



**UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO
FACULTAD DE ESTUDIOS SUPERIORES ACATLÁN**

LICENCIATURA EN MATEMÁTICAS APLICADAS Y COMPUTACIÓN

PROGRAMA DE ASIGNATURA

ACATLÁN

CLAVE:			SEMESTRE: 2 (SEGUNDO)		
ÁLGEBRA LINEAL					
MODALIDAD (CURSO, TALLER, LABORATORIO, ETC.)	CARACTER	HORAS SEMESTRE	HORA / SEMANA TEÓRICA PRÁCTICA		CRÉDITOS
CURSO	OBLIGATORIO	96	6	0	12 (DOCE)
ASIGNATURA PRECEDENTE SUGERIDA	ÁLGEBRA SUPERIOR, GEOMETRÍA ANALÍTICA				
ASIGNATURA CONSECUENTE SUGERIDA	MÉTODOS NUMÉRICOS II				

OBJETIVO:

EL ALUMNO RECONOCERÁ E IDENTIFICARÁ ESPACIOS VECTORIALES, ANALIZARÁ SUS CARACTERÍSTICAS FUNDAMENTALES Y DETERMINARÁ LA DEPENDENCIA O INDEPENDENCIA LINEAL DE CONJUNTOS DE VECTORES; ANALIZARÁ LAS CARACTERÍSTICAS DE LAS TRANSFORMACIONES LINEALES ENTRE ESPACIOS VECTORIALES Y DETERMINARÁ SUS VALORES Y VECTORES PROPIOS; ANALIZARÁ LAS PROPIEDADES DE ESPACIOS CON PRODUCTO INTERNO Y CONSTRUIRÁ CONJUNTOS ORTOGONALES Y ORTONORMALES DE VECTORES.

Número de horas	Unidad 1. ESPACIOS VECTORIALES
12	<p><i>Objetivo: El alumno identificará espacios vectoriales reales y complejos y determinará si un subconjunto de un espacio vectorial es o no un subespacio.</i></p> <p>Temas:</p> <p>1.1 El espacio R^n.</p> <p> 1.1.1 Vectores en R^n.</p> <p> 1.1.2 Suma de vectores. Producto por un escalar.</p> <p> 1.1.3 Propiedades que deben satisfacerse en un espacio vectorial.</p> <p>1.2 Subespacios.</p> <p> 1.2.1 El concepto de subespacio.</p> <p> 1.2.2 Condición necesaria y condición suficiente para que un subconjunto de un espacio vectorial sea un subespacio.</p> <p> 1.2.3 Suma directa.</p> <p>1.3 Espacios vectoriales reales, de matrices, de polinomios y de funciones.</p> <p>1.4 Espacios vectoriales complejos.</p>

- 1.4.1 Vectores en C^n .
- 1.4.2 El espacio C^n .
- 1.4.3 Espacios vectoriales sobre los complejos.

Número de horas	Unidad 2. BASES Y DIMENSIÓN
16	<p><i>Objetivo: El alumno determinará si un conjunto de vectores es linealmente dependiente o independiente, obtendrá bases y establecerá la dimensión de un espacio vectorial, calculará las coordenadas de un vector respecto a una base dada y obtendrá la matriz de transición para el cambio de bases.</i></p> <p>Temas:</p> <ul style="list-style-type: none"> 2.1 Dependencia e independencia lineales. <ul style="list-style-type: none"> 2.1.1 Combinaciones lineales. 2.1.2 Conjuntos generadores. 2.1.3 Dependencia lineal. Conjuntos linealmente dependientes. 2.1.4 Independencia lineal. Conjuntos linealmente independientes. 2.2 Bases de un espacio vectorial. <ul style="list-style-type: none"> 2.2.1 El concepto de base de un espacio vectorial. 2.2.2 Condiciones para que un conjunto de vectores constituya una base. 2.2.3 Obtención de bases. 2.3 Dimensión de un espacio vectorial: dimensión finita y no finita. 2.4 Cambio de base. <ul style="list-style-type: none"> 2.4.1 Coordenadas de un vector en una base. 2.4.2 Bases canónicas. 2.4.3 Matriz de transición.

Número de horas	Unidad 3. TRANSFORMACIONES LINEALES
22	<p><i>Objetivo: El alumno identificará si una transformación es lineal o no lo es, determinará el núcleo, la imagen, la nulidad y el rango de una transformación lineal, realizará operaciones con transformaciones lineales, obtendrá matrices asociadas a transformaciones lineales e identificará isomorfismos.</i></p> <p>Temas:</p> <ul style="list-style-type: none"> 3.1 Transformaciones: entre espacios vectoriales, lineales y operadores lineales. 3.2 Características de las transformaciones lineales: dominio, núcleo, nulidad, imagen y rango. 3.3 Operaciones con transformaciones lineales. <ul style="list-style-type: none"> 3.3.1 Suma y producto por un escalar. Propiedades. 3.3.2 Espacios de transformaciones lineales. 3.3.3 Composición de transformaciones. Propiedades. 3.4 Transformación inversa. <ul style="list-style-type: none"> 3.4.1 El concepto de transformación inversa. 3.4.2 Condiciones para la existencia de la inversa de una transformación lineal

- 3.5 Matrices y transformaciones.
 - 3.5.1 Representación matricial de una transformación lineal en bases canónicas
 - 3.5.2 Relación entre el producto de matrices y la composición de transformaciones.
 - 3.5.3 Relación entre la inversa de una matriz y la inversa de una transformación.
 - 3.5.4 Representación matricial de una transformación lineal en bases no canónicas.
- 3.6 Isomorfismos: concepto y propiedades.

