

ÁLGEBRA PRÁCTICA-10

Nombre y apellidos.....

1.- Discute el sistema
$$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ ax + by + cz = d \\ a^2x + b^2y + c^2z = d^2 \end{cases}$$

El determinante de la matriz de coeficientes
es un determinante no vanidamente.

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ a^2 & b^2 & c^2 \end{vmatrix}$$

Así
$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ a^2 & b^2 & c^2 \end{vmatrix} = (c-b)(c-a)(b-a) = \begin{cases} 0 & \text{si } c=b \text{ o } c=a \text{ o } b=a \\ \text{no nulo} & \text{si } a, b \text{ y } c \text{ son} \\ & \text{distintos no a 0.} \end{cases}$$

En el segundo caso el sistema tiene solución única:

$$x = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ d & b & c \\ d^2 & b^2 & c^2 \end{vmatrix}}{(c-b)(c-a)(b-a)} = \frac{(c-d)(b-d)}{(c-a)(b-a)} ; y = \frac{(d-a)(c-d)}{(c-b)(b-a)} \text{ y } z = \frac{(d-a)(d-b)}{(c-a)(c-b)}$$

si $c=b$ $a \neq b$ la matriz ampliada $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ a & b & b & d \\ a^2 & b^2 & b^2 & d^2 \end{pmatrix}$ RANKO FALTAN 2

si $d \neq a$ y $d \neq b$ el sistema no tiene solución

si $d=a$ o $d=b$ el sistema es compatible y

como $\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ a & b \end{vmatrix} = b-a \neq 0$ la solución será

$$x + y = 1 - z \Rightarrow \begin{cases} x + y = 1 - z \\ ax + by = d - bz \end{cases} \Rightarrow x = \frac{1-z}{b-a} - \frac{1}{b-a} \text{ y } y = \frac{1-z}{b-a} - \frac{1-z}{b-a} \text{ , } z \in \mathbb{R}$$

si $a=b$ $c \neq b$ si $d \neq a$ y $d \neq c$ el sistema no tiene solución
si $d=a$ o $d=c$ el sistema es compatible y

como $\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ b & c \end{vmatrix} = c-b \neq 0 \Rightarrow y = \frac{1-x}{c-b} - \frac{1}{c-b} \text{ , } z = \frac{1-x}{c-b} - \frac{1-x}{c-b} \text{ , } x \in \mathbb{R}$

si $a=c$ $b \neq c$ si $d \neq a$ y $d \neq b$ el sistema no tiene solución
si $d=a$ o $d=b$ se sigue como en el caso anterior.

si $a=b=c$ $\text{RANK} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ a & a & a \\ a^2 & a^2 & a^2 \end{pmatrix} = 1$, si $d \neq a$ el sistema es incompatible.

en otro caso ($a=d$) no queda el sistema $x + y + z = 1$ (PLANOS EN LÍNEA) 0

en parametrización
$$\begin{cases} x = 1 - y - z \\ y = y \\ z = z \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_1 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$
 $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$.

2.- Sea $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$, una aplicación lineal que viene dada por la matriz $\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$.

Calcula $f^{-1}((2, 0, -2))$ conociendo que $(2, 1, 0, -1) \in f^{-1}((2, 0, -2))$.

$$f(x, y, z, t) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}; \quad f^{-1}((2, 0, -2)) \text{ es LA}$$

Solución del sistema $\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$

Como el rango de la matriz de coeficientes es 3 el sistema es compatible y se tiene un

$$\begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$$

$$f^{-1}((2, 0, -2)) = \{(2, 1, 0, -1) + \ker f\}$$

Sol. particular para

Solución del sistema homogéneo

donde $\dim \ker f = 4 - 3 = 1$; $f(x, y, z, t) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} x - y + z = -t \\ y = -t \\ z = 2t \end{cases} \Rightarrow x = -2t$

Por lo tanto $f^{-1}((2, 0, -2)) = (2, 1, 0, -1) + \mathcal{L} \{(-2, -1, 2, 1)\}$

3.- Sea $K = \{(x, y, z, w) : \begin{cases} x = 2a + b + c - 1 \\ y = -a - 2b + c + 2 \\ z = a + 3b - 2c - 5 \\ w = 4a - 2b + 6c + 4 \end{cases}, a, b, c \in \mathbb{R}\}$. Encuentra

una ecuaciones implícitas de K (o equivalentemente, elimina los parámetros a, b y c en la definición de K).

también $\begin{pmatrix} x+1 \\ y-2 \\ z+5 \\ w-4 \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \\ 6 \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}$

Para que el sistema tenga que tener

sea compatible la

rango 2 y como

ya que $c_3 - (c_1 - c_2) = 0$

matriz

$$\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} = -2 + 1 = -1 \neq 0$$

$$\begin{pmatrix} x+1 & 2 & 1 \\ y-2 & -1 & -2 \\ z+5 & 1 & -2 \\ w-4 & 4 & 6 \end{pmatrix}$$

Así $0 = \begin{vmatrix} x+1 & 2 & 1 \\ y-2 & -1 & -2 \\ z+5 & 1 & 3 \end{vmatrix} = -3x - 3 - 4z - 20 + y - 2 + z + 5 + 2x + 2 - 6y + 12 = -x - 5y - 3z - 6$

Así $0 = \begin{vmatrix} x+1 & 2 & 1 \\ y-2 & -1 & -2 \\ w-4 & 4 & -2 \end{vmatrix} = 2x + 2 - 4w + 16 - 4y - 8 + w - 4 + 8x + 8 + 4y - 8 = 10x - 3w + 6$

Así $f = \{(x, y, z, w) \in \mathbb{R}^4 : \begin{cases} -x - 5y - 3z = 6 \\ 10x - 3w = -6 \end{cases}\}$.