

Apunte Único: Álgebra Lineal Computacional - Práctica 4

Por alumnos de ALC
Facultad de Ciencias Exactas y Naturales
UBA

última actualización 24/05/25 @ 14:47

Choose your destiny:


(click click  en el ejercicio para saltar)

☉ [Notas teóricas](#)

☉ Ejercicios de la guía:

| | | | | | | | |
|--------------------|--------------------|--------------------|---------------------|---------------------|---------------------|---------------------|---------------------|
| 1. | 4. | 7. | 10. | 13. | 16. | 19. | 22. |
| 2. | 5. | 8. | 11. | 14. | 17. | 20. | 23. |
| 3. | 6. | 9. | 12. | 15. | 18. | 21. | ??. |

☉ Ejercicios de Parciales

 [1.](#)  [2.](#)  [3.](#)  [??.](#)

Esta Guía 4 que tenés se actualizó por última vez:

24/05/25 @ 14:47

Escaneá el QR para bajarte (quizás) una versión más nueva:

Guía 4



El resto de las guías repo en [github](#) para descargar las guías con los últimos updates.



Si querés mandar un ejercicio o avisar de algún error, lo más fácil es por [Telegram](#).



Notas teóricas:



Ejercicios de la guía:

Ejercicio 1. Calcular el polinomio característico, los autovalores y los autovectores de la matriz A en cada uno de los siguientes casos (analizar por separado los casos $K = \mathbb{R}$ y $K = \mathbb{C}$):

$$(a) A = \begin{pmatrix} 0 & a \\ -a & 0 \end{pmatrix}$$

$$(c) A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ -4 & -1 & 0 \\ 4 & -8 & -2 \end{pmatrix}$$

$$(e) A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(b) A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & -2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(d) A = \begin{pmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{pmatrix}$$

$$(f) A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(a) Ecuación característica, a polinomio característico:

$$(A - \lambda I)v_\lambda = 0 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} -\lambda & a \\ -a & -\lambda \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow (\lambda^2 + a^2) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda = -ia & \text{con} \\ \lambda = ia & \text{con} \end{cases} \begin{cases} v_{\lambda=-ia} = (1, -i) \\ v_{\lambda=ia} = (1, i) \end{cases}$$

Quedaría algo así diagonalizada:

$$A = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -i & i \end{pmatrix}}_C \underbrace{\begin{pmatrix} -ia & 0 \\ 0 & ia \end{pmatrix}}_D \underbrace{\begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{i}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{i}{2} \end{pmatrix}}_{C^{-1}}$$

(b) ... hay que hacerlo!

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#), o mejor aún si querés subirlo en L^AT_EX → [una pull request al](#).

(c) ... hay que hacerlo!

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#), o mejor aún si querés subirlo en L^AT_EX → [una pull request al](#).

(d) Ecuación característica, a polinomio característico:

$$(A - \lambda I)v_\lambda = 0 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} a - \lambda & 1 & 1 \\ 1 & a - \lambda & 1 \\ 1 & 1 & a - \lambda \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow (a - \lambda)^3 - 3(a - \lambda) + 2 = 0 \star^1$$

Que lindo ejercicio.

Si hago $x = (a - \lambda)$ entonces \star^1 :

$$x^3 - 3x + 2 = (x - 1)^2(x + 2) = 0 \Leftrightarrow ((a - \lambda) - 1)^2((a - \lambda) + 2) = 0$$

Por lo tanto:

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = a - 1 & \text{con} \\ \lambda_2 = a + 2 & \text{con} \end{cases} \begin{cases} E_{\lambda=a-1} = \langle (-1, 1, 0), (-1, 0, 1) \rangle \\ E_{\lambda=a+2} = \langle (1, 1, 1) \rangle \end{cases}$$

Quedaría algo así diagonalizada:

$$A = \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}}_C \underbrace{\begin{pmatrix} a - 1 & 0 & 0 \\ 0 & a - 1 & 0 \\ 0 & 0 & a + 2 \end{pmatrix}}_D \underbrace{\begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}}_{C^{-1}}$$

(e) ... hay que hacerlo!

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#), o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al [repositorio](#).

(f) ... hay que hacerlo!

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#), o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al [repositorio](#).

Ejercicio 2. Para cada una de la matrices A del ejercicio anterior, sea $f : K^n \rightarrow K^n$ la transformación lineal tal que $[f]_{EE} = A$. Decidir si es posible encontrar una base B de K^n tal que $[f]_{EE}$ sea diagonal. En caso afirmativo, calcular C_{BE} .

Sea $A \in K^{n \times n}$ criterios para saber si una matriz es diagonalizable:

A es diagonalizable \Leftrightarrow tiene n autovectores linealmente independientes.

A es diagonalizable si es semejante a una matriz diagonal.

A es diagonalizable si $\text{mg}(\lambda_i) = \text{ma}(\lambda_i)$ para cada λ_i de A .

... hay que hacerlo!

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#), o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al [repositorio](#).

Ejercicio 3. Considerar la sucesión de Fibonacci, dada por la recursión:

$$\begin{cases} F_0 = 0, \\ F_1 = 1, \\ F_{n+1} = F_n + F_{n-1} \end{cases}$$

(a) Hallar una matriz A tal que $\begin{pmatrix} F_n \\ F_{n+1} \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} F_{n-1} \\ F_n \end{pmatrix}$. Mostrar que $\begin{pmatrix} F_n \\ F_{n+1} \end{pmatrix} = A^n \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix}$

(b) Diagonalizar A .

