

ALGEBRA LINEAL

Muchos cálculos implican la resolución de sistemas de ecuaciones lineales. En muchos casos, te resultará conveniente escribir las ecuaciones explícitamente y luego resolverlas con **Solve**.

En algunos casos, sin embargo, puede que prefiera convertir el sistema de ecuaciones lineales en una ecuación matricial y luego aplicar operaciones de manipulación de matrices para resolverlo. Este enfoque suele ser útil cuando el sistema de ecuaciones surge como parte de un algoritmo general y no se sabe de antemano cuántas variables estarán involucradas.

Un sistema de ecuaciones lineales se puede expresar en forma matricial como $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} == \mathbf{b}$, donde \mathbf{x} es el vector de variables.

Tenga en cuenta que si su sistema de ecuaciones es disperso, de modo que la mayoría de las entradas en la matriz \mathbf{m} son cero, lo mejor es representar la matriz como un objeto **SparseArray**. Como se explica en “Matrices Dispersas: Álgebra Lineal”, puede convertir ecuaciones simbólicas a objetos **SparseArray** mediante **CoefficientArrays**. Todas las funciones descritas aquí funcionan tanto con objetos **SparseArray** como con **matrices ordinarias**.

Resolviendo sistemas lineales

LinearSolve [\mathbf{m} , \mathbf{b}]

Un vector \mathbf{x} que resuelve la ecuación matricial: $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} == \mathbf{b}$.

NullSpace [\mathbf{m}]

Una lista de vectores linealmente independientes cuyas combinaciones lineales abarcan todas las soluciones de la ecuación matricial $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} == 0$

MatrixRank [\mathbf{m}]

Da el número de filas o columnas linealmente independientes de \mathbf{m} .

RowReduce [\mathbf{m}]

Da una forma simplificada de \mathbf{m} obtenida al realizar combinaciones lineales de filas.

Ejemplos:

```
In[*]:= Clear["Global`*"]  
|borra
```

Definimos una matriz de 2 por 2:

```
In[*]:= m = {{1, 5}, {2, 1}};
```

```
In[*]:= MatrixForm[m]  
|forma de matriz
```

```
Out[*]//MatrixForm=  
⎛ 1 5 ⎞  
⎜ 2 1 ⎟
```

Al aplicar la ecuación matricial $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} == \mathbf{b}$ nos da dos ecuaciones lineales:

```
In[*]:= m . {x, y} == {a, b}
Out[*]=
{x + 5 y, 2 x + y} == {a, b}
```

Podemos resolver las ecuaciones directamente usando el comando **Solve**:

```
In[*]:= Solve[%, {x, y}]
|resuelve
Out[*]=
{{x -> 1/9 (-a + 5 b), y -> 1/9 (2 a - b)}}
```

El comando **Solve** aplica al sistema de ecuaciones.

También puedes obtener el vector de soluciones mediante **LinearSolve**. El resultado es equivalente al que se obtiene con **Solve**:

```
In[*]:= LinearSolve[m, {a, b}]
|resuelve ecuación lineal
Out[*]=
{1/9 (-a + 5 b), 1/9 (2 a - b)}
```

El comando **LinearSolve** aplica a la matriz \mathbf{m} para resolver la ecuación matricial.

Otra forma de resolver las ecuaciones es invertir la matriz \mathbf{m} y luego multiplicar $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}\}$ por la inversa. Esto no es tan eficiente como usar **LinearSolve**:

```
In[*]:= Inverse[m] . {a, b}
|matriz inversa
Out[*]=
{-a/9 + 5 b/9, 2 a/9 - b/9}
```

RowReduce realiza una versión de eliminación gaussiana y también se puede utilizar para resolver las ecuaciones:

```
In[*]:= RowReduce[{{1, 5, a}, {2, 1, b}}]
|reduce filas
Out[*]=
{{1, 0, 1/9 (-a + 5 b)}, {0, 1, 1/9 (2 a - b)}}
```

Si se tiene una matriz cuadrada \mathbf{m} con determinante distinto de cero, siempre se puede encontrar una solución única para la ecuación matricial $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} == \mathbf{b}$ para cualquier \mathbf{b} . Sin embargo, si la matriz \mathbf{m} tiene determinante cero, entonces puede no haber ningún vector, o un número infinito de vectores \mathbf{x} que satisfagan $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} == \mathbf{b}$ para un \mathbf{b} particular. Esto ocurre cuando las ecuaciones lineales incorporadas en \mathbf{m} no son independientes.

