

# Capítulo 4

## Resolución de los ejercicios

### 4.1. Soluciones e indicaciones a los problemas del Capítulo I

1. a)

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 3 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\sim]{\substack{F_2+F_4 \\ -F_1+F_3}} \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\sim]{F_3 \leftrightarrow F_4} \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ & \xrightarrow[\sim]{-3F_2} \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ -3 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\sim]{F_1+F_2} \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ & \xrightarrow[\sim]{F_2+F_3} \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\sim]{-F_3+F_2} \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\sim]{-F_2+F_1} \begin{pmatrix} 3 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

y finalmente se divide por 3, por  $-1$  y por 4 las filas primera, segunda y tercer respectivamente.

b)

$$\begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 1 & 2 & 3 & -2 & 3 \\ 1 & 1 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \sim \dots \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -18 & -13 \\ 0 & 1 & 0 & 10 & 9 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

2.

a) Se comprueba que

$$\overline{A} \sim \dots \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 2 \\ 0 & -3 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Se trata de un sistema compatible determinado. La solución es  $(x, y, z) = (-1, 0, 1)$

b) La matriz del sistema es

$$\begin{pmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -1 & -2 & 2 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & -5 & 4 \\ 0 & -5 & 4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & -5 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Resulta inmediato deducir que la solución es compatible indeterminada, el conjunto de soluciones es

$$\left\{ (x_1, x_2, x_3) = \lambda \left( 1, 2, \frac{5}{2} \right) : \lambda \in \mathbb{R} \right\}$$

c) Consideramos la matriz ampliada

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 1 & 2 & 2 & 9 \\ 1 & 2 & 3 & 10 \end{pmatrix}$$

y realizamos operaciones elementales:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 1 & 2 & 2 & 9 \\ 1 & 2 & 3 & 10 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Es inmediato ver que es un sistema CD cuya solución es  $\{x_1 = 3, x_2 = 2, x_3 = 1\}$ .

3.

a) Puesto que

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 0 & 3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

entonces vemos que el número de peldaños de las matrices escalonadas (de la de coeficientes y de la ampliada) es 2, y el número de incógnitas es 3. Por el Teorema de Rouché-Frobenius se trata de un sistema CI.

- b) La matriz del sistema se transforma mediante operaciones elementales como sigue:

$$\begin{aligned}\bar{A} &= \begin{pmatrix} 3 & 2 & 3 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 3 & 2 & 3 & 1 & -1 & 0 \\ 3 & 6 & 0 & 0 & 3 & 9 \end{pmatrix} \\ &\sim \begin{pmatrix} 3 & 2 & 3 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 4 & -3 & -1 & 4 & 9 \end{pmatrix}\end{aligned}$$

El rango es dos, luego el Teorema afirma que se trata de un sistema CI.

- c)

$$\begin{aligned}\bar{A} &= \begin{pmatrix} 2 & 1 & 5 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 1 & 5 \\ 2 & -2 & 2 \\ 2 & 4 & 0 \end{pmatrix} \\ &\sim \begin{pmatrix} 2 & 1 & 5 \\ 0 & -3 & -3 \\ 0 & 3 & -5 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 1 & 5 \\ 0 & -3 & -3 \\ 0 & 0 & -8 \end{pmatrix}\end{aligned}$$

Así  $r(A) = 2$ ,  $r(\bar{A}) = 3$  y por ende el Teorema de Rouché-Frobenius establece que el sistema es incompatible.

4.