(c) Dar una fórmula cerrada para F_n .

(a) Quiero una matriz $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ tal que:

$$\begin{pmatrix} F_n \\ F_{n+1} \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} F_{n-1} \\ F_n \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} F_n \\ F_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} F_{n-1} \\ F_n \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} aF_{n-1} + bF_n = F_n \\ cF_{n-1} + dF_n = F_{n+1} \end{cases} \stackrel{!}{=} \begin{cases} aF_{n-1} + bF_n = F_n \\ cF_{n-1} + dF_n = F_n + F_{n-1} \end{cases}$$

Resolviendo ese sistemita:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Para mostrar lo que sigue, inducción. Quiero mostrar la siguiente proposición:

$$p(n) : A^n \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_n \\ F_{n+1} \end{pmatrix} \quad \text{con} \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Caso base:

$$p(1) : A^1 \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 + F_1 \\ F_0 + F_1 \end{pmatrix} \stackrel{\text{def}}{=} \begin{pmatrix} F_1 \\ F_2 \end{pmatrix}$$

Es así que la proposición $p(1)$ resultó verdadera.

Paso inductivo:

Asumo que para algún $k \in \mathbb{N}$ la proposición:

$$p(k) : A^k \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_k \\ F_{k+1} \end{pmatrix}$$

hipótesis inductiva

es verdadera. Entonces quiero ver ahora que la proposición:

$$p(k+1) : A^{k+1} \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_{k+1} \\ F_{k+1+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_{k+1} \\ F_{k+2} \end{pmatrix}$$

también lo sea.

$$A^{k+1} \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = A \cdot A^k \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} \stackrel{\text{HI}}{=} A \cdot \begin{pmatrix} F_k \\ F_{k+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_{k+1} \\ F_k + F_{k+1} \end{pmatrix} \stackrel{\text{def}}{=} \begin{pmatrix} F_{k+1} \\ F_{k+2} \end{pmatrix}$$

Tuqui, también resulta ser verdadera.

Es así que $p(1), p(k)$ y $p(k+1)$ resultaron verdaderas y por el principio de inducción la proposición $p(n)$ también lo será $\forall n \in \mathbb{N}$.

(b) Ecuación característica a polinomio característico:


$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\text{característica}]{\text{ecuación}} (A - \lambda I)v_\lambda = 0 \xrightarrow[\text{característico}]{\text{polinomio}} \begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ 1 & 1 - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - \lambda - 1 = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = \frac{1+\sqrt{5}}{2} = \varphi \\ \lambda_2 = \frac{1-\sqrt{5}}{2} = -\frac{1}{\varphi} \end{cases}$$

Esa notación se complementa con:

$$\left\{ \frac{1}{\varphi} = \varphi - 1 \right.$$

Diagonalizar esta matriz tiene un montón de droga:

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ \varphi \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} \varphi \begin{pmatrix} 1 \\ \varphi \end{pmatrix} \quad \text{y} \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{1}{\varphi} \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} -\frac{1}{\varphi} \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{1}{\varphi} \end{pmatrix}$$

No sé si están bien las cuentas, pero, a veces es mejor ni preguntar. Beware .

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ \varphi & -\frac{1}{\varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \varphi & 0 \\ 0 & -\frac{1}{\varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{1+\varphi^2} & \frac{\varphi}{1+\varphi^2} \\ \frac{\varphi^2}{1+\varphi^2} & -\frac{\varphi}{1+\varphi^2} \end{pmatrix}$$


(c) Voy a agarrar la primera coordenada de este .

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ \varphi & -\frac{1}{\varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \varphi^n & 0 \\ 0 & (-\frac{1}{\varphi})^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{1+\varphi^2} & \frac{\varphi}{1+\varphi^2} \\ \frac{\varphi^2}{1+\varphi^2} & -\frac{\varphi}{1+\varphi^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix}$$

Entonces la fórmula cerrada:

$$F_n = \frac{1}{1+\varphi^2} \left((\varphi^n + (-\frac{1}{\varphi})^n \varphi^2) F_0 + (\varphi^{n+1} - (-\frac{1}{\varphi})^n \varphi) F_1 \right),$$

ponele.

Dale las gracias y un poco de amor  a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

 naD  GarRaz 

Ejercicio 4. Recordando que la solución de la ecuación diferencial

$$x'(t) = ax(t), \quad a \in \mathbb{R}$$



con condición inicial $x(0)c_0$ es $x(t)c_0 e^{at}$, resolver el siguiente sistema de ecuaciones diferenciales

$$\begin{cases} x'(t) &= 6x(t) + 2y(t) \\ y'(t) &= 2x(t) + 3y(t) \end{cases}$$

con condiciones iniciales $x(0) = 3, y(0) = -1$.

Sugerencia: Hallar una matriz C tal que $C^{-1} \begin{pmatrix} 6 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} C$ sea diagonal y hacer el cambio de variables

$$\begin{pmatrix} u(t) \\ v(t) \end{pmatrix} = C^{-1} \cdot \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}.$$

 Aportá con correcciones, mandando ejercicios,  al repo, críticas, todo sirve.

