## Simulacro del Examen

1. 
$$A \Leftrightarrow \begin{pmatrix} z_1 & z_2 \\ z_3 & z_4 \end{pmatrix} \Rightarrow A^{\dagger} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} z_1^* & z_3^* \\ z_1^* & z_4^* \end{pmatrix}$$

$$\frac{2}{1} = X_1 + iy_1$$
 $\frac{1}{2} = X_1 + iy_2$ 
 $\frac{1}{2} = X_2 + iy_2$ 

$$z_3 = x_3 + iy_3$$

$$z_3 = x_3 + iy_3$$
  $(A \mid B) = (A^{\dagger})_i^i B_i^j = (A^{*})_i^i B_i^j$ 

Z4 = X4 + : 44

- a) Compruebe si esta es una buena definición de producto interno. (I)
  - Si (I) es un producto interno en M2x2 (C) gentonces es lineal con respecto al segundo argumento, es hermítico (conjugado simétrico) y tiene positividad definida.
- 1) Verificamos que I es lineal respecto al segundo argumento

Supongos que A, B, C E M2x2 (C) son matrices arbitrarios y ∞ € C es un complejo arbitrario.

$$\langle A \mid \infty B \rangle = T_r (A^{\dagger} (\infty B)) = T_r (\infty A^{\dagger} B)$$
  
=  $\infty T_r (A^{\dagger} B) = \infty \langle A \mid B \rangle$ 

2. Verificames que I es hermítico.

$$\langle B|A\rangle = T_r(B^{\dagger}A) = T_r((B^{\dagger}A)^*) = T_r(A^*B^{\dagger}) = T_r(A^{\dagger}B)$$

$$\langle B|A\rangle = \langle A|B\rangle$$

3. Positividad definida. Veamos si <AIA) = Tr (A+A) = 0

y < A | A > = O si y solo si A es una matriz nula, ( ) (A | B > T (A B ) = (A); B; = (A) : B;

$$T_{Y}(A^{+}A) = T_{T}\begin{pmatrix} z_{1}^{*} & z_{1}^{*} \\ z_{3}^{*} & z_{4}^{*} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_{1} & z_{3} \\ z_{2} & z_{4} \end{pmatrix} = T_{Y}$$

$$= T_{4} \begin{pmatrix} 2_{1}^{*} + 2_{1} + 2_{2}^{*} + 2_{2} & 2_{1}^{*} + 2_{3} + 2_{1}^{*} + 2_{4} \\ 2_{3}^{*} + 2_{1} + 2_{3}^{*} + 2_{4} & 2_{3}^{*} + 2_{4}^{*} + 2_{4} \end{pmatrix}$$

Tr (AtA) = Z1 Z1 + Z2 Z2 + Z3 Z3 + Z4 Z4

Como ZZZ O para cualquier número complejo Z, entonces Tr(A+A) > 0 Además Tr(AtA) = O si y solo si Z1 = Z2 = Z3 = Z4 = O, es decir s; A es la matriz nula.

5311 Dag 18 Miles

> Como se complen 1, 2 y 3, entonces (I) es una buena definición de producto interno. b) A partir de eso definición de producto interno construya la definición de norma asociada (Norma de Frobenious)

Sea A E M2x2 (C). Enlonces la norma definida por (I) para la matrit Ansera: no solution ser se elemente

y, por el inciso 3 del punto aterior, la (AtA) = Z; Z;

a) A partir de la definición de la normo de Frobenious, encuentra la expresión pora la definición de distancia entre dos matrices 2x2.