- a) Para estudiar su independencia se plantea la siguiente igualdad entre vectores

$$\alpha(3, 5, 1) + \beta(2, 1, 3) = (0, 0, 0)$$

Tal igualdad se puede escribir como un sistema lineal homogéneo, a saber: de la igualdad anterior se tiene

$$(3\alpha + 2\beta, 5\alpha + \beta, \alpha + 3\beta) = (0, 0, 0)$$

que es lo mismo que

$$\begin{aligned}3\alpha + 2\beta &= 0 \\ 5\alpha + \beta &= 0 \\ \alpha + 3\beta &= 0\end{aligned}$$

Estudiamos el sistema analizando la matriz asociada  $A$

$$\begin{aligned} A &= \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 5 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 5 & 1 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & -14 \\ 0 & -7 \end{pmatrix} \\ &\sim \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 0 \\ 0 & -7 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & -7 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

el rango de  $A$  es 2, que coincide con el número de incógnitas, por el Teorema de Rouché-Frobenius se trata de un sistema compatible determinado. Deducimos que la única solución es  $\alpha = \beta = 0$  y por consiguiente que los vectores dados son l.i.

b) Ahora

$$\alpha(1, 2, 3) + \beta(1, 3, 2) + \gamma(0, -1, 1) = (\alpha + \beta, 2\alpha + 3\beta - \gamma, 3\alpha + 2\beta + \gamma) = (0, 0, 0)$$

lo que se traduce en

$$\begin{aligned} \alpha + \beta &= 0 \\ 2\alpha + 3\beta - \gamma &= 0 \\ 3\alpha + 2\beta + \gamma &= 0 \end{aligned}$$

Su solución general es

$$\{\alpha = -s, \beta = s, \gamma = s : s \in \mathbb{R}\} = \{s(-1, 1, 1) : s \in \mathbb{R}\},$$

por tanto son l.d. y por ejemplo, tomando  $s = 1$  se tiene que

$$(-1)(1, 2, 3) + (1, 3, 2) + (0, -1, 1) = (0, 0, 0)$$

ó

$$(1, 2, 3) = (1, 3, 2) + (0, -1, 1)$$

Nótese que el n.º de vectores l.i. es  $k = 1 = 3 - 2$ , el rango es dos, eso significa que habrá uno que se puede escribir como combinación lineal de los otros dos, siendo estos últimos l.i. Se ha visto de hecho que  $(1, 2, 3) = (1, 3, 2) + (0, -1, 1)$ .

c) Ahora se trata de cuatro vectores en  $\mathbb{R}^4$ , el sistema a analizar es el que se sigue de

$$\alpha(1, 0, 1, 0) + \beta(2, 1, 3, 1) + \gamma(0, 1, 1, 1) + \delta(2, 2, 4, 2) = (0, 0, 0, 0)$$

i. e.

$$(\alpha + 2\beta + 2\delta, \beta + \gamma + 2\delta, \alpha + 3\beta + \gamma + 4\delta, \beta + \gamma + 2\delta) = (0, 0, 0, 0)$$

$$\begin{aligned}\alpha + 2\beta + 2\delta &= 0 \\ \beta + \gamma + 2\delta &= 0 \\ \alpha + 3\beta + \gamma + 4\delta &= 0 \\ \beta + \gamma + 2\delta &= 0\end{aligned}$$

La solución general es

$$\{\alpha = 2s + 2t, \beta = -s - 2t, \gamma = s, \delta = t : s, t \in \mathbb{R}\}$$

Son l.d. y se pueden tomar, por ejemplo,  $s = t = 1$ , con lo que poniendo  $\alpha = 4, \beta = -3, \gamma = 1, \delta = 1$  lograremos la combinación lineal deseada. En todo caso ahora  $k = 2 = 4 - r(A) = 4 - 2$ , y por ello habrá un par de vectores entre los cuatro que se pueden escribir como combinación lineal de los otros dos restantes. Si tomamos  $t = 0$  y  $s = 1$  se tiene

$$2(1, 0, 1, 0) + (-1)(2, 1, 3, 1) + 1(0, 1, 1, 1) = (0, 0, 0, 0)$$

ó

$$(0, 1, 1, 1) = -2(1, 0, 1, 0) + (1)(2, 1, 3, 1)$$

Y con  $s = 0$  y  $t = 1$  se tiene

$$2(1, 0, 1, 0) + (-2)(2, 1, 3, 1) + 1(2, 2, 4, 2) = (0, 0, 0, 0)$$

ó

$$(2, 2, 4, 2) = -2(1, 0, 1, 0) + (2)(2, 1, 3, 1)$$

De manera que  $(2, 2, 4, 2)$  y  $(0, 1, 1, 1)$  son los que se pueden escribir como combinación lineal de  $(1, 0, 1, 0)$  y  $(2, 1, 3, 1)$ , y éstos son l.i.

