

SISTEMAS DE ECUACIONES CON MATHEMATICA

Clasificar y resolver el sistema de ecuaciones lineales
$$\begin{cases} 2x - 3y + 2z - 5t = 2 \\ x - 4y + 2z - 3t = 4 \\ -x + y - z + 7t = 5 \end{cases}$$

```
In[3]:= Solve[{2 x - 3 t + 2 z - 5 t == 2, x - 4 y + 2 z - 3 t == 4, -x + y - z + 7 t == 5}, {x, y, z}]
```

```
Out[3]:= {{x -> -26 + 17 t, y -> -3 (-2 + t), z -> 27 - 13 t}}
```

Sistema Compatible Simplemente Indeterminado : $x = -26 + 17 t$, $y = -3(-2 + t)$, $z = 27 - 13 t$, $\forall t$

Sea el siguiente sistema
$$\begin{cases} 2x + y + z = 2 \\ x - y + z = -1 \\ y - z = -2 \end{cases}$$

- Escribe la matriz de coeficientes C
- Calcula la inversa de la matriz C
- Escribe el vector de términos independientes b
- Calcula la solución del sistema utilizando los dos apartados anteriores

Apartado a

```
In[10]:= c = {{2, 1, 1}, {1, -1, 1}, {0, 1, -1}};
```

Apartado b

```
invc = Inverse[c]
```

```
{{0, 1, 1}, {1/2, -1, -1/2}, {1/2, -1, -3/2}}
```

Apartado c

```
In[11]:= b = {2, -1, 1};
```

Apartado d

```
solucion = invc.b
```

```
{0, 3/2, 1/2}
```

Sea el sistema de ecuaciones
$$\begin{cases} 2y - x = p \\ 3x - 2z = 11 \\ y + z = 6 \\ 2x + y - 4z = p \end{cases}$$
 hallar p de forma que el sistema sea compatible y resolverlo

```
In[5]:= Reduce[{2 y - x == p, 3 x - 2 z == 11, y + z == 6, 2 x + y - 4 z == p}, {x, y, z}]
```

```
Out[5]= p == -5 && x == 7 && y == 1 && z == 5
```

Para $p=-5$ el sistema de ecuaciones es Compatible Determinado de solución $x=7, y=1, z=5$

Clasificar y resolver según los distintos valores

reales del parámetro m el siguiente sistema
$$\begin{cases} mx + y + z = 1 \\ x + my + z = 1 \\ x + y + mz = 1 \end{cases}$$

```
In[42]:= Reduce[{m * x + y + z == 1, x + m * y + z == 1, x + y + m * z == 1}, {x, y, z}]
```

```
Out[42]= (m == 1 && z == 1 - x - y) || ((-1 + m) (2 + m) != 0 && x == 1/(2 + m) && y == x && z == 1 - m x - y)
```

Primer Caso: $m=1 \rightarrow$ Sistema Compatible Doblemente Indeterminado

Segundo Caso: $m \neq 1$ y $m \neq -2 \rightarrow$ Sistema Compatible Determinando

Tercer Caso: $m=-2 \rightarrow$ Sistema Incompatible

Clasificar y resolver según los distintos valores reales de los parámetros a y b el siguiente sistema

$$\begin{cases} ax + by + z = 1 \\ x + aby + z = b \\ x + by + az = 1 \end{cases}$$

```
In[7]:= Reduce[{a * x + b * y + z == 1, x + a * b * y + z == b, x + b * y + a * z == 1}, {x, y, z}]
```

```
Out[7]:= (b == 1 && a == 1 && z == 1 - x - y) || (b == -2 && a == -2 && y ==  $\frac{1}{2}(-1 - x)$  && z ==  $\frac{1}{2}(-1 + x - 2y)$ ) ||  

(-2 + a + a^2 != 0 && x ==  $\frac{a - b}{-2 + a + a^2}$  && b != 0 && y ==  $\frac{-1 + b - x + a x}{(-1 + a) b}$  && z == 1 - a x - b y)
```

```
In[8]:= Solve[a^2 + a - 2 == 0]
```

```
Out[8]:= {{a -> -2}, {a -> 1}}
```

Primer Caso : $a=1$ y $b=1 \rightarrow$ Sistema Compatible Doblemente Indeterminado. Solución: $z=1-x-y, \forall x,y$

Segundo Caso: $b=-2$ y $a=-2 \rightarrow$ Sistema Compatible Simplemente Indeterminado. Solución: $y = \frac{1}{2}(-1 - x),$