La idea es que la guía esté actualizada y con el mínimo de errores.

[Ir al índice](#) 

Enunciado aterrador, pero es un ejercicio para desacoplar las ecuaciones, cosa que no se mezclen la x con las y . Lo primer es escribir la matriz de coeficientes en forma diagonal:

$$\begin{cases} x'(t) = 6x(t) + 2y(t) \\ y'(t) = 2x(t) + 3y(t) \end{cases} \xrightarrow[\text{matricial}]{\text{forma}} \begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 6 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}}_A \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$$

Diagonalizo la matriz:

$$\begin{vmatrix} 6 - \lambda & 2 \\ 2 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - 9\lambda + 14 = 0 \Leftrightarrow \lambda \in \{7, 2\} \Rightarrow \begin{pmatrix} 6 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 7 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{2}{5} & \frac{1}{5} \\ \frac{1}{5} & -\frac{2}{5} \end{pmatrix}$$

El cambio de variables planteado:

$$\begin{pmatrix} u(t) \\ v(t) \end{pmatrix} \stackrel{\star^1}{=} C^{-1} \cdot \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} \Leftrightarrow C \begin{pmatrix} u(t) \\ v(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$$

Multiplico la ecuación diferencial a izquierda por C^{-1} :

$$\underbrace{C^{-1} \begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix}}_{\begin{pmatrix} u'(t) \\ v'(t) \end{pmatrix}} = C^{-1} \begin{pmatrix} 6 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \underbrace{\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}}_{C \begin{pmatrix} u(t) \\ v(t) \end{pmatrix}} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} u'(t) \\ v'(t) \end{pmatrix} = \underbrace{C^{-1}AC}_{\begin{pmatrix} 7 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} u(t) \\ v(t) \end{pmatrix}$$

Ahora el sistema queda desacoplado, *no hay mezcla* de las cosas de u con las cosas de v y se puede resolver como dos ecuaciones diferenciales por separación de variables:

$$\begin{pmatrix} u'(t) \\ v'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u(t) \\ v(t) \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} u'(t) = 7u(t) \Leftrightarrow u(t) = c_0 e^{7t} \xrightarrow[\text{iniciales } \star^1]{\text{condiciones}} u(0) = 1 = c_0 e^{7 \cdot 0} \Leftrightarrow c_0 = 1 \\ v'(t) = 2v(t) \Leftrightarrow v(t) = c_1 e^{2t} \xrightarrow[\text{iniciales } \star^1]{\text{condiciones}} v(0) = 1 = c_1 e^{2 \cdot 0} \Leftrightarrow c_1 = 1 \end{cases}$$

Ahora hay que volver a las variables originales:

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = C \begin{pmatrix} e^{7t} \\ e^{2t} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2e^{7t} + e^{2t} \\ e^{7t} - 2e^{2t} \end{pmatrix}$$

$$\boxed{\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2e^{7t} + e^{2t} \\ e^{7t} - 2e^{2t} \end{pmatrix}}$$

Dale las gracias y un poco de amor  a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

 naD  GarRaz 

Ejercicio 5. Sea $A \in K^{n \times n}$. Probar que A y A^t tienen los mismos autovalores. Dar un ejemplo en el que los autovectores sean distintos.

Demostracion:

Por propiedades del determinante sabemos que:

$$\det(A) = \det(A^t)$$

Sabemos que los autovalores λ son los que tienen la siguiente propiedad:

$$\det(A - \lambda I) = 0$$

Usando la propiedad del determinante, tenemos que:

$$\det(A - \lambda I) = \det((A - \lambda I)^t)$$

Y, como sabemos que λ es un autovalor de A


$$0 = \underbrace{\det(A - \lambda I)}_{\mathcal{X}_A(\lambda)} = \underbrace{\det((A - \lambda I)^t)}_{\mathcal{X}_{A^t}(\lambda)} \Leftrightarrow \mathcal{X}_A(\lambda) = \mathcal{X}_{A^t}(\lambda) = 0$$

Probando así que tienen los mismos autovalores, dado que los *polinomios característicos de ambas expresiones* son iguales

Si tengo la siguiente matriz:

$$\underbrace{A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}}_{E_{\lambda_1=\lambda_2=0}=\{(1,0)\}} \xrightarrow{\text{transponiendo}} \underbrace{A^t = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}}_{E_{\lambda_1=\lambda_2=0}=\{(0,1)\}}$$

Esas matrices no son diagonalizables. Ambas tienen los mismos autovalores $\lambda_1 = \lambda_2 = 0$, pero no generan una base de aut para poder diagonalizar la matriz.

Dale las gracias y un poco de amor  a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

 Iñaki Frutos 

 naD GarRaz 

Ejercicio 6. Sea $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ y λ un autovalor de A . Probar que:

- (a) Si A es triangular, sus autovalores son los elementos de la diagonal.
- (b) λ^k es autovalor de A^k , con el mismo autovector.
- (c) $\lambda + \mu$ es autovalor de $A + \mu I$, con el mismo autovector.
- (d) Si p es un polinomio, $p(\lambda)$ es autovalor de $p(A)$.

- (a) Sea A triangular

Arranca el lema

Voy a usar y demostrar el lema:

Si A es una matriz triangular, entonces su determinante es la multiplicación de sus elementos diagonales.

