

Es decir, estos dos vectores son solución del sistema  $Ax = b$  y cualquier otra solución es combinación lineal de ellos.

Se puede demostrar que cuando se resuelve un sistema homogéneo a partir de la forma escalonada reducida, el sistema generado es siempre linealmente independiente.

En este ejemplo la matriz  $A$  tiene 4 columnas, rango 2 (columnas 1 y 3 de la matriz escalonada) y nulidad 2 (columnas 2 y 4 de la matriz escalonada).

#### Teorema. Dimensión del espacio de soluciones.

Si  $A$  es una matriz  $n \times m$  de rango  $r$ , la dimensión del espacio de soluciones del sistema  $Ax = b$  es  $m - r$ , esto es:

$$\dim \{x \in \mathbb{R}^m \mid Ax = b\} = m - r$$

#### Demostración

Puesto que  $A$  tiene rango  $r$ , sabemos que es equivalente por filas a una matriz escalonada reducida  $B$  con  $r$  filas no nulas. Sin pérdida de generalidad, suponemos que la esquina superior izquierda de  $B$  es la matriz identidad  $I_r$ . Como las filas nulas de  $B$  no contribuyen a la solución, las descartamos para quedarnos con una matriz  $B'$  de tamaño  $r \times m$ , donde  $B' = [I_r \mid C]$ . La matriz  $C$  tiene  $m - r$  columnas correspondientes a las variables  $x_{r+1}, \dots, x_m$ . Así pues, el espacio de soluciones de  $Ax = b$  viene representado por el sistema:

$$\begin{cases} x_1 + \dots + c_{1,m-r} x_{m-r+1} + \dots + c_{1,m} x_m = b_1 \\ \vdots \\ x_r + \dots + c_{r,m-r} x_{m-r+1} + \dots + c_{r,m} x_m = b_r \end{cases}$$

Resolviendo en las primeras  $r$  variables, expresadas en términos de las últimas, se obtienen  $m - r$  vectores de la base del espacio de soluciones. En consecuencia, el espacio de soluciones tiene dimensión  $m - r$ .

#### Ejemplo

Dada la matriz:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Denotemos los vectores columna por  $a_1, a_2, a_3, a_4, a_5$

**CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE  
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70**

---

**ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS  
CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70**

Cartagena99

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 3 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

1.  $A$  tiene 3 filas no nulas, luego el rango de  $A$  es 3. Además  $A$  tiene 5 columnas, de modo que la nulidad de  $A$  es  $5 - 3 = 2$ .
2. Como las columnas 1, 2 y 4 de  $A$  son linealmente independientes, las correspondientes columnas de  $B$ :

$$a_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad a_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad a_4 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

forman una base del espacio de columnas de  $A$ .

3. La tercera columna de  $A$  es combinación lineal de las dos primeras:  $a_3 = -a_1 + a_2$ , por tanto la misma relación es válida para las columnas correspondientes de  $B$ :

$$b_3 = -b_1 + b_2$$

### 3.6.4 Soluciones de sistemas de ecuaciones lineales

¿Es también subespacio vectorial el conjunto solución del sistema no homogéneo  $Ax = b$ ? No, ya que el vector cero nunca es solución del sistema.

No obstante existe una relación entre los conjuntos de soluciones de los sistemas  $Ax = 0$  y  $Ax = b$ . Si  $x_0$  es una solución particular del sistema no homogéneo, toda solución del sistema es de la forma:

$$x = x_0 + h$$

donde  $h$  es una solución del sistema homogéneo asociado.