5. Como alternativa a la escritura de un vector de  $\mathbb{R}^n$ , que hemos convenido que se escriban en forma de filas, tenemos la posibilidad de escribirlos como columnas. Todas las propiedades se conservan y las operaciones se realizan de forma análoga. Analizamos el rango de conjuntos:

a) El sistema es

$$\alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 7 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$: \begin{pmatrix} \alpha + 7\beta - 6\gamma \\ \beta \\ 4\alpha + 3\beta + \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

b) 0

$$\alpha \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

6. Para calcular el rango de una matriz (de los vectores columna que la componen) podemos proceder de dos formas, bien a través de un sistema homogéneo, tal y como se ha hecho en el ejercicio anterior, o bien mediante la determinación de la matriz escalonada.

a) Tomemos el primer método: para la matriz

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 7 & 4 \\ 6 & -5 & -1 & 2 \\ 7 & -2 & 6 & 1 \end{pmatrix}$$

hemos de considerar la combinación lineal

$$a \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \\ 7 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 3 \\ -5 \\ -2 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

i.e

$$\begin{aligned} a + 3b + 4c &= 0 \\ 6a - 5b + 2c &= 0 \\ 7a - 2b + c &= 0 \end{aligned}$$

cuya solución es la trivial. Por tanto son l.i., como hay tres se tiene rango 1.

b) Empleamos el método de la matriz escalonada para

$$B = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 & -2 & 3 \\ 2 & 3 & 0 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

Tenemos

$$\begin{aligned}
 B &\sim \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 4 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -2 & -1 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -6 & -3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 2 & 4 & 2 & -4 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & -4 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 & -4 & -10 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 & -4 & -10 \\ 0 & 1 & 0 & 6 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & -16 & -8 \\ 0 & 1 & 0 & 6 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -8 & -4 \\ 0 & 1 & 0 & 6 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -8 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

Por tanto el rango es 4. Conviene notar que es el máximo rango que podía alcanzar la matriz.

7.

a) Operamos con la matriz ampliada:

$$\bar{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & -3 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & -3 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & -3 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

Se sigue que  $\bar{p} = p = 3 = n$  y por ello es un SCD (Rouché-Frobenius). No cuesta trabajo usar la última matriz para deducir de manera recursiva que

$$x_3 = 1, x_2 = 1, x_1 = 1$$

b) Es inmediato que

$$r(\bar{A}) = r \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -1 & 5 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} = 2$$

y por tanto (Rouché-Frobenius) es un SCI. Reescribamos el sistema llevando a la derecha aquellas columnas en las que no están los unos de los peldaños. Si hacemos esto resulta que la solución general es el conjunto de los vectores de  $\mathbb{R}^4$  de coordenadas

$$\begin{aligned} x_1 &= 5 - a + b \\ x_2 &= 2 - a - b \\ x_3 &= a \\ x_4 &= b \end{aligned}$$

donde  $a$  y  $b$  son números reales cualesquiera. Esta solución general se escribe vectorialmente como

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 - a + b \\ 2 - a - b \\ a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Obsérvese que la expresión anterior da una idea de la estructura de las soluciones del sistema no homogéneo estudiado.

