

Def 31 Matriz Diagonalizable Ortogonalmente

Se dice que una matriz A de $n \times n$ es diagonalizable ortogonalmente si existe una matriz ortogonal Q tal que:

$$D = Q^t A Q, \text{ donde } D = \text{diag} \{ \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \}$$

Teorema 31

Sea A una matriz real (o compleja) de $n \times n$. Entonces A es diagonalizable ortogonalmente si y sólo si A es simétrica.

Teorema 32

Sea A una matriz simétrica real de $n \times n$. Entonces los valores propios de A son reales.

Teorema 33

Sea A una matriz simétrica real. Si λ_1 y λ_2 son valores propios diferentes con vectores propios reales correspondientes \vec{v}_1 y \vec{v}_2 , entonces \vec{v}_1 y \vec{v}_2 son ortogonales.

Teorema 34

Sea A una matriz simétrica real de $n \times n$. Entonces A tiene n vectores propios reales ortonormales.

Procedimiento para encontrar una matriz diagonalizante Q

- 1) Encuentre una base para cada espacio propio de A .
- 2) Encuentre una base ortonormal para cada espacio propio o característico de A usando el proceso de Gram-Schmidt.
- 3) Escribir Q como la matriz cuyas columnas son los vectores propios ortonormales obtenidos en el paso 2.

Diagonalización de una matriz simétrica de 3×3 utilizando una matriz ortogonal.

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 4 & 2 \\ 4 & 5 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{bmatrix}$$

Solución

De uno de los ejemplos que se hicieron en la Clase del 24-05-21 de la Unidad 4 se vio esta matriz, donde se obtuvo lo siguiente:

$$p(\lambda) = 0 \Rightarrow -(\lambda - 1)^2 (\lambda - 10)$$

$$(\lambda - 1) = 1 \quad m.c. = 2$$

$$p(\lambda) = 0 \Rightarrow -(\lambda-1)^2(\lambda-10)$$

$$\text{Valores propios} \begin{cases} \lambda_1 = \lambda_2 = 1 & m_a = 2 \\ \lambda_3 = 10 & m_a = 1 \end{cases}$$

Vectores propios:

$$\text{Para } \lambda_1 = \lambda_2 = 1, (A - \lambda I)\bar{v} = \bar{0}$$

$$\bar{v}_1 = (-1, 1, 0), \bar{v}_2 = (-1, 0, 2) \quad \text{Comprobar}$$

$$E_{\lambda_1 = \lambda_2} = \{(-1, 1, 0), (-1, 0, 2)\} \quad m_{\lambda=1} = 2$$

$$\text{Para } \lambda_3 = 10, (A - \lambda I)\bar{v} = \bar{0}$$

$$\bar{v}_3 = (2, 2, 1); \quad E_{\lambda_3} = \{(2, 2, 1)\}, \quad m_{\lambda=10} = 1 \quad \text{Comprobar}$$

Para encontrar Q se aplica el proceso de Gram-Schmidt a $\{\bar{v}_1, \bar{v}_2\}$.

$$\bar{u}_1 = \frac{\bar{v}_1}{|\bar{v}_1|}; \quad |\bar{v}_1| = \sqrt{1+1} = \sqrt{2}$$

$$\therefore \bar{u}_1 = \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right) \quad \text{primer vector unitario para } \lambda_1 = 1$$

Para encontrar el segundo vector unitario correspondiente a $\lambda_1 = 1$:

$$\begin{aligned} \bar{v}_2' &= \bar{v}_2 - (\bar{v}_2 \cdot \bar{u}_1) \bar{u}_1 \\ &= (-1, 0, 2) - \left[(-1, 0, 2) \cdot \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)\right] \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right) \end{aligned}$$

$$= (-1, 0, 2) - \frac{1}{\sqrt{2}} \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right) = (-1, 0, 2) + \left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, 0\right)$$

$$\bar{v}_2' = \left(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, 2\right); \quad |\bar{v}_2'| = \sqrt{\frac{1}{4} + \frac{1}{4} + 4} = \sqrt{\frac{18}{4}} = \frac{3\sqrt{2}}{2}$$

$$\therefore \bar{u}_2 = \frac{\left(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, 2\right)}{\frac{3\sqrt{2}}{2}} = \frac{(-1, -1, 4)}{3\sqrt{2}} = \left(-\frac{1}{3\sqrt{2}}, -\frac{1}{3\sqrt{2}}, \frac{4}{3\sqrt{2}}\right)$$

$$\text{Por último, } \bar{u}_3 = \frac{\bar{v}_3}{|\bar{v}_3|} = \frac{(2, 2, 1)}{3} = \left(\frac{2}{3}, \frac{2}{3}, \frac{1}{3}\right)$$

Por lo tanto:

$$Q = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{2}{3} \\ 0 & \frac{4}{3\sqrt{2}} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

Los vectores \bar{u}_1, \bar{u}_2 y \bar{u}_3 son mutuamente ortogonales y unitarios

Ahora:

$$D = Q^t A Q = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ -\frac{1}{3\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{4}{3\sqrt{2}} \\ \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & 4 & 2 \\ 4 & 5 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{2}{3} \\ 0 & \frac{4}{3\sqrt{2}} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ -\frac{1}{3\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{4}{3\sqrt{2}} \\ \frac{20}{3} & \frac{20}{3} & \frac{10}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{3\sqrt{2}} & \frac{2}{3} \\ 0 & \frac{4}{3\sqrt{2}} & \frac{1}{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 10 \end{bmatrix}$$