¡¡A demostrarlo!!

Caso base:

$p(2)$: una matriz $M \in K^{2 \times 2}$ triangular, entonces su determinante es la multiplicación de sus elementos diagonales

Sea $M \in K^{2 \times 2}$ triangular inferior (la 1×1 es trivial, no es divertido), el caso triangular superior es análogo: $M = \begin{pmatrix} a & 0 \\ c_{21} & b \end{pmatrix}$, entonces $\det(M) = a \cdot b - 0 \cdot c_{21} = a \cdot b$ cumpliendo así el caso base.

Paso inductivo:

Asumo que

$p(h)$: M triangular inferior, $\forall M \in K^{h \times h}$ se tiene que $\det(M) = \underbrace{\prod_{i=1}^h m_{ii}}_{\text{hipótesis inductiva}}$

es verdadera para algún $h \in \mathbb{N}$, entonces quiero probar que:

$$p(h+1) : M \text{ triangular inferior, } \forall M \in K^{(h+1) \times (h+1)} \text{ se tiene que } \det(M) = \underbrace{\prod_{i=1}^{h+1} m_{ii}}_{\text{hipótesis inductiva}}$$

también sea verdadera.

Nuevamente voy a hacerlo en el caso en que sea triangular inferior, el caso superior es enteramente análogo.

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{h1} & a_{h2} & \cdots & a_{hh} & 0 \\ a_{(h+1)1} & a_{(h+1)2} & \cdots & a_{(h+1)(h)} & a_{(h+1)(h+1)} \end{pmatrix}$$

Calculo el determinante. Lo voy a hacer desarrollando por la última columna:

$$\det(A) = 0 + 0 + \cdots + 0 + a_{(h+1)(h+1)} \cdot \begin{vmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{h1} & a_{h2} & \cdots & a_{hh} \end{vmatrix} \stackrel{\text{HI}}{=} a_{(h+1)(h+1)} \cdot \prod_{i=1}^h a_{ii} = \prod_{i=1}^{h+1} a_{ii}$$

El lema queda probado. La demo de cuando es triangular superior que la haga Dios, o vos, pero no yo.

Terminó el lema

Ahora volviendo con la demostración del ejercicio.

$$(A - \lambda I) = \begin{pmatrix} a_{11} - \lambda & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} - \lambda \end{pmatrix}$$

Por lema y recordando que A es triangular por lo que la resta de A con una matriz diagonal seguirá siéndolo:

$$\det(A - \lambda I) = \prod_{i=1}^n (a_{ii} - \lambda)$$

¡Ta rahh!, los a_{ii} son autovalores de $A \quad \forall i \leq n$.

(b) Supongo que λ es autovalor de A .

Demostración por inducción:

Caso base:

$$p(1) : A^1 v = \lambda^1 v$$

Es verdadera por simple definición de autovalor.

Paso inductivo: Asumo como verdadera la proposición:

$$p(k) : A^k v = \lambda^k v \text{ con el autovector de } Av = \lambda v$$

para algún $k \in \mathbb{N}$, entonces quiero probar que:

$$p(k+1) : A^{k+1} v = \lambda^{k+1} v$$

también lo sea.

$$A^{k+1} v = A \cdot A^k v \stackrel{\text{HI}}{=} A \cdot \lambda^k v \stackrel{!}{=} \lambda^{k+1} v$$

Fin

- (c) Sea λ autovalor de A con su autovector correspondiente v . Sea μ un número.

Tenemos que por definición:

$$Av = \lambda v$$

Veamos

$$(A + \mu I)v = Av + \mu Iv \stackrel{\text{def}}{=} \lambda v + \mu Iv = \lambda v + \mu v = (\lambda + \mu)v$$

Fin.

- (d) Sea p un polinomio, λ un autovalor con v autovector asociado de A

Demostración por inducción en el grado del polinomio p_n . Quiero probar que:

$$p(n) : p(\lambda) \text{ es autovalor de } p(A)$$

Caso base:

$$p(\text{gr}(p) = 1) : p_1(\lambda) \text{ es autovalor de } p_1(A) = a_1 A + a_0 \underset{I_n}{A^0}$$

Y de lo que vio en el ítem (c):

$$p_1(A)v = a_1 Av + a_0 I_n v \Leftrightarrow \underbrace{(a_1 A + a_0 I_n)}_{p(A)} v = \underbrace{(a_1 \lambda + a_0)}_{p(\lambda)} v$$

Por lo cual la proposición $p(\text{gr}(p) = 1)$ resultó verdadera.

Paso inductivo:

Asumo como verdadera la proposición:

$$\underbrace{p(\text{gr}(p) = k) : p_k(\lambda) \text{ es autovalor de } p_k(A) = \sum_{i=0}^k a_i A^i}_{\text{hipótesis inductiva}}$$

para algún $k \in \mathbb{N}$. Entonces quiero probar que

$$p(\text{gr}(p) = k + 1) : p_{k+1}(\lambda) \text{ es autovalor de } p_{k+1}(A) = \sum_{i=0}^{k+1} a_i A^i$$

Veamos un polinomio de grado $k + 1$:

$$p_{k+1}(X) = \sum_{i=0}^{k+1} a_i \cdot X^i = a_{k+1} X^{k+1} + \sum_{i=0}^k a_i \cdot X^i$$

Evalúo en A y multiplico por v autovector de A :

$$p_{k+1}(A)v = a_{k+1} A^{k+1} v + \sum_{i=0}^k a_i \cdot A^i v \stackrel{\text{III (b)}}{=} a_{k+1} \lambda^{k+1} v + \sum_{i=0}^k a_i \cdot \lambda^i v = \underbrace{\sum_{i=0}^{k+1} a_i \cdot \lambda^i}_{p(k+1)(\lambda)} v$$

Concluyendo así que

$$p_{k+1}(A)v \stackrel{!!}{=} p_{k+1}(\lambda)v$$

Entonces, probé que es verdadera la proposición.

