

Clase 26.

Diagonalización ortogonal.

Observación (diagonalización y eigenvalores).

(1) Recordemos que una matriz A de tamaño $n \times n$ es diagonalizable, si $A \sim D$ con D diagonal.

Existe una matriz invertible P de tamaño $n \times n$ tal que $A = P D P^{-1}$ ($A = P D P^{-1}$)

(2) Vimos algunos resultados previa/que nos decían cuando una matriz A de tamaño $n \times n$ es diagonalizable.

A es diagonalizable \longleftrightarrow

• todos los eigenvalores de A son reales.

• $\sum \dim(E_\lambda) = n$

Si A tiene n -eigenvalores distintos reales, entonces A es diagonalizable.

(3) No toda matriz cuadrada es diagonalizable.

→ Ver la clase correspondiente.

(4) No toda matriz cuadrada tiene eigenvalores reales.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow A - \lambda I = \begin{pmatrix} -\lambda & -1 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix}$$

$$\text{Det}(A - \lambda I) = \lambda^2 + 1$$

(polinomio característico)

Las raíces del polinomio característico son $\lambda = \pm i$ (Los eigenvalores de A no son reales).

Ejemplo.

Si es posible, diagonalice la matriz

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}$$

Solución.

Para empezar, encontraremos los eigenvalores de A.

$\text{Det}(A - \lambda I) = 0$ λ son los eigenvalores de A

$$\text{Det} \begin{pmatrix} 1-\lambda & 2 \\ 2 & -2-\lambda \end{pmatrix} = (1-\lambda)(-2-\lambda) - 4 = 0$$

$$\lambda^2 + \lambda - 6 = 0 \quad (\text{simplificando})$$

$$(\lambda+3)(\lambda-2) = 0$$

$$\lambda = 2 \quad ó \quad \lambda = -3$$

por tanto los eigenvalores de A

Son $\lambda=2$ y $\lambda=-3$.

por lo tanto, por un resultado previo
(tenemos 2 eigenvalores reales
para una matriz A de tamaño 2×2)
podemos asegurar que A es
diagonalizable.

$A = P \cdot D \cdot P^{-1}$.

para describir esta factorización
de A, es necesario encontrar
bases para los eigenespacios
 E_2 y E_{-3} .

$$E_2 = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -4 \end{pmatrix}}_{A - 2I} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$= \left\{ y \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid y \in \mathbb{R} \right\} = \text{gen} \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

$$E_{-3} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$A - (-3)I$$

$$= \left\{ x \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid x \in \mathbb{R} \right\} = \text{gen} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}.$$

De donde, podemos asegurar que una base para E_2 es $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$

una base para E_{-3} es $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$.

De esta manera al tomar P y D como:

$$D = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} \quad y \quad P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

se tiene que $A = P \cdot D \cdot P^{-1}$.

Observación (ejemplo anterior).

Para empezar, notemos que:

$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$ son ortogonales.

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \bullet \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = 2 - 2 = 0.$$

$\left\| \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{2^2 + 1^2} = \sqrt{5}.$

$$\left\| \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{1^2 + (-2)^2} = \sqrt{5}.$$

$\frac{1}{\sqrt{5}} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2/\sqrt{5} \\ 1/\sqrt{5} \end{pmatrix}$ es una base para E_2 .

$\frac{1}{\sqrt{5}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{5} \\ -2/\sqrt{5} \end{pmatrix}$ es una base para E_{-3} .

Así, podemos asegurar que A tiene la factorización $A = Q \cdot D \cdot Q^{-1}$

donde:

$$D = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} \quad \text{y} \quad Q = \begin{pmatrix} 2/\sqrt{5} & 1/\sqrt{5} \\ 1/\sqrt{5} & -2/\sqrt{5} \end{pmatrix}$$

y además como Q es una matriz ortogonal, entonces $Q^{-1} = Q^T$ lo que nos dice particularmente que

$$A = Q \cdot D \cdot Q^{-1} = Q \cdot D \cdot Q^T$$

$$A = \begin{pmatrix} 2/\sqrt{5} & 1/\sqrt{5} \\ 1/\sqrt{5} & -2/\sqrt{5} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2/\sqrt{5} & 1/\sqrt{5} \\ 1/\sqrt{5} & -2/\sqrt{5} \end{pmatrix}$$

Definición (matrices diagonalizables).
ortogonal

Sea A una matriz cuadrada de tamaño $n \times n$, entonces decimos que A es diagonalizable ortogonal, si existe una matriz ortogonal Q y una matriz diagonal D

tal que $A = Q \cdot D \cdot Q^T$.

$$\left\{ \begin{array}{l} A \cdot \overbrace{Q} = \overbrace{Q} \cdot D \\ Q^T \cdot A \cdot Q = D \\ \vdots \end{array} \right.$$

Teorema (Diagonalizable ortogonal/ \Rightarrow matriz simétrica).

Si A es una matriz de tamaño $n \times n$ que es diagonalizable ortogonal/ entonces A es una matriz simétrica ($A = A^T$).