$z = \frac{1}{2}(-1 + x - 2y) \forall x$

Tercer caso: $a \neq -2$ y $a \neq 1$ y $b \neq 0 \rightarrow$ Sistema Compatible Determinado. Solución:

$x = \frac{a-b}{-2+a+a^2}, Y = \frac{-1+b-x+ax}{(-1+a)b}, z = 1 - ax - by$

Resto de casos posibles: Sistema Incompatible

Calcular la solución del sistema de ecuaciones lineales por el método de Cholesky en el siguiente caso

$$\begin{cases} x + y + t = 1 \\ 2x + 3y - z + 4t = 2 \\ x + 3z + 5t = \frac{1}{2} \\ 3x + 4y + 7t = 3 \end{cases}$$

```
In[25]:= Clear["Global`*"]
```

Este es un ejemplo del caso general donde la matriz de coeficientes es cuadrada y no simétrica. Los menores angulares se estudiarán a continuación.

Se introducen la matriz de coeficientes A y el vector de términos independientes

```
In[26]:= MatA = {{1, 1, 0, 1}, {2, 3, -1, 4}, {1, 0, 3, 5}, {3, 4, 0, 7}};  
MatA // MatrixForm
```

```
Out[27]//MatrixForm=
```

```
( $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & 3 & -1 & 4 \\ 1 & 0 & 3 & 5 \\ 3 & 4 & 0 & 7 \end{pmatrix}$ )
```

```
In[28]:= VecA = {1, 2,  $\frac{1}{2}$ , 3};
```

Cálculo de los menores angulares no nulos.

```
In[29]:= Table[Det[Take[MatA, {1, i}, {1, i}]], {i, 1, 4}]
```

```
Out[29]= {1, 1, 2, -2}
```

Como todos los menores angulares son distintos de cero, se aplica el método de Cholesky general.

Se descompone la matriz A en dos matrices: una triangular inferior B y otra triangular superior C con unos en la diagonal principal, de manera que se cumpla $A = B \cdot C$.

```
In[30]:= MatB = Table[Which[i ≥ j, b[i, j], i < j, 0], {i, 1, 4}, {j, 1, 4}];
MatB // MatrixForm
```

```
Out[31]/MatrixForm=
```

$$\begin{pmatrix} b[1, 1] & 0 & 0 & 0 \\ b[2, 1] & b[2, 2] & 0 & 0 \\ b[3, 1] & b[3, 2] & b[3, 3] & 0 \\ b[4, 1] & b[4, 2] & b[4, 3] & b[4, 4] \end{pmatrix}$$

```
In[32]:= MatC = Table[Which[i < j, c[i, j], i = j, 1, i > j, 0], {i, 1, 4}, {j, 1, 4}];
MatC // MatrixForm
```

```
Out[33]/MatrixForm=
```

$$\begin{pmatrix} 1 & c[1, 2] & c[1, 3] & c[1, 4] \\ 0 & 1 & c[2, 3] & c[2, 4] \\ 0 & 0 & 1 & c[3, 4] \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Se efectúa la multiplicación $B \cdot C$ e igualar sus coeficientes a los de la matriz A.

```
In[34]:= Solve[MatB.MatC == MatA]
```

```
Out[34]= {{b[4, 4] → -1, b[3, 3] → 2, b[4, 3] → 1, c[3, 4] → 3, b[1, 1] → 1,
b[2, 2] → 1, b[3, 2] → -1, b[4, 2] → 1, c[2, 3] → -1, c[2, 4] → 2,
b[2, 1] → 2, b[3, 1] → 1, b[4, 1] → 3, c[1, 3] → 0, c[1, 2] → 1, c[1, 4] → 1}}
```

Sustituyendo estos resultados en las respectivas matrices B y C

```
In[35]:= MatB = {{1, 0, 0, 0}, {2, 1, 0, 0}, {1, -1, 2, 0}, {3, 1, 1, -1}};
MatB // MatrixForm
```

```
Out[36]/MatrixForm=
```

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

```
In[37]:= MatC = {{1, 1, 0, 1}, {0, 1, -1, 2}, {0, 0, 1, 3}, {0, 0, 0, 1}};
MatC // MatrixForm
```

```
Out[38]/MatrixForm=
```

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

Se resuelven los dos sistemas triangulares.

```
In[39]:= Sol1 = {x, y, z, t} /. Solve[MatB.{x, y, z, t} == VecA][[1]]
```

```
Out[39]= {1, 0, -1/4, -1/4}
```

```
In[40]:= Solve[MatC.{x, y, z, t} == Sol1, {x, y, z, t}]
```

```
Out[40]= {{x -> 1/4, y -> 1, z -> 1/2, t -> -1/4}}
```