8. Para demostrar que todo conjunto con  $n + 1$  vectores de  $\mathbb{R}^n$  es linealmente dependiente basta con darse cuenta de que al hacer una combinación lineal de los vectores habrá  $n$  ecuaciones y  $n + 1$  incógnitas formando un sistema lineal homogéneo. Si se determina la matriz escalonada, ésta sólo podrá tener, a lo sumo,  $n$  peldaños de hay que el rango sea  $< n + 1 = \text{número de incógnitas}$ , y por Rouché-Frobenius se tratará de un SCI, esto es habrá dependencia lineal
9. Hagamos la s dos primera composiciones:

$$\begin{aligned} h \circ g \circ f(x) &= h \circ g(x^2 + 7) = h(3(x^2 + 7) - 5) \\ &= h(3x^2 + 16) = \sin(3x^2 + 16) \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} g \circ h \circ g(x) &= g \circ h(3x - 5) = g(\sin(3x - 5)) \\ &= 3(\sin(3x - 5)) - 5 = 3 \sin(3x - 5) - 5 \end{aligned}$$

10. Escribir las matrices de las siguientes aplicaciones lineales:

a)  $f(1, 0, 0) = (1, 2)$ ,  $f(0, 1, 0) = (1, 0)$ ,  $f(0, 0, 1) = (0, -1)$  y por tanto la matriz asociada es

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

b)  $f(x, y, z) = (x - y, x + 2y, 2x - 3z)$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & -3 \end{pmatrix}$$

c)  $f(x, y, z) = 3x - y + z$ .

$$(3 \quad -1 \quad 1)$$

11. Dada  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  mediante  $f(x, y) = (x + y, 2x - y)$ , hallar la imagen mediante  $f$  de las siguientes regiones:

a) Los segmentos que delimitan al cuadrado

$$\{(x, y) : 1 \leq x \leq 2, 0 \leq y \leq 1\}$$

son

$$S_1 = \{(x, y) : x = 1, 0 \leq y \leq 1\}$$

$$S_2 = \{(x, y) : x = 2, 0 \leq y \leq 1\}$$

$$S_3 = \{(x, y) : y = 0, 1 \leq x \leq 2\}$$

$$S_4 = \{(x, y) : y = 1, 1 \leq x \leq 2\}$$

La imagen del primero consta de la imagen de todos los puntos que lo componen: así calculamos

$$f(1, y) = (1 + y, 2 - y) = (1, 2) + y(1, -1)$$

que al tener limitado a  $y$  con  $0 \leq y \leq 1$  es un segmento, el que une  $(1, 2)$  con  $(2, 1)$ . Lo llamaremos  $T_1$ . Acabamos de ver que  $f(S_1) = T_1$ . Del mismo modo procedemos con el resto de los segmentos:

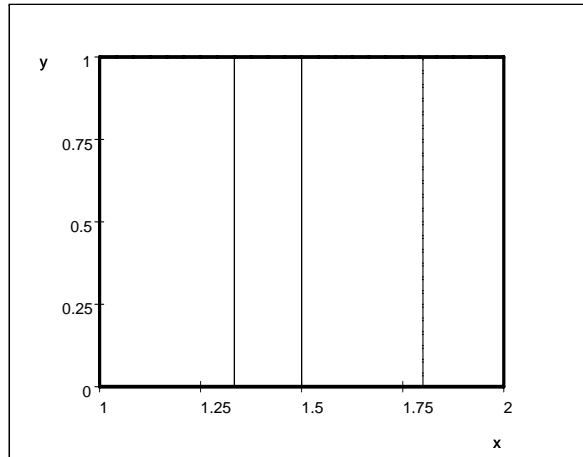
$$f(2, y) = (2 + y, 4 - y) = (2, 4) + y(1, -1)$$

segmentos que une  $(2, 4)$  con  $(3, -3)$ ;

$$f(x, 0) = (x, 2x) = x(1, 2)$$

donde  $x \in [1, 2]$ . Es pues el segmento que une  $(0, 0)$  con  $(2, 4)$ .

$$f(x, 1) = (x + 1, 2x - 1) = (1, -1) + x(1, 2)$$



Cuadrado a transformar.