Prueba.

$$A = Q \cdot D \cdot Q^T$$

$$\begin{aligned} A^T &= (Q \cdot D \cdot Q^T)^T = (Q^T)^T \cdot D^T \cdot Q^T \\ &= Q \cdot D \cdot Q^T = A. \end{aligned}$$



Teorema $\begin{cases} \checkmark A \text{ simétrica} \\ \checkmark \text{coeficientes reales} \end{cases} \rightarrow \text{los eigenvalores de } A \text{ son reales}$.

Si A es una matriz simétrica de tamaño $n \times n$ con coeficientes reales entonces todos los eigenvalores de A son números reales.

Teorema $\begin{cases} \checkmark \lambda_1 \neq \lambda_2 \text{ eigenvalores} \\ \checkmark V_{\lambda_1} \text{ y } V_{\lambda_2} \text{ eigenvectores} \\ \checkmark A \text{ es simétrica} \end{cases} \rightarrow V_{\lambda_1} \text{ y } V_{\lambda_2} \text{ son ortogonales}$.

Si A es una matriz de tamaño $n \times n$ simétrica con λ_1, λ_2 eigenvalores distintos con V_{λ_1} y V_{λ_2} eigenvectores correspondientes a λ_1 y λ_2 respectivamente entonces:

V_{λ_1} y V_{λ_2} son ortogonales

$V_{\lambda_1} \odot V_{\lambda_2} = 0$.

Ejemplo (ilustración teorema anterior).

Verifique que se cumple el teorema anterior para la matriz A dada por

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Solución.

para comenzar, notamos que A es una matriz simétrica.

$$A^T = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} = A.$$

Encontremos ahora los eigenvalores de la matriz A.

$$\text{Det}(A - \lambda I) = 0 \quad (\lambda \text{ eigenvalores})$$

$$\text{Det} \begin{pmatrix} 2-\lambda & 1 & 1 \\ 1 & 2-\lambda & 1 \\ 1 & 1 & 2-\lambda \end{pmatrix} = 0$$

↓ (ejercicio)

$$-\lambda^3 + 6\lambda^2 - 9\lambda + 4 = 0$$

↓ (ejercicio)

$$-(\lambda-4)(\lambda-1)^2 = 0$$

Así, los eigenvalores de A son
 $\lambda = 4$ y $\lambda = 1$.

Ahora, encontramos los eigenespacios E_4 y E_1 .

$E_4 = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \middle/ \begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & -1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$

$= \text{gen} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$
-----> (ejercicio)

$$E_1 = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

= gen $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$.

→ (ejercicio)

Así, encontramos que una base para E_4 es $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ y una base para E_1 es $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$. De esta manera,

para verificar que todo eingenvector de A relativo a $\lambda=4$ es ortogonal a todo eingenvector de A relativo a $\lambda=1$ es suficiente probar que:

$$\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \bullet \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \quad y \quad \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \bullet \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \right)$$

$$(-1+0+1 = 0) \qquad (-1+1+0 = 0)$$

pero estos computos son sencillos de verificar y por tanto concluimos lo pedido

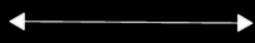
todo eigenvector de A relativo a $\lambda=4$ es ortogonal a todo eigenvector de A relativo a $\lambda=1$

• ¡En efecto se cumple el teorema previo!

Teorema (El teorema espectral).

Sea A una matriz de tamaño $n \times n$ con coeficientes reales, entonces:

A es una matriz simétrica



A es una matriz diagonalizable ortogonal/

$$(A = A^T)$$

$$A = Q \cdot D \cdot Q^T$$

Q - ortogonal
 D - diagonal.

$$A = (q_1 \ q_2 \ \dots \ q_n) \cdot \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} q_1^T \\ q_2^T \\ \vdots \\ q_n^T \end{pmatrix}$$

Q
 (columnas) D
 (diagonal) Q^T
 (renglones)

$$A = \lambda_1 q_1 q_1^T + \lambda_2 q_2 q_2^T + \dots + \lambda_n q_n q_n^T$$

Esta escritura para A , se le denomina la descomposiciónpectral para A .

Ejemplo.

Encontrar la descomposiciónespec-

tral de la matriz $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$.

Solución.

Es claro que A es simétrica y además que:

Los eigenvalores de A son

$$\lambda=4 \quad y \quad \lambda=1.$$

$E_4 = \text{gen}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right\}$

$\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right\}$ es una base para E_4 .

$E_1 = \text{gen}\left\{\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right\}$.

$\left\{\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right\}$ es una base para E_1 .

$\left\|\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right\| = \sqrt{1^2+1^2+1^2} = \sqrt{3}$.

$\frac{1}{\sqrt{3}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}$ es una base ortonormal

para E_4 .