En el caso complejo: $A = \bar{A}^t$ es hermitiana, el análogo de una matriz simétrica en el caso real, y $U^* = U^{-1}$ es el análogo de Q^t , en el caso complejo. Por tanto podemos diagonalizar A :

$D = U^* A U$ en el caso complejo, donde U es llamada matriz unitaria

Ejemplo Encuentre una matriz unitaria U tal que $U^* A U$ es diagonal y $A = \begin{bmatrix} 0 & 3-2i \\ 3+2i & 0 \end{bmatrix}$

Solución:

A es hermitiana ($A = \bar{A}^t$), por tanto se puede diagonalizar unitariamente

$$p(\lambda) = +\lambda^2 - (3-2i)(3+2i) = \lambda^2 - (9+6i-6i+4) = \lambda^2 - 13$$

$$\therefore \lambda_1 = \sqrt{13}, \quad \lambda_2 = -\sqrt{13}$$

$$\text{Con } \lambda_1 = \sqrt{13}, \quad (A - \lambda_1 I) \tilde{v} = \vec{0}$$

$$\begin{bmatrix} -\sqrt{13} & 3-2i \\ 3+2i & -\sqrt{13} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$-\sqrt{13} x_1 + (3-2i)x_2 = 0$$

$$-\sqrt{13} x_1 = -(3-2i)x_2$$

$$x_1 = \frac{3-2i}{\sqrt{13}} x_2; \quad \bar{v}_1 = \begin{bmatrix} 3-2i \\ \sqrt{13} \end{bmatrix} \text{ para } x_2 = \sqrt{13}$$

$$|\bar{V}_1| = \sqrt{(3-2i, \sqrt{13}) \cdot [3+2i, \sqrt{13}]} = \sqrt{9+6i-6i+4+13} = \sqrt{26}$$

$$\therefore \bar{u}_1 = \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} 3-2i \\ \sqrt{13} \end{bmatrix}$$

Para $\lambda_2 = -\sqrt{13}$, $(A - \lambda I)\bar{v} = \bar{0}$

$$\begin{bmatrix} \sqrt{13} & 3-2i \\ 3+2i & \sqrt{13} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$(3+2i)x_1 + \sqrt{13}x_2 = 0$$

$$(3+2i)x_1 = -\sqrt{13}x_2 \quad ; \quad \bar{v}_2 = \begin{bmatrix} -\sqrt{13} \\ 3+2i \end{bmatrix} \text{ para } x_1 = \sqrt{13}$$

$$|\bar{V}_2| = \sqrt{(-\sqrt{13}, 3+2i) \cdot [-\sqrt{13}, 3+2i]} = \sqrt{13+9-6i+6i+4} = \sqrt{26}$$

$$\therefore \bar{u}_2 = \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} -\sqrt{13} \\ 3+2i \end{bmatrix}$$

Por lo tanto, la matriz Unitaria U es:

$$U = \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} 3-2i & -\sqrt{13} \\ \sqrt{13} & 3+2i \end{bmatrix} \quad ; \quad \det U = \frac{(3-2i)(3+2i)}{26} + \frac{13}{26} = +1$$

Se cumplen por tanto:

$$\left. \begin{array}{l} \bar{u}_1 \cdot \bar{u}_1 = 1 \\ \bar{u}_1 \cdot \bar{u}_2 = 0 \\ \det U = +1 \end{array} \right\} U \text{ es unitaria y } U^* = U^t = U^{-1}$$

Por lo que A es diagonalizable y $D = U^* A U$

$$U^* A U = \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} 3+2i & \sqrt{13} \\ -\sqrt{13} & 3-2i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 3-2i \\ 3+2i & 0 \end{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} 3-2i & -\sqrt{13} \\ \sqrt{13} & 3+2i \end{bmatrix}$$

$$\sqrt{26} \begin{bmatrix} \sqrt{13} & 0 \\ 0 & -\sqrt{13} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sqrt{13} & 0 \\ 0 & -\sqrt{13} \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{26} \begin{bmatrix} 3+2i & \sqrt{13} \\ -\sqrt{13} & 3-2i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3\sqrt{13}-2\sqrt{13}i & 9+6i-6i+4 \\ 9-6i+6i+4 & -3\sqrt{13}-2\sqrt{13}i \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{26} \begin{bmatrix} 3+2i & \sqrt{13} \\ -\sqrt{13} & 3-2i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3\sqrt{13}-2\sqrt{13}i & 13 \\ 13 & -3\sqrt{13}-2\sqrt{13}i \end{bmatrix}$$

$$D = \frac{1}{26} \begin{bmatrix} 26\sqrt{13} & 0 \\ 0 & -26\sqrt{13} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sqrt{13} & 0 \\ 0 & -\sqrt{13} \end{bmatrix}$$

Una transformación ortogonal es una ISOMETRÍA porque preserva la norma de los vectores de un Espacio Vectorial donde se ha definido un producto interno, es decir:

$$\|T\vec{x}\| = \|\vec{x}\|$$

Teorema 35

Una transformación lineal T de $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ es una isometría si y sólo si la representación matricial de T es una matriz ortogonal.

Nos interesa, por tanto, que una transformación lineal preserve la norma de vectores.