#### Teorema.

Si  $x_0$  es una solución particular del sistema  $Ax = b$ , toda solución de este sistema es de la forma

$$x = x_0 + h$$

donde  $h$  es una solución del sistema homogéneo asociado  $Ax = 0$

#### Demostración

Sea  $x_0$  una solución cualquiera del  $Ax = b$ . Entonces  $(x_0 + h)$  es solución de  $Ax = b$  porque:

**CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE  
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70**

---

**ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS  
CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70**

Cartagena99

$$\begin{cases} x_1 + x_3 + x_1 = 1 \\ x_1 + x_1 = 1 \\ x_1 + x_1 + x_1 = -1 \end{cases}$$

### Solución

La matriz ampliada del sistema se reduce como sigue:

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

El sistema de ecuaciones lineales correspondiente a esta matriz escalonada reducida es:

$$\begin{cases} x_1 + x_3 + x_1 = 1 \\ x_1 + x_1 = 1 \\ x_1 + x_1 + x_1 = -1 \end{cases}$$

Haciendo  $x_1 = s$  y  $x_2 = t$  podemos representar el vector solución del  $b$  como:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & 3 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s \\ t \\ t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix} t + \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} t = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix} t$$

Es fácil ver que  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  es una solución particular del  $b$  y  $\begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix} t$  representa un vector arbitrario del espacio de soluciones de  $b$ .

**Teorema. Compatibilidad de un sistema lineal**

El sistema de ecuaciones lineales  $Ax = b$  es compatible si, y sólo si,  $b$  pertenece al espacio de columnas de  $A$ .

### Demostración

Sean:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$$

la matriz de coeficientes, el vector columna de incógnitas y el vector columna de los términos independientes, respectivamente del sistema  $Ax = b$ . Entonces:



**CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE**  
**LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70**  
 ---  
**ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS**  
**CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70**

Por tanto,  $s'$ , y  $s$ —lo  $s'$ ,! es combinaci—n lineal de las columnas de  $A$ . Es decir, es sistema es compatible  $s'$ , y  $s$ —lo  $s'$ ,! pertenece al subespacio de  $\mathbb{R}^m$  generado por las columnas de  $A$ .

### Ejemplo

ConsidŽrese el sistema lineal:

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

La matriz de coeficientes se reduce:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Se observa que el rango de la matriz de coeficientes es 2.

Procedemos de igual forma con la matriz ampliada:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

El rango de la matriz ampliada es 2, por tanto  $s$  est† en el espacio de columnas de  $A$  y el sistema es compatible.

### 3.6.5 Sistemas lineales con matriz de coeficientes cuadrada

Resumen de condiciones equivalentes para matrices cuadradas:

Si  $A$  es una matriz cuadrada de orden  $n$ , las siguientes afirmaciones son equivalentes:

- $A$  es invertible
- $Ax = b$  tiene soluci—n œnica para cualquier matriz  $b$  de tama—o  $n$ .
- $Ax = b$  tiene s—lo la soluci—n trivial
- $A$  es equivalente por filas a la matriz identidad de orden  $n$ ,  $I_n$ .
- $|A| \neq 0$
- $A^{-1} = \frac{1}{|A|} \text{adj}(A)$
- Los vectores fila de  $A$  son linealmente independientes.
- Los  $n$  vectores columna de  $A$  son linealmente independientes.

### 3.7 Cambios de base en $\mathbb{R}^n$

Sean  $\{v_1, \dots, v_n\}$  y  $\{u_1, \dots, u_n\}$  dos bases de un espacio vectorial  $\mathbb{R}^n$ . Si

**CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE  
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70**

---

**ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS  
CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70**

Cartagena99

$$v = \begin{bmatrix} c_{11}d_1 + c_{12}d_2 + \dots + c_{1n}d_n \\ c_{21}d_1 + c_{22}d_2 + \dots + c_{2n}d_n \\ \vdots \\ c_{n1}d_1 + c_{n2}d_2 + \dots + c_{nn}d_n \end{bmatrix}$$

### Demostración

Sea  $v = c_{11}d_1 + c_{12}d_2 + \dots + c_{1n}d_n$  un vector arbitrario de  $V$ . Su matriz de coordenadas en la base  $B$  es, por tanto:

$$[v]_B = \begin{bmatrix} c_{11} \\ c_{12} \\ \vdots \\ c_{1n} \end{bmatrix}$$

Así pues:

$$[v]_B = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} & \dots & c_{1n} \\ c_{21} & c_{22} & \dots & c_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{n1} & c_{n2} & \dots & c_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d_1 \\ d_2 \\ \vdots \\ d_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{11}d_1 + c_{12}d_2 + \dots + c_{1n}d_n \\ c_{21}d_1 + c_{22}d_2 + \dots + c_{2n}d_n \\ \vdots \\ c_{n1}d_1 + c_{n2}d_2 + \dots + c_{nn}d_n \end{bmatrix}$$