E M2x2 CQ. Entonces la distancia entre A y B estará denotada por.

$$A = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 & \mathbf{z}_2 \\ \mathbf{z}_3 & \mathbf{z}_4 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} \omega_1 & \omega_2 \\ \omega_3 & \omega_4 \end{pmatrix} \quad A - B = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} \mathbf{z}_1 - \omega_1 & \mathbf{z}_2 - \omega_2 \delta \\ \mathbf{z}_3 - \omega_3 & \mathbf{z}_4 - \omega_4 \end{pmatrix} \quad D =$$

$$(A - B)^{+} = \begin{pmatrix} (Z_{1} - \omega_{1})^{*} & (Z_{3} - \omega_{3})^{*} \\ (Z_{2} - \omega_{2})^{*} & (Z_{4} - \omega_{4})^{*} \end{pmatrix}$$

$$(A - B)^{+} = \begin{pmatrix} (Z_{1} - \omega_{1})^{*} & (Z_{2} - \omega_{3})^{*} \\ (Z_{2} - \omega_{2})^{*} & (Z_{4} - \omega_{4})^{*} \end{pmatrix}$$

$$(A - B)^{+} = \begin{pmatrix} (Z_{1} - \omega_{1})^{*} & (Z_{2} - \omega_{3})^{*} \\ (Z_{2} - \omega_{2})^{*} & (Z_{3} - \omega_{3})^{*} \end{pmatrix}$$

$$d(A,B) = \int_{(2_1-\omega_1)^*(2_1-\omega_1)+(2_3-\omega_3)^*(2_3-\omega_3)}^{(2_1-\omega_1)^*(2_1-\omega_1)+(2_3-\omega_3)^*(2_3-\omega_3)}$$

d) Considere las matrices de Pauli

$$\delta_{1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \ \delta_{2} = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \ \delta_{3} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \alpha & -1 \end{pmatrix}, \ \delta_{0} \equiv I = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

y compruebe si esas matrices son ortogonales bajo la definición de producto interno de Frobenious.

· Dos matrices son ortogonales si so producto interno es 0, (AIB) = 0

$$\langle 6_0 | 6_1 \rangle = T_1 \left( \begin{pmatrix} 1 & 0 & | & 0 & 1 \\ 0 & 1 & | & 1 & 0 \end{pmatrix} \right) = 0 \times \langle 6_0 | 6_0 \rangle = 2$$

$$\langle 6. | 6. \rangle = T_{1} \left( \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right) = 0 \quad \langle 6. | 6. \rangle = 2$$

$$\langle 6_0 | 6_3 \rangle = T_1 \left( \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \right) = 0 \quad \langle 6_3 | 6_3 \rangle = 2$$

$$\langle 6_1 | 6_2 \rangle = 7_1 \left( \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \right) = i - i = 0$$

$$\langle 0_1 | 0_3 \rangle = T_1 \left( \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \right) = 0$$

$$\langle 6_{2} | 6_{3} \rangle = T_{7} \left( \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \right) = 0$$

=> Les matrices de Pauli son ortogonales bajo el producto interno Frobenious.

e) Calcule la distancia entre las matrices de Pauli d (60, 61) = 11(1)+ (-1)(-1)+(-1)(-1)+(1)(1) = 2  $d(00, 02) = \sqrt{1(1) + (i) i + (-i) + (1)(1)} = 2$  $d(60, 63) = \sqrt{0+0+0+(1)(2)} = 2$  $d(61,62) = \sqrt{0 + (1-i)(1+i) + (1+i)(1-i) + (1-i)}$  $d(6_1, 6_3) = \sqrt{(-1)(-1) + (1)(1) + (1)(1) + (1)(1)} = 2$  $d(6_2, 6_3) = \sqrt{(-1)(-1) + (i)(-i) + (-i)(i) + (1)(1)} = 7$  $d(6_0, 6_0) = 0 = d(6_1, 6_1) = d(6_2, 6_2) = d(6_3, 6_3)$ La distancia está dada por d(6;,63) = 2 di; con dis { si i + i

O si i = j F) Compruebe que las matrices de Pauli forman una base para cese espacio vectorial. · Un conjunto de matrices será base de su espacio amatricial si son linealmente independientes. ⇒ En el inciso d) se demostró que las matricios de Pauli son ortogonales entre ellas, por la tanto, linealmente independientes. > Por la tanta, el conjunto de matrices de Pauli es una base para el espacio de Matrices Complejas 2 x2.

