha x_n)$$

Propiedades de la suma

Si X, Y y $Z \in \mathbb{K}^n$.

► CONMUTATIVA: $X + Y = Y + X$.

Propiedades de la suma

Si X, Y y $Z \in \mathbb{K}^n$.

▶ CONMUTATIVA: $X + Y = Y + X$.

▶ ASOCIATIVA: $(X + Y) + Z = X + (Y + Z)$.

Propiedades de la suma

Si X, Y y $Z \in \mathbb{K}^n$.

▶ CONMUTATIVA: $X + Y = Y + X$.

▶ ASOCIATIVA: $(X + Y) + Z = X + (Y + Z)$.

▶ NEUTRO DE LA SUMA: Existe un $O \in \mathbb{K}^n$ tal que

$$X + O = O + X = X$$

se satisface para cualquier $X \in \mathbb{K}^n$.

Propiedades de la suma

Si X, Y y $Z \in \mathbb{K}^n$.

▶ CONMUTATIVA: $X + Y = Y + X$.

▶ ASOCIATIVA: $(X + Y) + Z = X + (Y + Z)$.

▶ NEUTRO DE LA SUMA: Existe un $O \in \mathbb{K}^n$ tal que

$$X + O = O + X = X$$

se satisface para cualquier $X \in \mathbb{K}^n$.

▶ EXISTENCIA DE OPUESTO: Para cada $X \in \mathbb{R}^n$ existe $(-X) \in \mathbb{R}^n$ tal que

$$X + (-X) = O.$$

Propiedades del producto

Si $X, Y \in \mathbb{K}^n$ y $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$

▶ ASOCIATIVA: $(\alpha\beta)X = \alpha(\beta X)$

Propiedades del producto

Si $X, Y \in \mathbb{K}^n$ y $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$

▶ ASOCIATIVA: $(\alpha\beta)X = \alpha(\beta X)$

▶ NEUTRO DEL PRODUCTO **Existe** $1 \in \mathbb{K}$ tal que

$$1X = X$$

para cada $X \in \mathbb{K}^n$

Propiedades del producto

Si $X, Y \in \mathbb{K}^n$ y $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$

▶ ASOCIATIVA: $(\alpha\beta)X = \alpha(\beta X)$

▶ NEUTRO DEL PRODUCTO Existe $1 \in \mathbb{K}$ tal que

$$1X = X$$

para cada $X \in \mathbb{K}^n$

▶ DISTRIBUTIVA RESPECTO A LA SUMA DE ESCALARES:
 $(\alpha + \beta)X = \alpha X + \beta X.$

Propiedades del producto

Si $X, Y \in \mathbb{K}^n$ y $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$

▶ ASOCIATIVA: $(\alpha\beta)X = \alpha(\beta X)$

▶ NEUTRO DEL PRODUCTO Existe $1 \in \mathbb{K}$ tal que

$$1X = X$$

para cada $X \in \mathbb{K}^n$

▶ DISTRIBUTIVA RESPECTO A LA SUMA DE ESCALARES:
 $(\alpha + \beta)X = \alpha X + \beta X.$

▶ DISTRIBUTIVA RESPECTO A LA SUMA DE VECTORES:
 $\alpha(X + Y) = \alpha X + \alpha Y.$

Ecuaciones vectoriales lineales

Con estas operaciones el sistema

$$(S) \left\{ \begin{array}{l} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1j}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \\ a_{i1}x_1 + \cdots + a_{ij}x_2 + \cdots + a_{in}x_n = b_i \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots + a_{mj}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m \end{array} \right.$$

Ecuaciones vectoriales lineales

se puede escribir como una ecuación vectorial:

$$x_1 \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix} + \dots + x_j \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{pmatrix} + \dots + x_n \begin{pmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Ecuaciones vectoriales lineales

se puede escribir como una ecuación vectorial:

$$x_1 A_1 + \cdots + x_j A_j + \cdots + x_n A_n = B$$

Ejemplo 1

El sistema (S)

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 1, \\ x_1 - x_2 = 1, \end{cases}$$

queda, en su forma vectorial

Ejemplo 1

El sistema (S)