Cuando \mathbf{m} tiene determinante cero, siempre es posible encontrar vectores \mathbf{x} distintos de cero que satisfagan $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{0}$. El conjunto de vectores \mathbf{x} que satisfacen esta ecuación forma el espacio nulo o núcleo de la matriz \mathbf{m} . Cualquiera de estos vectores puede expresarse como una combinación lineal de un conjunto particular de vectores base, que se obtiene utilizando **EspacioNulo[m]**.

Ejemplos:

```
In[*]:= Clear["Global`*"]
|borra
```

Aquí hay una matriz simple, correspondiente a dos ecuaciones lineales idénticas:

```
In[*]:= m = {{1, 2}, {1, 2}}
Out[*]=
{{1, 2}, {1, 2}}
```

```
In[*]:= MatrixForm[%]
|forma de matriz
```

```
Out[*]//MatrixForm=

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

```

LinearSolve no puede encontrar una solución a la ecuación $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{b}$ en este caso:

```
In[*]:= LinearSolve[m, {a, b}]
|resuelve ecuación lineal
```

 **LinearSolve** : Linear equation encountered that has no solution. 

```
Out[*]=
LinearSolve[{{1, 2}, {1, 2}}, {a, b}]
```

Hay un único vector base para el espacio nulo de \mathbf{m} :

```
In[*]:= NullSpace[m]
|espacio nulo
```

```
Out[*]=
{{-2, 1}}
```

Al multiplicar el vector base del espacio nulo por \mathbf{m} se obtiene el vector cero:

```
In[*]:= m.%[[1]]
```

```
Out[*]=
{0, 0}
```

Solo hay una fila linealmente independiente en \mathbf{m} :

```
In[*]:= MatrixRank[m]
|rango matricial
```

```
Out[*]=
1
```

NullSpace y **MatrixRank** deben determinar si determinadas combinaciones de elementos de la matriz son cero. Para matrices numéricas aproximadas, se puede usar la opción **Tolerance** para especificar qué tan cerca de cero se considera suficiente. Para matrices simbólicas exactas, a veces puede ser necesario especificar algo como **ZeroTest->(FullSimplify[#]==0&)** para forzar un análisis más exhaustivo y comprobar si las expresiones simbólicas son cero.

Aquí hay una matriz simbólica simple con determinante cero:

```
In[*]:= m = {{a, b, c}, {2 a, 2 b, 2 c}, {3 a, 3 b, 3 c}}
```

```
Out[*]=
{{a, b, c}, {2 a, 2 b, 2 c}, {3 a, 3 b, 3 c}}
```

La base del espacio nulo de \mathbf{m} contiene dos vectores:

```
In[*]:= NullSpace[m]
|espacio nulo
```

```
Out[*]=
```

$$\left\{ \left\{ -\frac{c}{a}, 0, 1 \right\}, \left\{ -\frac{b}{a}, 1, 0 \right\} \right\}$$

Multiplicar m por cualquier combinación lineal de estos vectores da cero:

```
In[*]:= Simplify[m.(x %[[1]] + y %[[2]])]
|simplifica
```

```
Out[*]=
```

$$\{0, 0, 0\}$$

Matrices rectangulares

Una característica importante de funciones como **LinearSolve** y **NullSpace** es que funcionan con matrices rectangulares y cuadradas.

Cuando se representa un sistema de ecuaciones lineales mediante una ecuación matricial de la forma $\mathbf{m} \cdot \mathbf{x} == \mathbf{b}$, el número de columnas en \mathbf{m} indica el número de variables, y el número de filas indica el número de ecuaciones. Existen varios casos.

Indeterminado (Undetermined)

Cuando el número de ecuaciones es menor que el número de variables; pueden existir muchas soluciones o ninguna.

Sobredeterminado (Undetermined)

Cuando el número de ecuaciones independientes es mayor que el número de variables; las soluciones pueden existir o no.

No singular (Nonsingular)

Cuando número de ecuaciones independientes igual al número de variables y determinante distinto de cero; existe una solución única.

Consistente (Consistent)

Existe al menos una solución.

Inconsistente (Inconsistent)

No existen soluciones.