9) Compruebe que esa base es ortogonal bajo la definición de producto interno (a16) = Tr(A+B).

Previamente demostrado en el inciso d).

h) Explore si se pueden construir subespacios vectoriales de matrices reales e imaginarias pulas.

Sea A E M<sub>2×2</sub> (1) 
$$A = \begin{pmatrix} z_1 & z_3 \\ z_2 & x_2 + iy_1 \\ z_3 & x_4 + iy_4 \end{pmatrix}$$

con X; y 9: EB

Para matrices reales puras.

Considere el conjunto W = { A E M2x2 (C) | y1 = y2 = y3 = y4 = 0}

(se anulan las partes imaginarias)

a. OA está en W = (c), id) b regulation parelle

$$O \cdot \begin{pmatrix} X_1 & X_3 \\ X_2 & X_4 \end{pmatrix} = O = \begin{pmatrix} O_{11} & O_{13} \\ O_{21} & O_{22} \end{pmatrix}$$
 La matriz nula está en  $W$  porque es una matriz cuyas

OA E W

a1= a2 = a3 = a4 = 0 EK

b. S: A y B están en W entonces A + B estará en W.

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_3 \\ x_2 & x_4 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} \omega_1 & \omega_3 \\ \omega_2 & \omega_4 \end{pmatrix} \quad con \quad \omega_{11} \omega_{21} \omega_{31} \omega_{41} \in \mathbb{R}$$

A+B = (X1+W1 X3+W3) • La suma de un número real (X2+W2 X4+W4) con otro número real es un número real, A+B E Wy

C. Si A está en W y a es un escalar, a A está en W.

$$\infty A = \begin{pmatrix} \infty X_1 & \infty X_3 \\ \infty X_1 & \infty X_4 \end{pmatrix}$$

 $\infty A = \begin{pmatrix} \infty X_1 & \infty X_3 \end{pmatrix}$  El escalar "reescalar las componentes de la modri z sin cambiar su naturaleza,

por lo tanto, ac A E W.

· Para matrices imaginarias puras

Considere el conjunto  $V = \{A \in M_{2,k2}(C) \mid X_1 = X_2 = X_4 = 0\}$ (Se anulan las partes reales)

a. OA está en V

$$O \cdot \begin{pmatrix} iy_1 & iy_3 \\ iy_2 & iy_4 \end{pmatrix} = O = \begin{pmatrix} ia_1 & ia_3 \\ ia_2 & ia_4 \end{pmatrix}$$
porque es una matriz cuyas
componentes son todas cero.
$$a_1 = a_2 = a_3 = a_4 = 0$$

y Cero es un complejo de la forma OtOi. Es un complejo cuya parte real es cero, lo que significa que también es un número imaginario. OEI. > OAEV.

b. S: A y B están en V, At B estará en V

$$A = \begin{pmatrix} i y_1 & i y_3 \\ i y_2 & i y_4 \end{pmatrix} \qquad B = \begin{pmatrix} i v_4 & i v_3 \\ i v_2 & i v_4 \end{pmatrix}$$

A+B = (i(y1+V1) i(y3+V3)), es fácil ver que la suma de (i(y2+V2) i(y4+V4)) dos imaginarios carroja ve imaginario.

BA+BEV,

C. Si a es un escalar y A está en V, « A estará en V ∝ A = (∝iyı ∝iyı) El escalar (reescala' las componentes ∞iyı ∞iyı) de la natriz sin cambiar su naturdeza por la tanto oca A E V, and matrices initiaines pares Considera el coppunto V= {A & Mara (C) | xx=xx=xx=xx=0 V no bee plun sistem to 0 1 Com per un complejo de la forma O + OI). Es lun complejo and parte real or cord to gue significa que tombréa es u dancara, OEII. + OAEV. 265. A 3 están en V AlB estand ca V A= (1/2 1/4) B= (1/2 1/4) e At B = [i(y) 11) i(y) i(y), ettel verge ille (ilt the ilthely) I des manageres are a VEREV