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 1, \\ x_1 - x_2 = 1, \end{cases}$$

queda, en su forma vectorial

$$x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix},$$

Ejemplo 1

$Sol(S) = \{(1, 0)\}$ es equivalente a decir que vale:

$$1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 0 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 1

$Sol(S) = \{(1, 0)\}$ es equivalente a decir que vale:

$$1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 0 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

y que $(1, 0)$ es la única combinación que hace valer esa ecuación

Ejemplo 2

El ejemplo de las clases pasadas, de matriz ampliada

$$(A|B) = \left(\begin{array}{cccccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & -2 & 1 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 2 & 5 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & 1 & 3 & 3 \\ 1 & 2 & 1 & 4 & 9 & 3 & -1 \end{array} \right)$$

Ejemplo 2

tiene como conjunto solución:

$$\left(-2x_2 - \frac{3x_5}{2} - 1, x_2, \frac{x_5}{2} + 1, -1 - 2x_5, x_5, 1 \right)$$

con

$$x_2, x_5 \in \mathbb{R}$$

Ejemplo 2

esto es equivalente a decir que:

$$\left(-2x_2 - \frac{3x_5}{2} - 1\right) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} + \left(\frac{x_5}{2} + 1\right) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - (1 + 2x_5) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + x_5 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 5 \\ 1 \\ 9 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 2

y que las únicas tiras $(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6)$ que verifican

$$x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_4 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + x_5 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 5 \\ 1 \\ 9 \end{pmatrix} + x_6 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 2

y que las únicas tiras $(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6)$ que verifican

$$x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_4 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + x_5 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 5 \\ 1 \\ 9 \end{pmatrix} + x_6 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

son las de la forma

$$\left(-2x_2 - \frac{3x_5}{2} - 1, x_2, \frac{x_5}{2} + 1, -1 - 2x_5, x_5, 1\right)$$

con $x_2, x_5 \in \mathbb{R}$

Ejemplo 2

aquí:

$$\left(-2x_2 - \frac{3x_5}{2} - 1\right) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} + \left(\frac{x_5}{2} + 1\right) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - (1 + 2x_5) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + x_5 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 5 \\ 1 \\ 9 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

columnas de la matriz $(A|B)$

Ejemplo 2

aquí

$$\left(-2x_2 - \frac{3x_5}{2} - 1\right) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} + \left(\frac{x_5}{2} + 1\right) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - (1 + 2x_5) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + x_5 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 5 \\ 1 \\ 9 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

coordenadas del vector $X \in \text{Sol}(S)$

Definición

Llamamos combinación lineal a la expresión:

$$x_1A_1 + x_2A_2 + \cdots + x_jA_j + \cdots + x_nA_n$$

donde

Definición

Llamamos combinación lineal a la expresión:

$$x_1A_1 + x_2A_2 + \cdots + x_jA_j + \cdots + x_nA_n$$

donde A_1, \dots, A_n son vectores de \mathbb{K}^m

Definición

Llamamos combinación lineal a la expresión:

$$x_1A_1 + x_2A_2 + \cdots + x_jA_j + \cdots + x_nA_n$$

donde A_1, \dots, A_n son vectores de \mathbb{K}^m

x_1, \dots, x_n son números de \mathbb{K}

Definición

Llamamos combinación lineal a la expresión:

$$x_1A_1 + x_2A_2 + \cdots + x_jA_j + \cdots + x_nA_n$$

donde A_1, \dots, A_n son vectores de \mathbb{K}^m

x_1, \dots, x_n son números de \mathbb{K}

(coeficientes de la combinación lineal)

Definición

También decimos B es combinación lineal de los vectores A_1, \dots, A_n de \mathbb{K}^m si

$$B = x_1 A_1 + x_2 A_2 + \cdots + x_j A_j + \cdots + x_n A_n$$

Definición

También decimos B es combinación lineal de los vectores A_1, \dots, A_n de \mathbb{K}^m si

$$B = x_1 A_1 + x_2 A_2 + \cdots + x_j A_j + \cdots + x_n A_n$$

para algún conjunto de números x_1, \dots, x_n de \mathbb{K}

Definición

También decimos B es combinación lineal de los vectores A_1, \dots, A_n de \mathbb{K}^m si

$$B = x_1 A_1 + x_2 A_2 + \cdots + x_j A_j + \cdots + x_n A_n$$

para algún conjunto de números x_1, \dots, x_n de \mathbb{K}

(coeficientes de la combinación lineal)