Dale las gracias y un poco de amor ❤ a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

👋 Iñaki Frutos 🐼

Ejercicio 7.

- (a) Sea $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ diagonalizable con $\text{tr}(A) = -4$. Calcular los autovalores de A sabiendo que los autovalores de $A^2 + 2A$ son $-1, 3$ y 8 .
- (b) Sea $A \in \mathbb{R}^{4 \times 4}$ tal que $\det(A) = 6$; 1 y -2 son autovalores de A y -4 es autovalor de la matriz $A - 3I$. Hallar los restantes autovalores de A .

- (a) Truquini de escribir la cosita y sacar factor común las cositas de los costaditos:

$$A = CDC^{-1} \implies \begin{cases} A^2 = CD^2C^{-1} \\ 2A = C2DC^{-1} \end{cases} \implies A^2 + 2A = CD^2C^{-1} + C2DC^{-1} \stackrel{!}{=} C \underbrace{(D^2 + 2D)}_{\lambda'_i = \lambda_i^2 + 2\lambda_i} C^{-1}$$

Donde λ'_i son los autovalores de $A^2 + 2A$ mientras que los λ_i los autovalores de A . Por enunciado:

$$\begin{cases} -1 &= \lambda_1^2 + 2\lambda_1 \Leftrightarrow \lambda_1 = -1 \\ 3 &= \lambda_2^2 + 2\lambda_2 \Leftrightarrow \lambda_2 \in \{-3, 1\} \\ 8 &= \lambda_3^2 + 2\lambda_3 \Leftrightarrow \lambda_3 \in \{-4, 2\} \end{cases}$$

Tenemos un millón de *posibles autovalores* para A , busquemos la combineta que haga que $\text{tr}(A) = -4$:

$$\begin{cases} \lambda_1 &= -1 \\ \lambda_2 &= 1 \\ \lambda_3 &= -4 \end{cases}$$

- (b) Sabemos que determinante de una matriz es igual al producto de sus autovalores:

$$\det(A) = \prod_{i=1}^n \lambda_i$$

En este caso:

$$\det(A) = 6 = \lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdot \lambda_3 \cdot \lambda_4 \Leftrightarrow \lambda_3 \cdot \lambda_4 = -3$$

$\begin{matrix} \downarrow & \downarrow \\ 1 & -2 \end{matrix}$

Luego tenemos por la *definición* de lo que es un autovector:

$$(A - 3I)v = -4v \Leftrightarrow Av = -v$$

Es decir que encontré otro autovalor:

$$\lambda_3 = -1 \implies \lambda_3 \cdot \lambda_4 = -3 \Leftrightarrow \lambda_4 = 3$$

\downarrow
 -1

Los autovalores de A :

$$\begin{cases} \lambda_1 &= 1 \\ \lambda_2 &= -2 \\ \lambda_3 &= -1 \\ \lambda_4 &= 3 \end{cases}$$

Dale las gracias y un poco de amor  a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

 naD  GarRaz 

Ejercicio 8. Sea $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Probar:

- (a) Si los autovalores de A son todos reales, sus autovectores pueden tomarse con coordenadas reales.
- (b) Si A es simétrica, entonces sus autovalores son reales.
- (c) Si A es simétrica y definida positiva (negativa), entonces todos sus autovalores son positivos (negativos)
- (d) Si A es simétrica y λ_1 y λ_2 son autovalores distintos, entonces sus correspondientes autovectores son ortogonales entre sí.

(a)

$$Av_i = \lambda_i v_i \quad \text{y} \quad \overline{Av_i} = \overline{\lambda_i v_i} \stackrel{!}{\Leftrightarrow} A\bar{v}_i = \lambda_i \bar{v}_i$$

Ahora la papa está en usar que $(\text{👤} + \overline{\text{👤}}) \in \mathbb{R}$:

$$\begin{aligned} Av_i + A\bar{v}_i &= \lambda_i v_i + \lambda_i \bar{v}_i \Leftrightarrow A(v_i + \bar{v}_i) = \lambda_i(v_i + \bar{v}_i) \\ &\Leftrightarrow A(\underbrace{2\operatorname{Re}(v_i)}_{=w_i \in \mathbb{R}^n}) = \lambda_i(\underbrace{2\operatorname{Re}(v_i)}_{=w_i \in \mathbb{R}^n}) \\ &\Leftrightarrow Aw_i = \lambda_i w_i \end{aligned}$$

Queda por lo tanto que si $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ con un autovector $\lambda \in \mathbb{R}$ entonces su autovector asociado tendrá coordenadas reales.