Ejemplos:

Esto pide la solución al conjunto inconsistente de ecuaciones $x == 1$ y $x == 0$:

```
In[*]:= LinearSolve[{{1}, {1}}, {1, 0}]
|resuelve ecuación lineal
```

LinearSolve : Linear equation encountered that has no solution.

```
Out[*]=
```

```
LinearSolve[{{1}, {1}}, {1, 0}]
```

La siguiente matriz representa dos ecuaciones para tres variables:

```
In[*]:= m = {{1, 3, 4}, {2, 1, 3}}
```

```
Out[*]=
```

$$\{\{1, 3, 4\}, \{2, 1, 3\}\}$$

```
In[*]:= MatrixForm[%]
|forma de matriz
```

```
Out[*]//MatrixForm=

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

```

LinearSolve proporciona una de las posibles soluciones a este conjunto subdeterminado de ecuaciones:

```
In[*]:= v = LinearSolve[m, {1, 1}]
|resuelve ecuación lineal
```

```
Out[*]=

$$\left\{ \frac{2}{5}, \frac{1}{5}, 0 \right\}$$

```

Cuando una matriz representa un sistema de ecuaciones indeterminado, la matriz tiene un espacio nulo no trivial. En este caso, el espacio nulo está abarcado por un único vector:

```
In[*]:= NullSpace[m]
|espacio nulo
```

```
Out[*]=

$$\{ \{-1, -1, 1\} \}$$

```

Si tomas la solución que obtienes de **LinearSolve** y agregas cualquier combinación lineal de los vectores base para el espacio nulo, aún obtienes una solución:

```
In[*]:= m. (v + 4 %[[1]])
```

```
Out[*]=

$$\{ 1, 1 \}$$

```

El número de ecuaciones independientes es el rango de la matriz **MatrixRank[m]**. El número de ecuaciones redundantes es **Length[NullSpace[m]]**. Nótese que la suma de estas cantidades siempre es igual al número de columnas en **m**.

```
In[*]:= MatrixRank[m]
|rango matricial
```

```
Out[*]=
2
```

```
In[*]:= Length[NullSpace[m]]
|longitud |espacio nulo
```

```
Out[*]=
1
```

LinearSolve [m]

Genera una función para resolver ecuaciones en forma matricial: **m.x == b**.

En algunas aplicaciones, querrás resolver ecuaciones de la forma $m.x == b$ varias veces con la misma **m**, pero con un valor de **b** diferente. Puedes hacerlo eficientemente en Wolfram Language usando **LinearSolve[m]** para crear una única función **LinearSolveFunction** que puedas aplicar a tantos vectores como desees.

Esto crea la **LinearSolveFunction**:

```
In[*]:= f = LinearSolve[{{1, 4}, {2, 3}}]
|resuelve ecuación lineal
```

```
Out[*]=
```

```
LinearSolveFunction[^{-1} Matrix dimensions : {2, 2}
Precision: ∞
```

Se puede aplicar esto al vector:

```
In[*]:= f[{{5, 7}}]
```

```
Out[*]=
```

$$\left\{ \frac{13}{5}, \frac{3}{5} \right\}$$

Obtendrás el mismo resultado al dar el vector como un segundo argumento explícito a LinearSolve:

```
In[*]:= LinearSolve[{{1, 4}, {2, 3}}, {5, 7}]
|resuelve ecuación lineal
```

```
Out[*]=
```

$$\left\{ \frac{13}{5}, \frac{3}{5} \right\}$$

Podemos aplicar f a cualquier vector que quieras:

```
In[*]:= f[{{-5, 9}}]
```

```
Out[*]=
```

$$\left\{ \frac{51}{5}, -\frac{19}{5} \right\}$$

LeastSquares [m, b]

Da un vector x que resuelve el problema de mínimos cuadrados $m \cdot x = b$

El siguiente sistema lineal es inconsistente:

```
In[*]:= LinearSolve[{{1, 2}, {3, 4}, {5, 6}}, {-1, 0, 2}]
|resuelve ecuación lineal
```

 **LinearSolve** : Linear equation encountered that has no solution. 

```
Out[*]=
```

```
LinearSolve[{{1, 2}, {3, 4}, {5, 6}}, {-1, 0, 2}]
```

LeastSquares encuentra un vector x que minimiza $m \cdot x = b$ en el sentido de mínimos cuadrados:

```
In[*]:= LeastSquares[{{1, 2}, {3, 4}, {5, 6}}, {-1, 0, 2}]
|mínimos cuadrados
```

```
Out[*]=
```

$$\left\{ \frac{8}{3}, -\frac{23}{12} \right\}$$