Notación - Símbolo de sumatoria:

Escribiremos la siguiente expresión

$$B = x_1A_1 + x_2A_2 + \cdots + x_jA_j + \cdots + x_nA_n$$

Notación - Símbolo de sumatoria:

como

$$B = \sum_{j=1}^n x_j A_j$$

Ejemplo 3

¿El vector

$$B = \begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

es C.L. de

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{y} \quad A_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix} ?$$

Ejemplo 3

es decir, ¿hay $x_1, x_2 \in \mathbb{K}$ que cumplan:

$$x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix} ?$$

Ejemplo 3

veamos:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ 2x_1 \\ x_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2x_2 \\ -2x_2 \\ 2x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 3

veamos:

$$\begin{pmatrix} x_1 + 2x_2 \\ 2x_1 - 2x_2 \\ x_1 + 2x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 3

que equivale al sistema de ecuaciones:

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_1 - 2x_2 = 6 \\ x_1 + 2x_2 = 0 \end{cases}$$

Ejemplo 3

escalerizando:

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_1 - 2x_2 = 6 \\ x_1 + 2x_2 = 0 \end{cases}$$

Ejemplo 3

escalerizando:

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ -6x_2 = 6 \leftarrow F_2 - 2F_1 \\ 0 = 0 \leftarrow F_3 - F_1 \end{cases}$$

Ejemplo 3

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ -6x_2 = 6 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

se obtiene:

$$x_2 = -1$$

Ejemplo 3

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ -6x_2 = 6 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

se obtiene:

$$x_2 = -1$$

$$x_1 = 2$$

Ejemplo 3

es decir,

$$2 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + (-1) \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

como fácilmente se puede chequear.

Ejemplo 4

Escribir

$$(0, 6, 1)$$

como C.L. de

$$(1, 2, 1) \quad y \quad (2, -2, 2)$$

Ejemplo 4

o sea, buscar x_1 y $x_2 \in \mathbb{K}$ tales que

$$x_1(1, 2, 1) + x_2(2, -2, 2) = (0, 6, 1)$$

Ejemplo 4

o sea, buscar x_1 y $x_2 \in \mathbb{K}$ tales que

$$x_1(1, 2, 1) + x_2(2, -2, 2) = (0, 6, 1)$$

igual que en el caso anterior, esto equivale a un sistema

Ejemplo 4

o sea, buscar x_1 y $x_2 \in \mathbb{K}$ tales que

$$x_1(1, 2, 1) + x_2(2, -2, 2) = (0, 6, 1)$$

igual que en el caso anterior, esto equivale a un sistema

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_1 - 2x_2 = 6 \\ x_1 + 2x_2 = 1 \end{cases}$$

Ejemplo 4

o sea, buscar x_1 y $x_2 \in \mathbb{K}$ tales que

$$x_1(1, 2, 1) + x_2(2, -2, 2) = (0, 6, 1)$$

igual que en el caso anterior, escalerizamos

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ -6x_2 = 6 \\ 0 = 1 \end{cases}$$

(observar que la matriz de coeficientes es la misma)

Ejemplo 4

o sea, buscar x_1 y $x_2 \in \mathbb{K}$ tales que

$$x_1(1, 2, 1) + x_2(2, -2, 2) = (0, 6, 1)$$

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ -6x_2 = 6 \\ 0 = 1 \end{cases}$$

sin embargo el sistema es incompatible

Ejemplo 4

Es decir que

$$(0, 6, 1)$$

no es C.L. de

$$(1, 2, 1) \quad y \quad (2, -2, 2)$$

Conclusión

B es una combinación lineal de las columnas de A con coeficientes x_1, \dots, x_n



(x_1, x_2, \dots, x_n) es solución del sistema de matriz ampliada $(A|B)$

Conclusión

B es una combinación lineal de las columnas de A con coeficientes x_1, \dots, x_n



(x_1, x_2, \dots, x_n) es solución del sistema de matriz ampliada $(A|B)$

Conclusión

- ▶ el sistema es incompatible

Conclusión

- ▶ el sistema es incompatible \rightarrow no hay C.L.