Número de horas	Unidad 4. VALORES Y VECTORES PROPIOS
16	<p><i>Objetivo: El alumno calculará polinomios característicos y mínimos de operadores y matrices, determinará valores y vectores propios de operadores lineales y de matrices e identificará las características y propiedades de los valores y vectores propios de operadores simétricos y hermitianos.</i></p> <p>Temas:</p> <ul style="list-style-type: none"> 4.1 Definiciones. <ul style="list-style-type: none"> 4.1.1 El concepto de vector propio y de valor propio de un operador lineal. 4.1.2 Formulación del problema de valores y vectores propios. 4.1.3 Relación entre los valores y vectores propios de operadores lineales y de matrices. 4.2 Polinomios de operadores y de matrices. <ul style="list-style-type: none"> 4.2.1 El polinomio característico. 4.2.2 Teorema de Cayley-Hamilton. 4.2.3 El polinomio mínimo. 4.3 Obtención de valores y vectores propios de operadores y matrices. <ul style="list-style-type: none"> 4.3.1 Relación de las raíces del polinomio característico con los valores propios. 4.3.2 Cálculo de los valores propios de un operador y de una matriz. 4.3.3 Determinación de los vectores propios de un operador y de una matriz. 4.4 Operadores simétricos y hermitianos: valores propios, bases formadas por vectores propios y diagonalización de matrices simétricas y hermitianas.

Número de horas	Unidad 5. ESPACIOS CON PRODUCTO INTERNO
16	<p><i>Objetivo: El alumno identificará las propiedades de un producto interno de vectores, calculará la norma de un vector, determinará si dos vectores son o no ortogonales y obtendrá bases ortogonales y ortonormales de espacios vectoriales.</i></p> <p>Temas:</p> <ul style="list-style-type: none"> 5.1 Productos internos: sus propiedades, norma de un vector, vectores unitarios y normalización. 5.2 Ortogonalidad.

- 5.2.1 Ángulo entre dos vectores.
- 5.2.2 Vectores ortogonales.
- 5.2.3 Proyecciones ortogonales.
- 5.2.4 Complemento ortogonal de un conjunto de vectores.
- 5.3 Bases ortogonales y ortonormales.
 - 5.3.1 Ortogonalización de una base.
 - 5.3.2 El procedimiento de Gram-Schmidt
- 5.4 Productos hermitianos.

Número de horas	Unidad 6. TRANSFORMACIONES ORTOGONALES
14	<p><i>Objetivo: El alumno identificará si una transformación es ortogonal o no, calculará matrices ortogonales, aplicará transformaciones ortogonales para diagonalizar operadores e interpretará geoméricamente las transformaciones ortogonales en R^2 y en R^3.</i></p> <p>Temas:</p> <ul style="list-style-type: none"> 6.1 Transformaciones ortogonales: concepto, propiedades, matrices ortogonales e isometrías. 6.2 Diagonalización ortogonal. <ul style="list-style-type: none"> 6.2.1 Requisitos para que exista la diagonalización ortogonal. 6.2.2 Procedimiento para obtener la matriz ortogonal que diagonaliza a un operador. 6.2.3 Interpretación geométrica en R^2 y en R^3. 6.2.4 Formas canónicas de las secciones cónicas y de las superficies cuádricas. 6.3 Transformaciones unitarias, matrices unitarias y normales.

BIBLIOGRAFÍA BÁSICA

- Anton, H., *Introducción al álgebra lineal*, Limusa, México, 2003
- Burgos, J., *Álgebra lineal*, McGraw Hill, México, 1995
- Grossman, S., *Álgebra lineal con aplicaciones*, McGraw Hill, México, 1996
- Hoffman y Kunze, *Álgebra lineal*, Prentice Hall, México, 1990
- Strang, G., *Álgebra lineal y sus aplicaciones*, Addison Wesley, México, 1986

BIBLIOGRAFÍA COMPLEMENTARIA

- Friedberg, et al, *Álgebra lineal*, Publicaciones Cultural, México, 1982
- Granero, F., *Álgebra y geometría analítica*, McGraw Hill, México, 1986
- Lang, S., *Álgebra lineal*, Sistemas técnicos de edición, México, 1986

Lay, D., *Álgebra lineal y sus aplicaciones*, Pearson Education, México, 2001

Nakos, G., *Álgebra lineal con aplicaciones*, International Thomson, México, 1999

Valadez, M., *Álgebra lineal: productos internos y teoremas de estructura*, UNAM ENEP ACATLÁN, México, 1997

SUGERENCIAS DIDÁCTICAS

- Introducir y exponer los temas y contenidos de las diferentes unidades, con ejemplos claros y sencillos.
- Propiciar la participación de los alumnos a través del empleo de diferentes técnicas de trabajo en grupo.
- Supervisar y guiar a los alumnos cuando los temas sean expuestos y desarrollados por ellos.
- Presentar aplicaciones de los temas en diferentes campos de la actividad humana.
- Utilizar los paquetes Mathematica, Math-Cad entre otros, como herramienta para analizar los conocimientos adquiridos en la materia.
- Fomentar en los alumnos la investigación relacionada con la materia, así como tratar temas relevantes que se encuentren en revistas especializadas o en diversas fuentes bibliográficas.

SUGERENCIAS DE EVALUACIÓN

- Tareas.
- Participación en clase.
- Exámenes parciales.
- Examen final.

PERFIL PROFESIOGRÁFICO QUE SE SUGIERE

El profesor que impartirá el curso deberá tener el título de licenciado en Matemáticas, Matemáticas Aplicadas y Computación, Actuario, Físico, Ingeniero o carreras afines.