Por otra parte, podemos escribir:

$$v = d_2 v_2 + \dots + v_1 + d_1 (c_{11}v_1 + c_{21}v_2 + \dots + c_{1n}v_n) + \dots + d_n (c_{n1}v_1 + c_{n2}v_2 + \dots + c_{nn}v_n)$$

lo cual implica que:

$$[v]_B = \begin{bmatrix} c_{11}d_1 + c_{12}d_2 + \dots + c_{1n}d_n \\ c_{21}d_1 + c_{22}d_2 + \dots + c_{2n}d_n \\ \vdots \\ c_{n1}d_1 + c_{n2}d_2 + \dots + c_{nn}d_n \end{bmatrix}$$

Por tanto  $[v]_B = [A]^{-1} [v]_{B'}$  y concluimos que  $[A]^{-1}$  es la matriz de cambio de  $[v]_{B'}$  a  $[v]_B$ .

### Teorema. Inversa de la matriz de cambio de base.

Si  $[A]$  es la matriz de cambio de una base  $B'$  a otra base  $B$  de  $V$ ,  $[A]$  es invertible, y la matriz del cambio de  $[v]_B$  a  $[v]_{B'}$  viene dada por  $[A]^{-1}$ .

### Demostración

Por lo demostrado anteriormente, sea  $[A]$  la matriz de cambio de base de  $B'$  a  $B$ . Entonces:

$$[v]_B = [A] [v]_{B'}$$

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE  
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

---

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS  
CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70

Cartagena99

**Teorema.** Sean  $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  y  $\{u_1, u_2, \dots, u_n\}$  dos bases de  $\mathbb{R}^n$ . La matriz de cambio de  $B$  a  $B'$  se puede hallar aplicando el método de eliminación de Gauss-Jordan a la matriz  $[B' \mid B]$  como sigue:

$$[B' \mid B] = [I_n \mid A]$$

**Demostración**

Supongamos que:

$$\begin{cases} c_{11}v_1 + \dots + c_{1n}v_n = u_1 \\ c_{21}v_1 + \dots + c_{2n}v_n = u_2 \\ \vdots \\ c_{n1}v_1 + \dots + c_{nn}v_n = u_n \end{cases}$$

de modo que:

$$c_{11} \begin{bmatrix} 1 \\ \vdots \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} + \dots + c_{1n} \begin{bmatrix} 1 \\ \vdots \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ \vdots \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}$$

Esta ecuación vectorial da lugar, componente a componente, al sistema lineal:

$$\begin{cases} v_{11} + c_{12}v_{12} + c_{13}v_{13} + \dots + c_{1n}v_{1n} = u_{11} \\ v_{21} + c_{22}v_{22} + c_{23}v_{23} + \dots + c_{2n}v_{2n} = u_{21} \\ \vdots \\ v_{n1} + c_{n2}v_{n2} + c_{n3}v_{n3} + \dots + c_{nn}v_{nn} = u_{n1} \end{cases}$$

Como los  $n$  sistemas tienen la misma matriz de coeficientes los podemos reducir simultáneamente usando la matriz ampliada:

$$\begin{bmatrix} 1 & \dots & 0 & \dots & 1 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & 1 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 1 & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

Aplicando el método de eliminación de Gauss-Jordan a esta matriz, se obtiene:

$$\begin{bmatrix} 1 & \dots & 0 & \dots & 1 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & 1 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 1 & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

Ahora bien, por lo demostrado anteriormente la parte derecha de esta matriz es  $P^{-1}$ , luego la matriz tiene la forma:

$$[I_n \mid P^{-1}]$$

**CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE  
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70**

---

**ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS  
CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70**

Cartagena99

## Solución

Con los vectores de las dos bases formamos las matrices  $A$  y  $B$ :