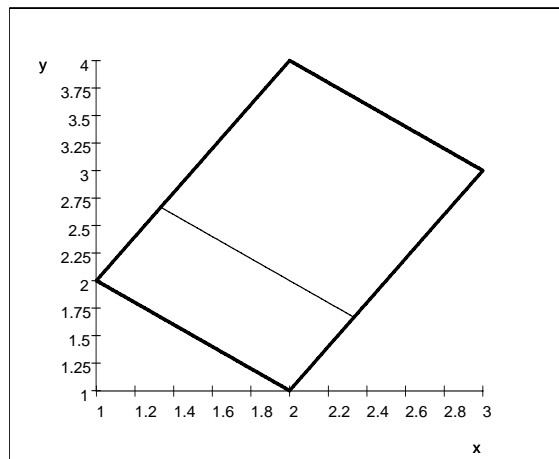


Imagen del cuadrado

Podemos ver en qué se transforma un segmento interior (dibujado con línea discontinua en la figura), un segmento del tipo

$$S = \{x = x_0, y \in [0, 1]\} :$$

$$f(x_0, y) = (x_0 + y, 2x_0 - y) = (x_0, 2x_0) + y(1, -1)$$

Es un segmento que lleva la dirección del vector  $(1, -1)$ , y que pasa por el punto  $(x_0, 2x_0)$  y este punto está ubicado en el segmento superior  $T_3$ .

b) Un análisis parecido sirve para determinar la imagen de

$$\{(x, y) : -1 \leq x \leq 1, -1 \leq y \leq 1\}.$$

12.  $\begin{pmatrix} \cos \psi & -\sin \psi \\ \sin \psi & \cos \psi \end{pmatrix}.$

13. El plano  $x = y$  se puede expresar resolviendo el sistema que define:

$$x - y = 0$$

La solución es

$$x = s, y = s, z = t$$

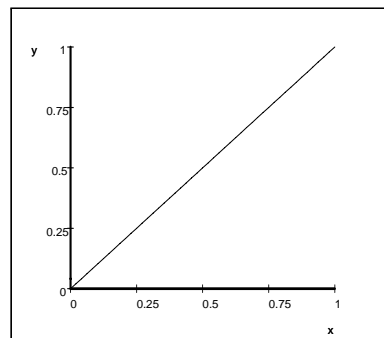
con  $s$  y  $t$  números cualesquiera. Reescribimos

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Por ende el plano está generado por los vectores  $(1, 1, 0)$  y  $(0, 0, 1)$ . Así la imagen del tercer vector de la base canónica,  $\vec{e}_3$ , es

$$f(0, 0, 1) = (0, 0, 1).$$

Para analizar las imágenes de  $f(1, 0, 0)$  y de  $f(0, 1, 0)$  hemos de emplear un poco de geometría: si nos fijamos en el dibujo adjunto no es difícil verificar  $f(1, 0, 0) = (0, 1, 0)$  y que  $f(0, 1, 0) = (1, 0, 0)$



La matriz pedida es

$$S = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

14. Para demostrar que las aplicaciones  $f(x, y) = (x + y, x + 2y)$  y  $g(x, y) = (2x - y, -x + y)$  son inversas una de la otra basta con componer y ver que el resultado es la aplicación identidad. También es suficiente que las matrices asociadas son una la inversa de la otra. Optemos por este camino: la matriz de  $f$  es

