

Algunos resultados técnicos y sus demostraciones.

Dado $A \in \mathbb{k}^{n \times n}$, definimos

$$\chi_A(\lambda) = \det(\lambda I - A)$$

si lo factorizamos:

$$\chi_A(\lambda) = (\lambda - d_1)^{\alpha_1} \cdots (\lambda - d_r)^{\alpha_r}$$

donde d_1, \dots, d_r son los autovalores de A

$d_i \in \mathbb{k}$, $r \leq n$ y $\alpha_1 + \dots + \alpha_r = \text{gr}(\chi_A) = n$.

Si $E_{d_i} = \text{NU}(\lambda_i I - A)$, por definición
de autovalor, $\dim E_{d_i} \geq 1$.

Lema: $\dim E_{d_i} \leq \alpha_i = \text{mult}(\chi_A, d_i)$

Para esto veamos lo siguiente:

Sea λ un autovalor de $A \in \mathbb{k}^{n \times n}$ con

multiplicidad de λ como raíz en χ_A

igual a α . ($\chi_A(x) = (x - \lambda)^{\alpha} P(x)$ con $P(\lambda) \neq 0$)

Entonces $\dim E_{\lambda} \leq \alpha = \text{mult}(\chi_A, \lambda)$

Dem:

Para esta demo vamos a usar que si $B = C \cdot M C^{-1}$ con $C \in \mathbb{k}^{n \times n}$ invertible y $M \in \mathbb{k}^{n \times n}$, entonces

$$\chi_B(\lambda) = \chi_M(\lambda).$$

Esto es porque

$$\chi_B(\lambda) = \det(\lambda I - B) = \det(\lambda I - CMC^{-1})$$

$$\underset{\downarrow}{=} \det(C \cdot \lambda I C^{-1} - CMC^{-1})$$

$$\begin{aligned} \text{Escribo } \lambda I &= \lambda I \cdot CC^{-1} \\ &= C \cdot \lambda I C^{-1} \end{aligned}$$

$$= \det(C \cdot (\lambda I - M) C^{-1})$$

$$= \underbrace{\det(C)}_{\text{no } 0} \cdot \underbrace{\chi_M(\lambda)}_{\text{polinomio}} \cdot \underbrace{\det(C^{-1})}_{\frac{1}{\det C}}$$

$$= \chi_M(\lambda)$$

Probemos ahora que $\dim(E_\lambda) \leq \lambda$.

Tomemos $B_1 = \{v_1, \dots, v_s\}$ y una base de $E_A = N \cup (\lambda I - A)$ (\Rightarrow subespacio de \mathbb{K}^n)

Queremos ver que $s = \dim E_A \leq d$

Completamos a una base de \mathbb{K}^n

$B = \{v_1, \dots, v_s, v_{s+1}, \dots, v_m\}$ base de \mathbb{K}^n

$$\Rightarrow [T_A]_{BB} = \begin{pmatrix} 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} M \quad \text{es de } s \times s$$

para alguna $M \in \mathbb{K}^{s \times m}$, $N \in \mathbb{K}^{m-s \times m-s}$

$$\text{Como } A = [T_A]_{EE} = C(E, E) [T_A]_{BB} C(E, E)$$

$$\text{por lo visto antes } \chi_A^{(x)} = \chi_{[T_A]_{BB}}^{(x)}$$

$$= \det(xI_{n \times n} - [T_A]_{BB})$$

$$= (x-\lambda)^r \cdot Q(x)$$

$Q(x)$ podría tener (0 m) a λ como raíz

\Rightarrow mult (χ_A, λ) es por lo menos s

$$\Rightarrow \alpha \geq s.$$

A Partir de los resultados anteriores:

Proposición: Dada $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$. Sean d_1, \dots, d_r sus autovalores y $\chi_A(\lambda) = (\lambda - d_1)^{\alpha_1} \cdots (\lambda - d_r)^{\alpha_r}$

Para cada $i=1 \dots r$ tenemos

$$E_{d_i} = \text{Nu}(d_i I - A) = \{v \in \mathbb{K}^n : Av = d_i v\}$$

(que es un subespacio de \mathbb{K}^n) y

B_i una base de E_{d_i} . Luego,

A es diagonalizable si y solo si

$B = B_1 \cup B_2 \cup \dots \cup B_r$ es una base de \mathbb{K}^n .

Esto último equivale a decir:

A es diagonalizable si y solo si

$$\dim E_{d_i} = \alpha_i \quad \forall i=1, \dots, r.$$

Corolario: Dada $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$, si A tiene n autovalores distintos en \mathbb{K} , entonces A es diagonalizable.

OBS: En este caso $\chi_A(\lambda) = (\lambda - d_1) \cdots (\lambda - d_n)$ con $\text{mult}(\chi_A, d_i) = 1$.

