

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

$$\dim(\text{Espacio de soluciones}) = n - r$$

**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  $r \times n$ , donde  $B' = [I_r \ C]$ . La matriz  $C$  tiene  $n - r$  columnas correspondientes a las variables  $x_{r+1}, \dots, x_n$ . Así pues, el espacio de soluciones de  $Ax = b$  viene representado por el sistema:

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

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

**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  $a_1, a_2, a_3, a_4, a_5$

- a) Calcular el rango y la nulidad de  $A$
- b) Hallar un subconjunto de los vectores columna de  $A$  que formen base del espacio de columnas de  $A$ .
- c) Escribir, si es posible, la tercera columna de  $A$  como combinación lineal de las dos primeras.

**Solución**

Sea  $B$  la forma escalonada reducida por filas de  $A$ :

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

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:

$$x = x_0 + x_h$$

donde  $x_h$  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

$$x = x_0 + x_h$$

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

#### Demostración

Sea  $x$  una solución cualquiera del sistema  $Ax = b$ . Entonces  $(x - x_0)$  es solución de  $Ax = 0$  porque:

$$A(x - x_0) = Ax - Ax_0 = b - b = 0$$

Llamando  $x_h = x - x_0$  obtenemos  $x = x_0 + x_h$

#### Ejemplo

Hallar el conjunto de vectores solución del sistema de ecuaciones lineales:

$$\begin{cases} x_1 + x_3 + x_4 = 1 \\ x_1 + x_2 = 1 \\ x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = -1 \end{cases}$$

### Soluci—n

La matriz ampliada del sistema se reduce como sigue:

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

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

$$\begin{cases} x_1 + x_3 + x_4 = 1 \\ x_2 - x_3 - x_4 = -1 \end{cases}$$

Haciendo  $x_3 = s$  y  $x_4 = t$  podemos representar el vector soluci—n del sistema  $b$  como:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ s \\ t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} s \\ -s \\ s \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} t \\ -t \\ 0 \\ t \end{bmatrix}$$

Es f'cil ver que  $\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$  es una soluci—n particular del sistema y  $\begin{bmatrix} s \\ -s \\ s \\ 0 \end{bmatrix}$  representa un vector arbitrario del espacio de soluciones de  $Ax = b$ .

### Teorema. Compatibilidad de un sistema lineal

El sistema de ecuaciones lineales  $Ax = b$  es compatible s' y s—lo s' pertenece al espacio de columnas de  $A$ .

### Demostraci—n

Sean:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

la matriz de coeficientes, el vector columna de inc—gnitas y el vector columna de los t'zrminos independientes, respectivamente del sistema  $Ax = b$ . Entonces:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{12} \\ \vdots \\ a_{1n} \end{bmatrix} x_1 + \begin{bmatrix} a_{21} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{2n} \end{bmatrix} x_2 + \dots + \begin{bmatrix} a_{m1} \\ a_{m2} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix} x_n \end{aligned}$$

Por tanto,  $s_1, \dots, s_m$  y  $s_{m+1}, \dots, s_n$  es combinación lineal de las columnas de  $A$ . Es decir, el sistema es compatible y  $s_{m+1}, \dots, s_n$  pertenece al subespacio de  $\mathbb{R}^n$  generado por las columnas de  $A$ .

### Ejemplo

Considérese el sistema lineal:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 1 \\ x_1 + x_2 = 1 \\ x_1 + x_2 + x_3 = 1 \end{cases}$$

La matriz de coeficientes se reduce:

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

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

Procedemos de igual forma con la matriz ampliada:

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

El rango de la matriz ampliada es 2, por tanto  $b$  está 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:

1.  $A$  es invertible
2.  $Ax = b$  tiene solución única para cualquier matriz  $b$  de tamaño  $n \times 1$ .
3.  $Ax = 0$  tiene sólo la solución trivial
4.  $A$  es equivalente por filas a la matriz identidad de orden  $n$ ,  $I_n$ .
5.  $|A| \neq 0$
6. Las filas de  $A$  son linealmente independientes.
7. Los vectores fila de  $A$  son linealmente independientes.
8. 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

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

entonces la matriz de cambio de  $\{u_i\}$  a  $\{v_i\}$  es:



$$P = \begin{bmatrix} | & | & | & | \\ \hline | & | & | & | \\ \hline | & | & | & | \\ \hline | & | & | & | \\ \hline | & | & | & | \end{bmatrix}$$

