



Mi Universidad

Cuadro sinóptico

Jeffrey Ibarra Hernández

Cuadro sinóptico

Parcial IV

Biomatematicas

Licenciatura en medicina humana

Semestre

Comitán de Domínguez, Chiapas a 28 junio del 2025

MÉTODOS DE SOLUCIÓN PARA LOS SISTEMAS DE ECUACIONES LINEALES

PRIMER MÉTODO: ELIMINACION GAUSSIANA

Dado un sistema de ecuaciones, escribir su matriz ampliada y aplicar operaciones elementales para transformar la parte correspondiente a la matriz A en su forma escalonada

Después se vuelve a escribir el sistema lineal resultante y por medio de sustituciones hacia atrás se halla solución del mismo.

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 2 & 4 & 6 & 8 & 10 \\ 3 & 6 & 9 & 12 & 15 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

SEGUNDO MÉTODO: GAUSS JORDAN

Dado un sistema de ecuaciones, escribir su matriz ampliada y aplicar operaciones elementales para transformar la parte correspondiente a la matriz A en su forma escalonada

Después se vuelve a escribir el sistema lineal

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 2 & 4 & 6 & 8 & 10 \\ 3 & 6 & 9 & 12 & 15 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 & -4 & -5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

TERCER MÉTODO: REGLA DE CRAMER

La regla de Cramer da una solución para sistemas compatibles determinados en términos de determinantes y adjuntos dada por:

$$x_j = \frac{\det(A_j)}{\det(A)}$$

Donde A_j es la matriz resultante de reemplazar la j -ésima columna de A por el vector columna b. Para un sistema de dos ecuaciones y dos incógnitas

$$\begin{cases} ax + by = e \\ cx + dy = f \end{cases} \quad x = \frac{\begin{vmatrix} e & b \\ f & d \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}} = \frac{ed - bf}{ad - bc} \quad y = \frac{\begin{vmatrix} a & e \\ c & f \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}} = \frac{af - ec}{ad - bc}$$

CUARTO MÉTODO: EMPLEANDO LA FACTORIZACIÓN LU

La ecuación se resuelve a través de la forma $AX=b$ (con A de $n \times n$), donde A es invertible. Si A se puede escribir de la forma $A=LU$ donde L y U son invertibles entonces existe un único vector Y tal que $LY=b$ y otro único vector X tal que $UX=y$.

Solución del sistema $Ly=b$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 2 & 4 & 6 & 8 & 10 \\ 3 & 6 & 9 & 12 & 15 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

QUINTO MÉTODO: EMPLEANDO LA MATRIZ INVERSA

La ecuación se resuelve a través de la forma $AX=b$ (con A de $n \times n$), donde A es invertible. La solución del sistema lineal es $AX=b$ de la forma $X=A^{-1}b$

$$X = A^{-1}b$$

SISTEMA DE ECUACIONES
 "Es un conjunto de ecuaciones lineales, que verifican para una sola solución común"

SISTEMA DE ECUACIONES INCOMPATIBLE
 "No tiene solución"
 $x + y = 2$ (1)
 $x + y = 5$(2)

SISTEMA DE ECUACIONES COMPATIBLE
 "Si tiene solución"
 $3x - y = 3$(1)
 $x + y = 1$(2)

DETERMINADAS
 "Tiene finitas soluciones"
 $2x - 3y = 2$(1)
 $3x + y = 14$(2)
 Solo se cumple cuando:
 $x = 4$ $y = 2$
 C.S. { $x = 4$; $y = 2$ }

INDETERMINADAS
 "Tiene infinitas soluciones"
 $x + y = 2$ (1)
 $2x + 2y = 4$ (2)
 Se cumple cuando:
 $x = 1$ $y = 1$
 $x = 2$ $y = 0$
 $x = 3$ $y = -1$
 $x = -1$ $y = 3$
 etc

MÉTODOS DE SOLUCIÓN
 "Existen varios métodos o procedimientos para resolver un sistema de ecuaciones"