Algunas buenas propiedades de matrices diagonalizables:

Dada $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$ una matriz diagonalizable en \mathbb{K}
 $\Rightarrow \exists C \in \mathbb{K}^{n \times n}$ invertible y $D \in \mathbb{K}^{n \times n}$ diagonal tal que

$$A = C \cdot D \cdot C^{-1} \text{ con } D = \begin{pmatrix} d_1 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & d_n \end{pmatrix}$$

1) Potencias de A :

$$\begin{aligned} A^2 &= A \cdot A = C \cdot D \cdot \underbrace{C^{-1} \cdot C}_{\text{Id}} \cdot D \cdot C^{-1} \\ &= C \cdot D^2 \cdot C^{-1} = C \cdot \begin{pmatrix} d_1^2 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & d_n^2 \end{pmatrix} C^{-1} \end{aligned}$$

Veamos que $A^k = C \cdot D^k \cdot C^{-1}$, por inducción

$$k=1 \quad \checkmark$$

$$P(k) \Rightarrow P(k+1)$$

$$\text{Si } A^k = C \cdot D^k \cdot C^{-1} \text{ veamos que } A^{k+1} = C \cdot D^{k+1} \cdot C^{-1}$$

$$A^{k+1} = A^k \cdot A = C \cdot D^k \cdot \underbrace{C^{-1} \cdot C \cdot D \cdot C^{-1}}_{\text{Id}} = C \cdot D^{k+1} \cdot C^{-1} \quad \checkmark$$

$$\Rightarrow A^k = C \cdot \begin{pmatrix} d_1^k & & \\ & \ddots & \\ 0 & & d_n^k \end{pmatrix} C^{-1}$$

2) Potencias de A en autosectores.

Dado v autosector de autorvalor λ entonces:

$$Av = \lambda v$$

$$A^2v = A(Av) = A(\lambda v) = \lambda Av = \lambda \cdot \lambda v$$

$$\Rightarrow A^2v = \lambda^2 v$$

Inductivamente, podemos probar que $A^k v = \lambda^k v$ $\forall k \geq 1$.

(se los dejo como ejercicio).

3) Potencias de A en un vector cualquiera

Dado $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ fijo, queremos

ahora calcular $A^k \bar{x}$. Para esto

podemos evitar calcular la matriz C.

Hacemos lo siguiente:

Dados $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$, lo escribimos como combinación lineal de los autovectores. Sea $B = \{v_1, \dots, v_m\}$ base de autovectores y $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ los autovalores correspondientes de manera que $A v_i = \lambda_i v_i$.

Escribimos $\bar{x} = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m$

$$\begin{aligned} \Rightarrow A^k \bar{x} &= A^k (\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m) \\ &= A^k(\alpha_1 v_1) + \dots + A^k(\alpha_m v_m) \\ &= \underbrace{\alpha_1 A^k v_1}_{\alpha_1 \lambda_1^k v_1} + \dots + \underbrace{\alpha_m A^k v_m}_{\alpha_m \lambda_m^k v_m} \\ &= \alpha_1 \lambda_1^k v_1 + \dots + \alpha_m \lambda_m^k v_m. \end{aligned}$$

2) Determinante:

$$A = C \cdot D \cdot C^{-1}, \text{ por propiedades del } \det$$

$$\begin{aligned} \det(A) &= \det(C \cdot D \cdot C^{-1}) = \det C \cdot \det D \cdot \det(C^{-1}) \\ &= \det C \cdot \det D \cdot \underbrace{(\det C)^{-1}}_{= \frac{1}{\det C} \text{ (recordar que } C \text{ es invertible} \Rightarrow \det C \neq 0)} \\ &= \det D \end{aligned}$$

Probamos además:

OBS: A invertible si y solo si D es invertible

3) Inversa: Si A es invertible ($\Rightarrow D$ es invertible)

$$\text{Como } A = C D C^{-1} \Rightarrow A^{-1} = C \cdot D^{-1} \cdot C^{-1}$$

$$= C \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{\lambda_1} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \frac{1}{\lambda_m} \end{pmatrix} C^{-1}$$

4) Interpretación geométrica:

Vemos en clase 8 (con el ejemplo) que

$$\text{Si } A = C D C^{-1} = C(B, E) [T_A]_{B|B} C(E, B)$$

con lo cual hacer $A \bar{x}$ consiste en

$$\bar{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

}

Sea $B = \{N_1, \dots, N_m\}$ base de autovectores y

$$[T_A]_{BB} = \begin{pmatrix} d_1 & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & d_m \end{pmatrix} \text{ cond. los autovectores}$$

$C(E, B) \bar{x}$: escribimos a \bar{x} en coordenadas en la base $B = [\bar{x}]_B$

↓

$$[T_A]_{BB} C(E, B) \bar{x}$$

$$= [T_A]_{BB} [\bar{x}]_B$$

$$= \begin{pmatrix} d_1 & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & d_m \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_m \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} d_1 \alpha_1 \\ \vdots \\ d_m \alpha_m \end{pmatrix}$$

↓

$$C(B, E) [T_A]_{BB} C(E, B) \bar{x}$$

$$= d_1 \alpha_1 N_1 + \cdots + d_m \alpha_m N_m$$

reescalamos cada una de esas coordenadas con el autovector correspondiente donde

$$[\bar{x}]_B = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_m \end{pmatrix}$$

$$\text{y } [T_A]_{BB} = \begin{pmatrix} d_1 & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & d_m \end{pmatrix}$$

$C(B, E) [T_A]_{BB} C(E, B) \bar{x}$: volvemos a escribir lo obtenido a la base canónica