(b) A es simétrica:

$$v^* Av = \lambda v^* v \stackrel{\star^1}{=} \lambda \|v\|_2^2 \in \mathbb{R}$$

Ahora la idea es conjugar esa expresión y ver que da lo mismo:

$$\begin{aligned} (v^* Av)^* &= (v^* \lambda v)^* \xrightarrow{\text{fuaa el loco vivía las implicaciones al 1000\%}} v^* A v \stackrel{\star^2}{=} \bar{\lambda} \|v\|_2^2 \\ &\quad (v^* Av)^* = v^*(Av^*)^* = v^* A^* v \stackrel{!}{=} v^* A v \stackrel{\star^1}{=} \\ &\quad = (v^* \lambda v)^* = \overline{\lambda(\|v\|_2^2)} \\ &\quad = (v^* \lambda v)^* = \bar{\lambda} \|v\|_2^2 \end{aligned}$$

De ahí sale que \star^1 y \star^2 tienen que ser iguales, si bien en la expresión de \star^2 el autovalor está conjugado. Por lo tanto para que se cumpla la igualdad tengo que tener:

$$\lambda = \bar{\lambda} \iff \lambda \in \mathbb{R}$$

(c)  ... hay que hacerlo! 

Si querés mandá la solución \rightarrow [al grupo de Telegram](#) , o mejor aún si querés subirlo en L^AT_EX \rightarrow [una pull request](#) al .

(d)  ... hay que hacerlo! 

Si querés mandá la solución \rightarrow [al grupo de Telegram](#) , o mejor aún si querés subirlo en L^AT_EX \rightarrow [una pull request](#) al .

Ejercicio 9. Una transformación lineal $f : K^n \rightarrow K^n$ se llama *proyector* si verifica $f(f(x)) = f(x)$ para todo $x \in K^n$. Probar que los únicos autovalores de un proyector son 1 y 0.

Dejame escribir al proyector como P en vez de f , porque me da *cosita* sino. Tenemos un proyector y por definición:

$$P \circ P = P$$

 Aportá con correcciones, mandando ejercicios,  al repo, críticas, todo sirve.

La idea es que la guía esté actualizada y con el mínimo de errores.

[Ir al índice](#) 

Si el proyector tiene forma diagonal:

$$P = CDC^{-1} \Leftrightarrow P = C \begin{pmatrix} \lambda_1 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix} C^{-1}$$

$$P \circ P = CDC^{-1}CDC^{-1} = CD^2C^{-1} = C \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1^2 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & \lambda_n^2 \end{pmatrix}}_{P \circ P} C^{-1} = C \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}}_P C^{-1}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} \lambda_1^2 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & \lambda_n^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1^2 = \lambda_1 & \Leftrightarrow \boxed{\lambda_1 \in \{0, 1\}} \\ \vdots & \vdots \\ \lambda_n^2 = \lambda_n & \Leftrightarrow \boxed{\lambda_n \in \{0, 1\}} \end{cases}$$

Dale las gracias y un poco de amor ❤ a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

👤 naD GarRaz 🍷

Ejercicio 10. Sea $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la transformación lineal dada por:

$$[f] = \begin{pmatrix} -3 & 2 & 0 \\ -6 & 4 & 0 \\ -9 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Probar que f es un proyector y hallar una base B tal que $[f]_{BB}$ sea diagonal.

Por inspección, sino calculalos, ese proyector tiene:

$$\text{Im}(P) = \{(1, 2, 3)\} \quad , \quad \text{Nu}(P) = \{(2, 3, 0), (0, 0, 1)\} \quad \text{y} \quad \text{Nu}(P) \cap \text{Im}(P) = \{0\}$$

Se ve que $Pv = v \quad \forall v \in \text{Im}(P)$, y ya esa ecuación que escribí te dice que:

$$E_{\lambda=1} = \{v\} = \{(1, 2, 3)\} = \text{Im}(P)$$

Similar sucede con los elementos del núcleo:

$$E_{\lambda=0} = \{(2, 3, 0), (0, 0, 1)\} = \text{Nu}(P)$$

En forma diagonal para una base $B = \{(1, 2, 3), (2, 3, 0), (0, 0, 1)\}$:

$$P = CDC^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 3 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 3 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 3 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -3 & 2 & 0 \\ 2 & -1 & 0 \\ 9 & -6 & 1 \end{pmatrix}$$

Dale las gracias y un poco de amor ❤ a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

👤 naD GarRaz 🍷

Ejercicio 11. Considerar la matrices

$$A = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{\epsilon} \\ \epsilon & 1 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{\epsilon} \\ 0 & 1 \end{pmatrix},$$

donde $\epsilon \ll 1$ es arbitrario. Calcular los polinomios característicos y los autovalores de A y de B . Concluir que pequeñas perturbaciones en los coeficientes de un polinomio pueden conducir a grandes variaciones en sus raíces (el problema está mal condicionado). En particular, esto afecta el cómputo de autovalores como raíces del polinomio característico.