Conclusión

- ▶ el sistema es incompatible \rightarrow no hay C.L.
- ▶ el sistema es compatible determinado

Conclusión

- ▶ el sistema es incompatible \rightarrow no hay C.L.
- ▶ el sistema es compatible determinado \rightarrow hay una única C.L.

Conclusión

- ▶ el sistema es incompatible \rightarrow no hay C.L.
- ▶ el sistema es compatible determinado \rightarrow hay una única C.L.
- ▶ el sistema es compatible indeterminado

Conclusión

- ▶ el sistema es incompatible \rightarrow no hay C.L.
- ▶ el sistema es compatible determinado \rightarrow hay una única C.L.
- ▶ el sistema es compatible indeterminado \rightarrow hay más de una C.L.

Ejemplo 5

El problema:

Averiguar si el vector

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

puede escribirse como C.L. de los vectores

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ y } \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 5

se puede plantear como:

Averiguar si existen (x_1, x_2) que verifiquen:

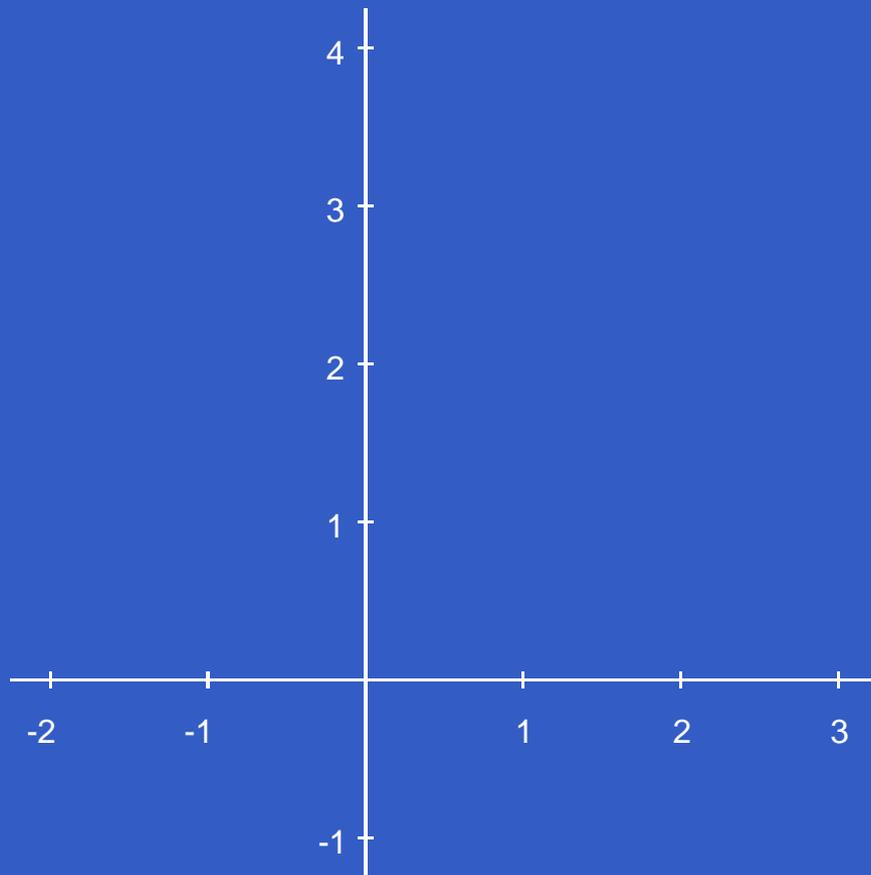
$$x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 5

