| 6. Sea $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ una matriz con autovalores reales $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ distintos y autovectores $\{v_1, \dots, v_n\}$ .                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| a) Demostrar que $\{v_1, \ldots, v_n\}$ es un conjunto linealmente independiente.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| b) Demostrar que $A$ es diagonalizable, es decir, existe una matriz no singular $S \in \mathbb{R}^{n \times n}$ y una                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| matriz diagonal $D \in \mathbb{R}^{n \times n}$ , tal que $A = SDS^{-1}$ .                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| (a)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Inducción en n.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| Caso base: n=2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| $QVQ: \{Y_1, Y_2\}$ son LI.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Supongamos que no lo son. 3x = 0 tq Vz = xY1.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| $\int A v_4 = \lambda_4 V_4 \implies \int A v_4 = \lambda_4 V_4 \implies \int A v_4 = \lambda_4 V_4$                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| $\begin{cases} A \vee_{1} = \lambda_{1} \vee_{1} & \Longrightarrow \\ A \vee_{2} = \lambda_{2} \vee_{2} & A \vee_{1} = \lambda_{2} \vee_{1} \\ A \vee_{3} = \lambda_{2} \vee_{4} & A \vee_{4} = \lambda_{2} \vee_{4} \end{cases}$ $A \vee_{4} = \lambda_{1} \vee_{4} = \lambda_{2} \vee_{4} \qquad \Longrightarrow \qquad \begin{cases} A \vee_{4} = \lambda_{1} \vee_{4} \\ A \vee_{4} = \lambda_{2} \vee_{4} \end{cases}$ |
| 1712 - 1/212                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| $\Rightarrow \lambda_1 V_1 = \lambda_2 V_1$                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| $\Rightarrow \lambda_4 = \lambda_2$                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| $\Rightarrow$ $\lambda_1 = \lambda_2$                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| Absurdo pues λ1 ≠ λz por hipótesis.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| $\therefore \ \{Y_1, Y_2\} \ \text{son} \ \angle I.$                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| Paso inductivo                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| HI: {Y,, Yk} son LI VK <n.< td=""></n.<>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| QVQ: {V1,, Vn} son LI sabiendo que los autoralores asociados                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| λ1,, λn son todos distintos.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| 5.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Supongamos que {v1,, Vn3 son LD. Por HI {v1,, Vn-13 son LI,                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| entonces podemos escribir a Va como combinación lineal de                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |

{V1, ..., Vn-1} con coeficientes no todos nulos pues vn ≠0.



b) QVQ: A tiene autovalores 2, ... In reales distintos => A es diagonalizable Por a) el conjunto de autorectores {v1...vn} es LI. Luego {V, ... Vn} es una base de IRn Buscamos DelRnxn diagonal, SEIRnxn inversible to A= SDS-1 Sea D= [ \lambda\_1 \lambda\_n \riz con los autovalores \lambda\_1 \lambda\_n \righta\_n en la diagonal. Sea S = [1... Vn] la matriz Formada por {V1... Vn} como columnas. Como {V1... Vn} son LI => rango(s)=n => Sinversible.  $Se_i = V_i$   $\forall i = 1...n$   $\iff$   $S^{-1}V_i = e_i$   $\forall i = 1...n$ Veamos que SDS-1 tiene los mismos autovalores que A.  $QYQ: AY_i = \lambda_i V_i \quad \forall i = 1...n$  $AV_{i} = SDS^{-1}V_{i} = SDe_{i} = S \cdot (o - \lambda_{i} - o)$ .. A = SDS-1. Preguntar si vale que A = SDS-1 porque tienen los mismos autovalores.