✓ Encontrar una base ortogonal para E_1 usando la base $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$ y el proceso de Gram-Schmidt.

$$\checkmark u_1 = v_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

$$\checkmark u_2 = v_2 - \frac{(u_1 \cdot v_2) u_1}{(u_1 \cdot u_1)}$$

$$= \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \left(\frac{1}{2} \right) \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1/2 \\ 0 \\ -1/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ -1/2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} u_1 \cdot v_2 &= \\ &= \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= 1 + 0 + 0 = 1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} u_1 \cdot u_1 &= \\ &= \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= 1 + 0 + 1 = 2 \end{aligned}$$

Así, los vectores $\{u_1, u_2\} = \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ -1/2 \end{pmatrix} \right\}$ forman una base ortogonal para

E_1 . Además los vectores $\{w_1, w_2\}$ descritos como

$$w_1 = \frac{u_1}{\|u_1\|} = \frac{\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}}{\left\| \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} \\ 0 \\ 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

$$w_2 = \frac{u_2}{\|u_2\|} = \frac{\begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ -1/2 \end{pmatrix}}{\left\| \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ -1/2 \end{pmatrix} \right\|} = \frac{2}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ -1/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/\sqrt{6} \\ 2/\sqrt{6} \\ -1/\sqrt{6} \end{pmatrix}$$

Son una base ortonormal para E_1 .

Conclusion.

$$A = Q \cdot D \cdot Q^T$$

Q ortogonal

D diagonal

$$D = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \text{matriz diagonal}$$

$$Q = \begin{pmatrix} q_1 & q_2 & q_3 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \rightarrow \text{matriz ortogonal}$$

$$A = 4 \cdot q_1 \cdot q_1^T + 1 \cdot q_2 \cdot q_2^T + 1 \cdot q_3 \cdot q_3^T$$

Descomposición
espectral de A

$$q_1 \cdot q_1^T = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}_{3 \times 1} \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}_{1 \times 3} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

$$q_2 \cdot q_2^T = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}_{3 \times 1} \cdot \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}_{1 \times 3} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

$$q_3 \cdot q_3^T = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{6} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{6} \end{pmatrix}$$

$$A = 4 \cdot q_1 \cdot q_1^T + 1 \cdot q_2 \cdot q_2^T + 1 \cdot q_3 \cdot q_3^T$$

$$A = 4 \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{6} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{6} \end{pmatrix}$$

La descomposición
espectral de A.

Ejemplo.

Encontrar una matriz A de tamaño 2×2 con eigenvalores

$\lambda_1=3$ y $\lambda_2=-2$ con correspondientes eigenvectores $v_1=\begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ y $v_2=\begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}$.

Solución.

Para empezar, notemos que:

$v_1=\begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ y $v_2=\begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}$ son ortogonales.

$$v_1 \odot v_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix} = -12 + 12 = 0.$$

$\|v_1\| = \sqrt{3^2 + 4^2} = \sqrt{25} = 5$

$$\|v_2\| = \sqrt{(-4)^2 + 3^2} = \sqrt{25} = 5$$

$q_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/5 \\ 4/5 \end{pmatrix}$

$$q_2 = \frac{v_2}{\|v_2\|} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4/5 \\ 3/5 \end{pmatrix}$$

q_1 y q_2
son
ortogonales

Si Definimos $Q = (q_1 \ q_2) = \begin{pmatrix} 3/5 & -4/5 \\ 4/5 & 3/5 \end{pmatrix}$

es sencillo notar que Q es una matriz ortogonal (Las columnas son ortogonales y tienen longitud 1) y $D = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$
entonces:

$$\cancel{A} = Q \cdot D \cdot Q^T$$

$$A = \begin{pmatrix} 3/5 & -4/5 \\ 4/5 & 3/5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3/5 & 4/5 \\ -4/5 & 3/5 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} q_1 & q_2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} q_1^T \\ q_2^T \end{pmatrix}$$

$$A = 3q_1q_1^T + (-2) \cdot q_2 \cdot q_2^T \quad \text{(Descom. espectral)}$$

$$A = 3 \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{25} & \frac{12}{25} \\ \frac{12}{25} & \frac{16}{25} \end{pmatrix} + (-2) \begin{pmatrix} \frac{16}{25} & -\frac{12}{25} \\ -\frac{12}{25} & \frac{9}{25} \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} \frac{27}{25} & \frac{36}{25} \\ \frac{36}{25} & \frac{48}{25} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -\frac{32}{25} & \frac{24}{25} \\ \frac{24}{25} & -\frac{18}{25} \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} -\frac{5}{25} & \frac{60}{25} \\ \frac{60}{25} & \frac{30}{25} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{5} & \frac{12}{5} \\ \frac{12}{5} & \frac{6}{5} \end{pmatrix}.$$

Respuesta.

$$\checkmark q_1 \cdot q_1^T = \begin{pmatrix} 3/5 \\ 4/5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3/5 & 4/5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{25} & \frac{12}{25} \\ \frac{12}{25} & \frac{16}{25} \end{pmatrix}$$

$$\checkmark q_2 \cdot q_2^T = \begin{pmatrix} -4/5 \\ 3/5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -4/5 & 3/5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{16}{25} & -\frac{12}{25} \\ -\frac{12}{25} & \frac{9}{25} \end{pmatrix}$$