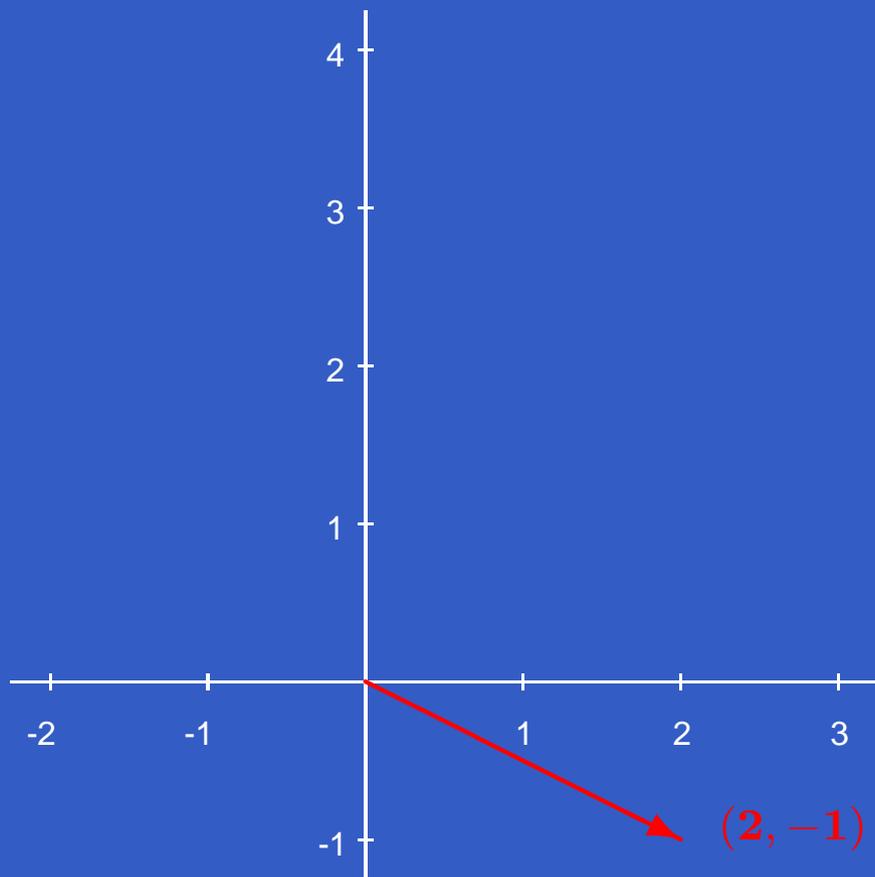
que a su vez se transforma en el sistema:

$$(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 1 \\ x_1 - x_2 = 4 \end{cases}$$