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

y la de  $g$  es

$$B = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Entonces la composición (cualquiera de las dos posibles) tiene como matriz a

$$AB = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

15. Es inmediato si uno tiene en cuenta que  $f^{-1}(y) = \frac{2+y}{3}$  (nótese que  $f$  no es lineal, y por ende  $f^{-1}$  tampoco)
16. Encontrar, si es posible, la inversa de las siguientes matrices:

$$a) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & -1 \\ 3 & 1 & 4 \end{pmatrix}, \quad b) \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \end{pmatrix}, \quad c) \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 3 & 2 & 6 \\ -2 & -2 & -6 & 0 \\ 1 & 4 & 1 & 7 \end{pmatrix}$$

$$d) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ a & 1 \end{pmatrix}, \quad e) \begin{pmatrix} 1 & 1/a \\ a & -1 \end{pmatrix} \quad (a \neq 0), \quad f) \begin{pmatrix} 0 & 0 & a \\ 0 & a & 0 \\ a & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (a \neq 0)$$

17. Encontrar, si es posible, la inversa de las siguientes aplicaciones lineales

a)  $f(x, y, z) = (x + y + z, 2x + z, x + y + 2z)$  tiene como matriz asociada a

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

La matriz asociada a  $f^{-1}$ , de existir la calculamos mediante el método de Gauss:

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ & \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & -3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ & \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 2 & 0 & -1 \\ 0 & -2 & 0 & -3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 - \frac{3}{2} & \frac{1}{2} & -1 + \frac{1}{2} \\ 0 & -2 & 0 & -3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ & \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{3}{2} & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

por lo que la matriz de  $f^{-1}$  es

$$B = A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{3}{2} & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

b)  $f(x, y) = (x + cy, x - cy)$  tiene como matriz a

$$A = \begin{pmatrix} 1 & c \\ 1 & -c \end{pmatrix}$$

y después de algunos calculos (similares a los de arriba) se tiene que

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2c} & -\frac{1}{2c} \end{pmatrix}$$

Por tanto  $f^{-1}$  (o  $A^{-1}$ ) existe sii  $c \neq 0$ . Nótese que

$$f^{-1}(y_1, y_2) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2c} & -\frac{1}{2c} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}y_1 + \frac{1}{2}y_2 \\ \frac{1}{2c}y_1 - \frac{1}{2c}y_2 \end{pmatrix}.$$

18. Encontrar  $A^{-1}$  y resolver el sistema  $A\vec{x} = \vec{b}$  significa que como el sistema es

$$A\vec{x} = \vec{b},$$

multiplicando (por la izquierda) esta igualdad por la matriz  $A^{-1}$ (en caso de ue exista) se tiene

$$A^{-1}A\vec{x} = A^{-1}\vec{b}$$

i.e.

$$\vec{x} = A^{-1}\vec{b}$$

a) Si

$$A = \begin{pmatrix} -3 & 1 & 1 \\ 2 & 6 & 5 \\ -5 & 7 & 6 \end{pmatrix}$$

entonces

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{4} \\ -\frac{37}{4} & -\frac{13}{4} & \frac{17}{4} \\ 11 & 4 & -5 \end{pmatrix}$$

y

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{4} \\ -\frac{37}{4} & -\frac{13}{4} & \frac{17}{4} \\ 11 & 4 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 16 \\ -16 \\ 32 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -8 \\ 40 \\ -48 \end{pmatrix}$$

b) Para este caso el proceso es el mismo, pero observamos que la resolución es más sencilla sin calcular la matriz inversa. La razón es que la matriz  $A$  es triangular y por tanto su resolución se puede realizar de modo recurrente. De hecho se tiene que  $x_3 = 0$ ,  $x_2 = \frac{-1}{9}$  y  $x_1 = \frac{1/6+1/9}{2} = \frac{5}{36}$ .

19. Para el apartado primero la solución es única:  $\{z = 3, y = 1, x = 2, t = 0\}$  dado que

$$r \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 2 \\ 1 & -1 & 5 & 2 \\ 0 & 2 & 2 & 6 \end{pmatrix} = 4$$

La solución del segundo es  $\{x = 2, z = 1, y = 3\}$ , se trata de nuevo de un sistema compatible determinado

$$r \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 5 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} = 3$$