**Demostración**

Sea  $d = (d_1, \dots, d_n)$  un vector arbitrario de  $V$ . Su matriz de coordenadas en la base  $B$  es, por tanto:

$$[d]_B = \begin{bmatrix} d_1 \\ \vdots \\ d_n \end{bmatrix}$$

Así pues:

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

Por otra parte, podemos escribir:

$$d = d_1 v_1 + \dots + d_n v_n = d_1 (c_{11}u_1 + c_{21}u_2 + \dots + c_{n1}u_n) + \dots + d_n (c_{1n}u_1 + c_{2n}u_2 + \dots + c_{nn}u_n)$$

$$= (c_{11}d_1 + c_{12}d_2 + \dots + c_{1n}d_n)u_1 + \dots + (c_{n1}d_1 + c_{n2}d_2 + \dots + c_{nn}d_n)u_n$$

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  $[v]_B = P [d]_B$  y concluimos que  $P$  es la matriz de cambio de  $[d]_B$  a  $[v]_B$ .

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

Si  $P$  es la matriz de cambio de una base  $B'$  a otra base  $B$  de  $V$ ,  $P$  es invertible, y la matriz del cambio de  $B$  a  $B'$  viene dada por  $P^{-1}$ .

**Demostración**

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

$$[v]_{B'} = P [v]_B \quad \text{y} \quad [v]_B = P^{-1} [v]_{B'}$$

Lo cual implica que  $[v]_{B'} = P^{-1} [v]_B$  para todo vector  $v$  de  $V$ . De ahí se sigue que  $P^{-1}$  es la matriz de cambio de  $B'$  a  $B$ . En consecuencia  $P$  es invertible y  $P^{-1}$  es  $Q$ , la matriz de cambio de  $B$  a  $B'$ .

**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  $[B' : I_n]$  como sigue:

$$[B' : I_n]$$

**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:

$$\begin{cases} v_{11}c_{11} + \dots + v_{1n}c_{1n} = v_{11} \\ v_{21}c_{11} + \dots + v_{2n}c_{1n} = v_{21} \\ \vdots \\ v_{n1}c_{11} + \dots + v_{nn}c_{1n} = v_{n1} \end{cases}$$

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

$$\begin{bmatrix} v_{11} & \dots & v_{1n} & 1 & \dots & 0 \\ v_{21} & \dots & v_{2n} & 0 & \dots & 1 \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots \\ v_{n1} & \dots & v_{nn} & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

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

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

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

$$[I_n : P^{-1}]$$

lo cual demuestra el teorema.

### Ejemplo

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

$$B = \{(1, 1, 1), (1, 1, 1), (1, 1, 1)\} \text{ y } B' = \{(1, 1, 1), (1, -1, 1), (1, 1, 5)\}$$

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

$$\left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 5 & 1 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & 0 & 3 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & -1 \end{array} \right]$$

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

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

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

$$[B^{-1} \mid I] \rightarrow [I \mid P^{-1}]$$

Pero este es el mismo proceso utilizado para calcular la inversa de la matriz  $B$ . Es decir, si  $A$  es la base canónica de  $V$ , 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  $[B^{-1} \mid I]$  está ya en la forma

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

En este caso la matriz de transición es simplemente:

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

### Ejemplo

Hallar la matriz de cambio de  $B$  a  $B'$  para las siguientes bases de  $V$ :

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

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

### Solución

Empezamos formando la matriz:

$$[B' \mid B^{-1}] = \left[ \begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

y usamos el método de eliminación de Gauss-Jordan para obtener la matriz de cambio  $P^{-1}$  de  $B$  a  $B'$ :

$$[I \mid P^{-1}] = \left[ \begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

Por tanto:

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

Podríamos calcular la matriz de cambio de  $B$  a  $\mathcal{B}$  obteniendo:

$$[P^{-1} \quad I] = \begin{bmatrix} -1 & 3 & 4 & \vdots & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & \vdots & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

que se reduce a:

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

Por tanto la matriz de cambio de  $\mathcal{B}$  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:

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

### 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 del  $\mathbb{R}_3[x]$ .

#### 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  $\mathcal{B}$  es:

$$[v(x)]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix}$$

#### Ejemplo

Hallar la matriz de coordenadas de:

$$v = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

en la base canónica del  $\mathbb{R}^3$

$$v = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

#### Solución

Como  $\beta$  se puede escribir:

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

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

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