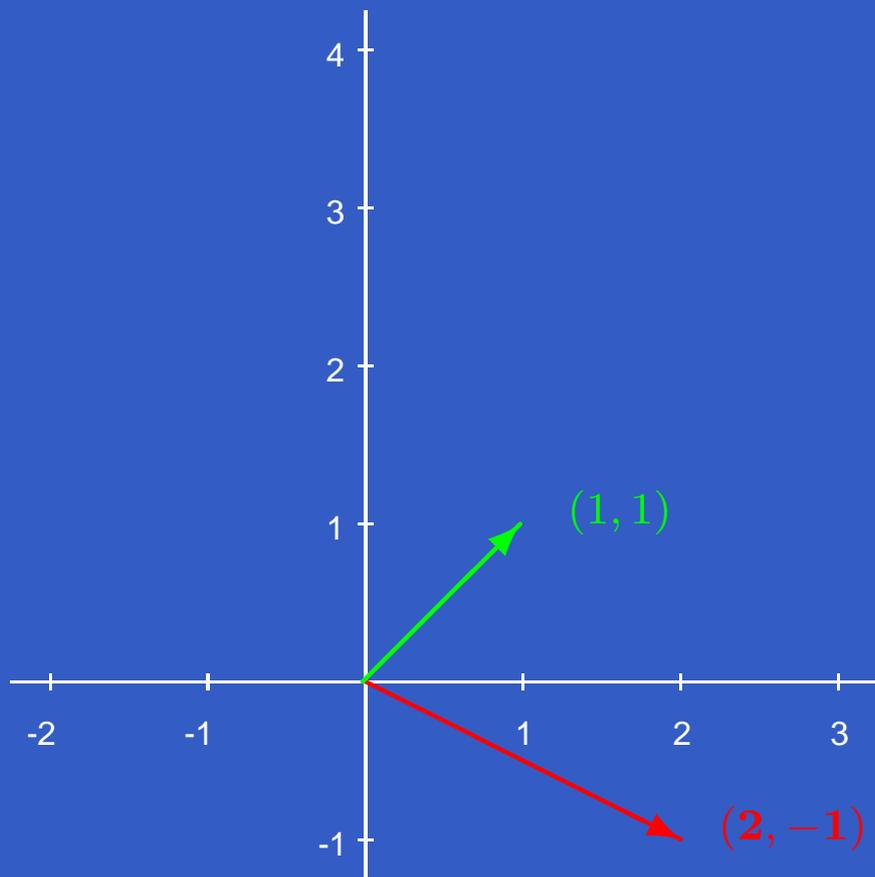
Interpretación geométrica 1



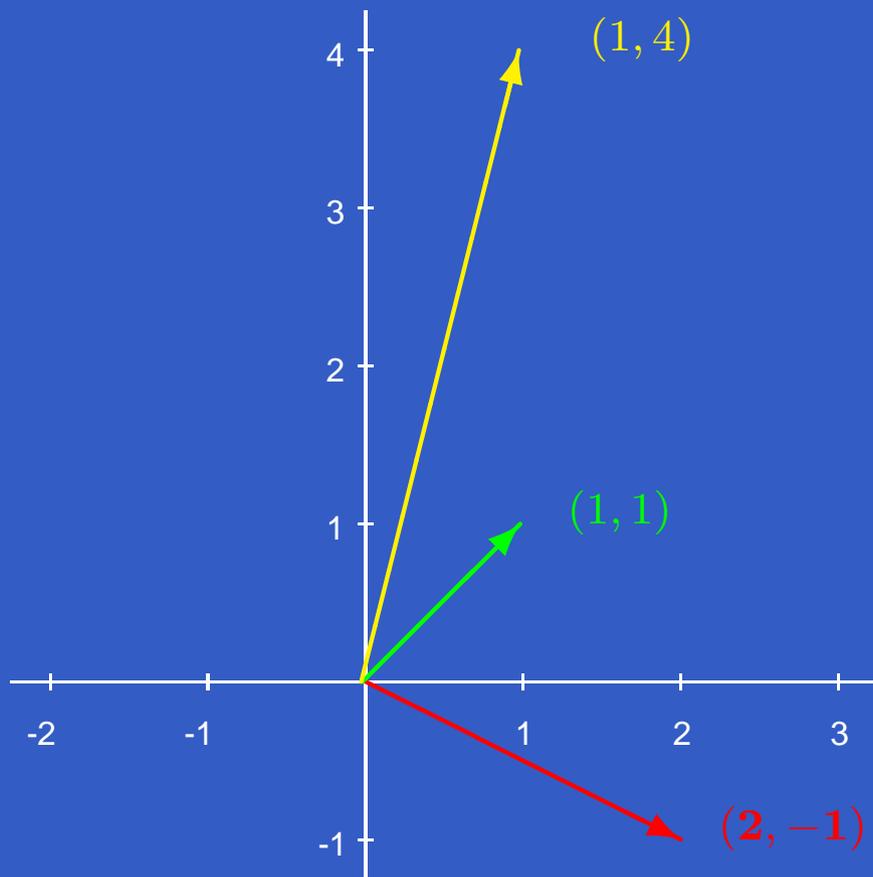
Interpretación geométrica 1



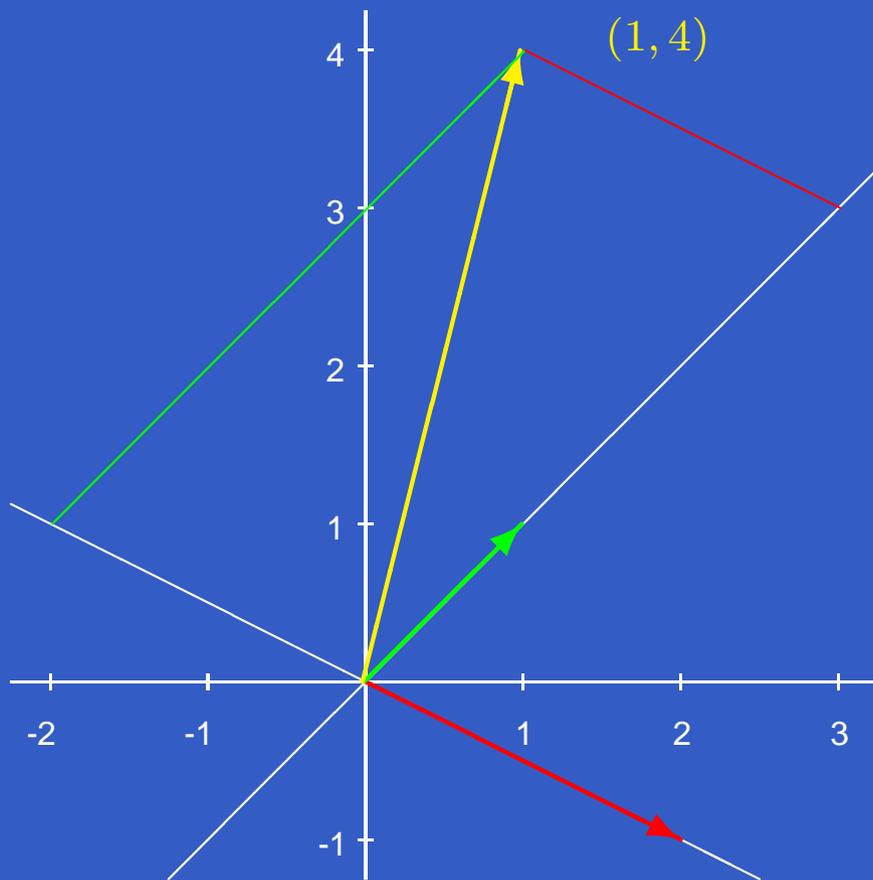
Interpretación geométrica 1



Interpretación geométrica 1



Interpretación geométrica 1



$$-1(2, -1) + 3(1, 1) = (1, 4)$$

Ejemplo 5

El problema:

Escribir

$$\mathbb{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

como C.L. de cualquier conjunto de vectores A_1, \dots, A_n siempre tiene solución.

Ejemplo 5

El problema:

Escribir

$$\mathbb{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

como C.L. de cualquier conjunto de vectores A_1, \dots, A_n siempre tiene solución.

Efectivamente, $0A_1 + \dots + 0A_n = \mathbb{0}$

Ejemplo 5

El problema:

Escribir

$$\mathbb{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

como C.L. de cualquier conjunto de vectores A_1, \dots, A_n siempre tiene solución.

Efectivamente, $0A_1 + \dots + 0A_n = \mathbb{0}$

aunque esta solución podría no ser la única.

Ejemplo 5

esto es equivalente a decir, como ya señalamos,
que

todo sistema homogéneo es compatible.

Ejemplo 5

esto es equivalente a decir, como ya señalamos,
que

todo sistema homogéneo es compatible.



sistema con matriz ampliada $(A|0)$

Ejemplo 5

esto es equivalente a decir, como ya señalamos, que

todo sistema homogéneo es compatible.



sistema con matriz ampliada $(A|0)$

Aunque también puede ocurrir que no haya una solución única $\rightarrow (A|0)$ indeterminado

Independencia lineal

Si el sistema

$$x_1A_1 + x_2A_2 + \cdots + x_nA_n = \mathbb{0}$$

tiene una única solución,

Independencia lineal

Si el sistema

$$x_1A_1 + x_2A_2 + \cdots + x_nA_n = \mathbb{0}$$

tiene una única solución, entonces decimos que los vectores

$$\{A_1, A_2, \dots, A_n\}$$

son linealmente independientes