El polinomio característico de A y B :

$$\begin{aligned}\mathcal{X}_A &= (1 - \lambda)^2 - 1 = \lambda \cdot (\lambda - 2) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 2 \end{cases} \\ \mathcal{X}_B &= (1 - \lambda)^2 = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 1 \\ \lambda_2 = 1 \end{cases}\end{aligned}$$

Medio que el enunciado cuenta todo. En particular se puede acotar la condición de esas matrices. Por ejemplo para $C = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{\epsilon} \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$:

$$\text{cond}_\infty(A) \geq \frac{\|A\|_\infty}{\|A-C\|_\infty} = \frac{1+\frac{1}{\epsilon}}{\epsilon+1} \xrightarrow{\epsilon \rightarrow 0} \infty$$

Lo mismo se puede hacer para la matriz B . Esas matrices están mal condicionadas y como se puede ver en los autovalores, a pesar de tener elementos similares los resultados en el cálculo de los *autovalores* los resultados pueden variar mucho.

Dale las gracias y un poco de amor  a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

 naD  GarRaz 

Ejercicio 12. Una matriz $P = (p_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$ se dice estocástica (o de Markov) si sus elementos son todos no negativos y sus columnas suman uno. Los elementos p_{ij} representan la proporción de individuos que pasan del estado j al estado i en cada iteración (también pueden interpretarse) como la probabilidad de pasar j a i).

- (a) Probar que si λ es autovalor de P , entonces $|\lambda| \leq 1$.
- (b) Sea $\mathbf{1}$ el vector con todas sus coordenadas iguales a 1. Mostrar que $\mathbf{1}^t P = \mathbf{1}$. De hecho: P es estocástica si y solo si sus elementos son no negativos y $\mathbf{1}^t P = \mathbf{1}$
- (c) Probar que toda matriz estocástica tiene a 1 por autovalor.



 ... hay que hacerlo! 



Si querés mandá la solución \rightarrow al grupo de Telegram , o mejor aún si querés subirlo en $\text{I}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ \rightarrow una pull request al .

Ejercicio 13. Probar que P y Q son matrices estocásticas, entonces:

- (a) PQ es estocástica.
- (b) P^n es estocástica ($n \in \mathbb{N}$).
- (c) $P^n Q^m$ es estocástica ($n, m \in \mathbb{N}$).

 ... hay que hacerlo! 

Si querés mandá la solución \rightarrow al grupo de Telegram , o mejor aún si querés subirlo en $\text{I}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ \rightarrow una pull request al .

 Aportá con correcciones, mandando ejercicios,  al repo, críticas, todo sirve.
La idea es que la guía esté actualizada y con el mínimo de errores.

[Ir al índice](#) 

Ejercicio 14. En el instante inicial 20 ratones se encuentran en el compartimiento I . Las puertas que separan los compartimientos permanecen cerradas salvo durante



un breve lapso cada hora, donde los ratones pueden pasar a un compartimiento adyacente o permanecer en el mismo. Se supone que nada distingue un compartimiento de otro, es decir que es igualmente probable que un ratón pase a cualquier de los adyacentes o se quede en el compartimiento en el que está. Se realizan observaciones cada hora y se registra el número de ratones en cada compartimiento.

- Determinar la matriz de transición del proceso P .
- Determinar cuántos ratones habrá en cada celda al cabo de 4 horas.
- Decidir si existe o no un estado de equilibrio.
- Decidir si existe P^∞ y en tal caso calcularla. ¿Qué aspecto tiene? ¿Por qué?

🔴... hay que hacerlo! 🚫

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{IAT}_{\text{E}}\text{X}$ → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 15. 🔴... hay que hacerlo! 🚫

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{IAT}_{\text{E}}\text{X}$ → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 16. 🔴... hay que hacerlo! 🚫

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{IAT}_{\text{E}}\text{X}$ → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 17. 🔴... hay que hacerlo! 🚫

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{IAT}_{\text{E}}\text{X}$ → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 18. 🔴... hay que hacerlo! 🚫

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{IAT}_{\text{E}}\text{X}$ → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 19. 🔴... hay que hacerlo! 🚫

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{IAT}_{\text{E}}\text{X}$ → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 20. 🔴... hay que hacerlo! 🚫

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{IAT}_{\text{E}}\text{X}$ → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 21. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📢, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → una *pull request* al 🐙.

Ejercicio 22. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📢, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → una *pull request* al 🐙.

Ejercicio 23. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📢, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → una *pull request* al 🐙.

🔥 Ejercicios de parciales:

🔥 1. Sea $A = \begin{pmatrix} r & s & t \\ -12 & 6 & 16 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ una matriz tal que $v = (1, 2, 0)$, $w = (2, 6, 0)$ y $u = (-2, -2, -1)$ son autovectores de A .

- Probar que A es diagonalizable.
- Calcular los autovalores de A y determinar r, s y t .

-
- Es diagonalizable porque estamos en $\mathbb{R}^{3 \times 3}$ y hay una base de dimensión 3 de autovectores:

$$B = \{(1, 2, 0), (2, 6, 0), (-2, -2, -1)\},$$

son autovectores de A .