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{y} \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

Ahora construimos  $[A \mid B \mid I_3]$  y usamos Gauss-Jordan para reescribirla como  $[I_3 \mid A^{-1}]$ :

$$\left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -3 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

Por tanto la matriz de cambio de  $A$  a  $B$  es:

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & 1 \\ 3 & 1 & 7 & 3 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Si  $A$  es la base canónica, como en el ejemplo anterior, el proceso de transformar  $A^{-1}A$  a  $[I_3 \mid A^{-1}]$  se convierte en:

$$[B \mid I_3] = [I_3 \mid P^{-1}]$$

Pero este es el mismo proceso utilizado para calcular la inversa de la matriz  $B$ . Es decir, si  $A$  es la base canónica de  $\mathbb{R}^3$ , la matriz de transición de  $A$  a  $B$  viene dada por:

$$A^{-1} = B^{-1}A$$

El proceso es aún más simple si  $B$  es la base canónica, ya que la matriz  $[B \mid I_3]$  está ya en la forma

$$[I_3 \mid I_3] = [I_3 \mid I_3^{-1}]$$

En este caso la matriz de transición es simplemente:

$$I_3^{-1} = I_3$$

## Ejemplo

Hallar la matriz de cambio de  $B$  a  $B'$  para las siguientes bases de  $\mathbb{R}^3$ :

$$B = \{(1, 1, 1), (1, 1, -1)\}$$

$$B' = \{(-1, 1, 1), (2, 1, -1)\}$$

## Solución

Empezamos formando la matriz:

$$[B \mid B' \mid I_3]$$

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE  
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

---

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS  
CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70

Cartagena99

$$P^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

Podríamos calcular la matriz de cambio de  $B'$  a  $B$  obteniendo:

$$[P^{-1} \ I] = \begin{bmatrix} -1 & 1 & \vdots & -1 & 1 \\ 1 & 3 & \vdots & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

que se reduce a:

$$[I_2 \ I] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & \vdots & 3 & 2 \\ 1 & 1 & \vdots & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

Por tanto la matriz de cambio de  $B'$  a  $B$  es:

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Podemos comprobar que esta matriz es la inversa de la matriz de cambio hallada anteriormente sin más que calcular el producto:

$$PP^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = I$$

### 3.7.1 Coordenadas en espacios generales n-dimensionales

Una ventaja de las coordenadas es que nos permiten representar vectores de un espacio  $n$ -dimensional arbitrario con la notación del  $\mathbb{R}^n$  como vemos en los siguientes ejemplos.

#### Ejemplo

Hallar la matriz de coordenadas de  $v(x) = x^2 + 4$  en la base canónica de  $\mathbb{R}_3[x]$ .

#### Solución

En primer lugar expresamos  $v(x)$  como combinación lineal de los vectores de la base:

$$v(x) = 1 \cdot (1) + 0 \cdot (x) + 0 \cdot (x^2) + 4 \cdot (1)$$

Esto quiere decir que la matriz de coordenadas de  $v(x)$  en la base  $B$  es:

$$[v]_B = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix}$$

#### Ejemplo

Hallar la matriz de coordenadas de:

$$[v]_B$$

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE  
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

---

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS  
 CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70





Como  $\alpha$  se puede escribir:

$$X = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 & \\ & \end{bmatrix} \alpha \quad (\alpha \alpha) \begin{bmatrix} 1 \\ \\ \end{bmatrix} \alpha \quad \alpha \begin{bmatrix} 0 \\ \\ \end{bmatrix} \alpha \quad \alpha \begin{bmatrix} \\ \\ \end{bmatrix}$$

su matriz de coordenadas en la base  $\alpha$  es:

$$[\alpha]_{\alpha} \begin{bmatrix} \\ \\ \end{bmatrix}$$



**CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE**  
**LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70**  
 - - -  
**ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS**  
**CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70**