



"El saber de mis hijos
hará mi grandeza"

Universidad de Sonora

Departamento de Matemáticas



MAESTRÍA EN CIENCIA DE DATOS

ÁLGEBRA LINEAL Y OPTIMIZACIÓN

2023

Nombre completo

Duración: 50 minutos.

Instrucciones: Resuelva los siguientes ejercicios, de manera clara y ordenada. Justifique cada una de sus respuestas. Para acreditar este examen es necesario resolver correctamente al menos cuatro ejercicios de la parte de álgebra lineal y dos ejercicios de la parte de optimización.

ÁLGEBRA LINEAL

1. Considere los siguientes vectores en \mathbb{R}^3 :

$$\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 3 \\ -2 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{v}_3 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{bmatrix}$$

- (a) Verifique si los vectores son linealmente independientes. En caso de serlo, encuentre una combinación lineal de los vectores que sea igual al vector $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$.
- (b) Si los vectores no son linealmente independientes, encuentre una combinación lineal de los vectores que sea igual al vector $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$.

2. Sean \mathbf{A} y \mathbf{B} las siguientes matrices:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

- (a) Calcule $\mathbf{A} + \mathbf{B}$ y verifique que es una matriz cuadrada simétrica.
(b) Calcule \mathbf{AB} y verifique que es una matriz diagonalizable.

3. Sean $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{bmatrix}$ y $\mathbf{w} = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ -1 \end{bmatrix}$. Calcule el producto punto entre \mathbf{v} y \mathbf{w} y encuentre un vector ortogonal a ambos.

4. Considere la siguiente matriz de coeficientes de un sistema de ecuaciones lineales:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ -1 & 3 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}.$$

- (a) Escriba el sistema de ecuaciones lineales asociado a la matriz \mathbf{A} , tomando un vector arbitrario $\mathbf{b} = [b_1 \ b_2 \ b_3]^T$ para los términos libres del sistema.
- (b) Encuentre la forma escalonada reducida de \mathbf{A} mediante el método de eliminación de Gauss-Jordan.
- (c) En términos del vector \mathbf{b} , determine las condiciones para las cuáles el conjunto solución del sistema de ecuaciones lineales $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ es vacío, unitario o infinito.
5. Considere una matriz simétrica \mathbf{A} de tamaño $n \times n$ y dos vectores propios asociados a valores propios distintos, \mathbf{v}_1 y \mathbf{v}_2 . Demuestre que los vectores \mathbf{v}_1 y \mathbf{v}_2 son ortogonales.
6. Sea \mathbf{A} una matriz simétrica y definida positiva de tamaño $n \times n$. Demuestre que todos los autovalores de \mathbf{A} son positivos.
7. Considere la siguiente matriz \mathbf{A} de tamaño 2×2 :

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}.$$

- (a) Encuentre los autovalores y autovectores de \mathbf{A} .
- (b) Diagonalice la matriz \mathbf{A} mediante una matriz diagonalizadora \mathbf{P} .
8. Sea \mathbf{A} una matriz diagonalizable de tamaño $n \times n$ y λ un autovalor de \mathbf{A} con autovector asociado \mathbf{v} . Demuestre que λ^2 es un autovalor de \mathbf{A}^2 y encuentre un autovector asociado a λ^2 .

OPTIMIZACIÓN

9. Sea la sucesión de números reales (a_n) definida por $a_n = \frac{(-1)^n}{n}$.
- a) Determine si la sucesión está acotada.
- b) Pruebe que la sucesión es convergente y encuentre su límite.
10. Sea el campo escalar $f(x, y) = x^2 + y^2 + xy$ definido en el conjunto $D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq x \leq 1, 0 \leq y \leq 1\}$. Encuentre los conjuntos $\arg \min_{(x,y) \in D} f(x, y)$ y $\arg \max_{(x,y) \in D} f(x, y)$.
11. Considere el campo escalar $g(x, y) = x^3 - 3xy^2$.
- a) Calcule la derivada direccional de g en el punto $(2, -1)$ en la dirección del vector $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$.
- b) Interprete geoméricamente el valor obtenido.
12. Sea el campo escalar $f(x, y) = x^4 - 32x^2 + y^4 - 18y^2$.
- a) Calcule la matriz hessiana de f .
- b) Determine los puntos críticos, máximos locales, mínimos locales y puntos silla de h utilizando la matriz hessiana.