- Los *autovectores*, son vectores que cumplen la *ecuación característica*:

$$A \cdot v_\lambda = \lambda \cdot v_\lambda$$

Es solo cuestión de pedirle a los autovectores del enunciado que cumplan esa ecuación y despejar.

$$A \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \lambda \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\text{sale que}]{\text{de las cuentas}} \begin{cases} r \stackrel{\star^1}{=} -2s \\ \lambda = 0 \end{cases}$$

Siguiente autovector:

$$A \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix} = \lambda \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\text{sale que}]{\text{de las cuentas}} \begin{cases} s = 1 \\ \lambda = 2 \end{cases} \Rightarrow r \stackrel{\star^1}{=} -2$$

Siguiente y último autovector

$$A \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} = \lambda \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\text{sale que}]{\text{de las cuentas}} \begin{cases} t = 6 \\ \lambda = 2 \end{cases}$$

Listo hay subespacios para justificar aún más la diagonalidad de la matriz:

$$E_{\lambda=0} = \langle (1, 2, 0) \rangle \quad \text{y} \quad E_{\lambda=2} = \langle (-2, -2, -1), (2, 6, 0) \rangle$$

La multiplicidad geométrica es igual a la multiplicidad aritmética:

$$\text{mg}_A(\lambda = 2) = \text{ma}_A(\lambda = 2) = 2 \quad \text{y} \quad \text{mg}_A(\lambda = 0) = \text{ma}_A(\lambda = 0) = 1$$

La matriz en forma diagonal:

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 & 6 \\ -12 & 6 & 16 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 2 & -2 & 6 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 2 & -2 & 6 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}^{-1}$$

Dale las gracias y un poco de amor ❤️ a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

👉 naD GarRaz 🐼

🔗 ¿Errores? **Avisá acá** así se corrige y ganamos todos.

Compilado: 24/05/25 @ 14:47 . Chequeá si hay una **versión nueva** → **acá**.

[Ir a índice ↑](#)

2.

a) Sea $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Probar que si A es inversible y diagonalizable, entonces A^{-1} y $A^k - kI_n$ son diagonalizables para cualquier $k \in \mathbb{N}$.

b) Sea $J = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & -1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$.

i) Probar que J es una matriz diagonalizable.

ii) Calcular $J^5 - 5I_3$.

a) Truquito destacable: $I_n = PP^1$ para luego sacar factor común al calcular $A^k - kI_n$. Por otro lado, la inversibilidad de una matriz diagonalizable asegura que los autovalores son distintos de cero:

$$|A| = |PDP^{-1}| = |P||D||P^{-1}| \stackrel{!}{=} |D| = \prod_{i=1}^n \lambda_i$$

Las matrices inversibles tienen $\det(A) \neq 0$.

b) i) Se calculan los autovectores y autovalores:

$$E_{\lambda=2} = \{(1, 0, 1), (-1, 1, 0)\} \quad \text{y} \quad E_{\lambda=4} = \{(0, 1, 1)\} \implies P = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Te debo la inversa por *pajilla*.

ii) Sale combinando lo que se usó hasta ahora.

3. Dadas las matrices $A, B \in \mathbb{C}^{n \times n}$ y un vector $v \in \mathbb{C}^n$, para cada una de las siguientes afirmaciones, determinar su validez. En caso de ser falsas, dar un contraejemplo, y en caso de ser verdaderas demostrarlas:

(a) Si v es un autovector de A , y A es inversible, entonces v es un autovector de A^{-1} .

(b) Si A y B son diagonalizables, $A + B$ también lo es.

(c) Si A y B son diagonalizables, entonces AB es diagonalizable.

(d) Si A o B es inversible y AB es diagonalizable entonces BA también es diagonalizable.



Ejercicio de demostraciones. Dependiendo las horas que dormiste la noche anterior esto puede salir enseguida o en horas. La matriz que uso en los contraejemplos suele ser un *caballito de batalla* para estos problemas, guardátela.



(a) Si v es un autovector y además $\exists A^{-1}$ entonces:

$$Av = \lambda v \stackrel{!}{\iff} A^{-1}Av = \lambda A^{-1}v \stackrel{!}{\iff} A^{-1}v = \frac{1}{\lambda}v$$

Por lo tanto:

resultó verdadera

- (b) Si las matrices son diagonalizables, ¿La suma también lo es?:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad y \quad B = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Esas matrices son diagonalizables, porque cada una tiene todos sus autovalores distintos.

$$A + B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Matriz que no es diagonalizable, ya que tiene a 0 como un autovalor doble, pero el autoespacio asociado es de dimensión 1:

$$\mathcal{X}(\lambda) = \lambda^2 = 0, \quad \text{luego } E_{\lambda=0} = \{(1, 0)\}$$

Por lo tanto:

resultó falsa

- (c) Si las matrices son diagonalizables, ¿El producto también lo es?:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad y \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Esas matrices son diagonalizables, porque cada una tiene todos sus autovalores distintos.

$$AB = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Matriz que no es diagonalizable, ya que tiene a 0 como un autovalor doble, pero el autoespacio asociado es de dimensión 1:

$$\mathcal{X}(\lambda) = \lambda^2 = 0, \quad \text{luego } E_{\lambda=0} = \{(1, 0)\}$$

Por lo tanto:

resultó falsa

- (d) Alguna de las dos matrices es inversible y AB es diagonalizable, entonces ¿ BA es diagonalizable también?

Supongo que $\exists A^{-1}$:

$$AB = CDC^{-1} \xrightarrow[\leftarrow \times A]{\rightarrow \times A^{-1}} A^{-1}ABA = A^{-1}CDC^{-1}A \Leftrightarrow BA = A^{-1}CD(A^{-1}C)^{-1} \xrightarrow{P = A^{-1}C} BA = PDP^{-1}$$

La expresión de BA resultó diagonalizable. La demostración con B diagonal es análoga. Por lo tanto:

resultó verdadera