

## 4.2 DIAGONALIZACIoN

INGENIERÍA Y LCC



**UNCUYO**  
UNIVERSIDAD  
NACIONAL DE CUYO



FACULTAD  
DE INGENIERÍA

# IMPORTANTE

Esta presentación es una guía para la clase. No incluye desarrollo completo de los temas abordados.

De ninguna manera constituye el único material de estudio de la materia.

## 1 Definición de Diagonalización

- Diagonalización
- Criterio de diagonalización de matrices

## 2 Diagonalización ortogonal

- Matriz ortogonal
- Diagonalización ortogonal

# Diagonalización

## Definición

Una matriz cuadrada  $A$  es diagonalizable si es semejante a una matriz diagonal  $D$ .

Es decir, si existe una matriz inversible  $P$  tal que  $P^{-1}AP$  es una matriz diagonal  $D$ ,

$$P^{-1}AP = D$$

En este caso, decimos que  $P$  diagonaliza a  $A$ .

**Observación:** Son equivalentes las expresiones  $P^{-1}AP = D$ ,  $A = PDP^{-1}$  y  $AP = PD$ .

## Ejemplo

Veamos que  $P = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$  diagonaliza a  $A = \begin{bmatrix} 2 & -12 \\ 1 & -5 \end{bmatrix}$ , pues

$$P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 2 & -12 \\ 1 & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$$

# Diagonalización de matrices

## Teorema

Sea  $A$  una matriz de orden  $n$ .

$A$  es diagonalizable si y sólo si tiene  $n$  vectores propios linealmente independientes.

Más aún,

$$\begin{bmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 & \dots & \mathbf{v}_n \end{bmatrix}^{-1} A \begin{bmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 & \dots & \mathbf{v}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{bmatrix}$$
$$\downarrow \quad \downarrow \quad \downarrow \quad = \quad \downarrow$$
$$P^{-1} \quad A \quad P \quad D$$

con  $\mathbf{v}_i$  vector propio de  $A$  asociado a  $\lambda_i$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$ .

## Demostrar.

Este teorema provee una herramienta para encontrar la matriz  $P$  que diagonaliza a  $A$  siempre que se cumplan ciertas condiciones.

# Observaciones

## Observaciones importantes:

- No todas las matrices cuadradas son diagonalizables.
- Si no existen  $n$  autovectores linealmente independientes,  $A$  no es diagonalizable.
- El orden de los autovectores usado para formar la matriz  $P$ , determina el orden que deben tener los autovalores en la matriz  $D$ .
- La matriz  $P$  que diagonaliza a  $A$  no es única. ¿Por qué?

# Pasos para diagonalizar

Sea  $A$  una matriz  $n \times n$

1. Determinar  $n$  autovectores linealmente independientes  $p_1, p_2, \dots, p_n$  con autovalores correspondientes  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ .
2. Formar la matriz  $P$  con  $p_1, p_2, \dots, p_n$  como sus columnas.
3. La matriz diagonal  $D = P^{-1}AP$  está formada por los autovalores  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$  en su diagonal principal.

# Diagonalización

## Ejemplo

De ser posible, diagonalice las siguientes matrices

$$1. \ A = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 0 \\ -2 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}$$

$$2. \ B = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Si alguna de ellas es diagonalizable, proponga una matriz distinta que también la diagonalice con el mínimo de cuentas posibles.

# Propiedades

## Teorema

*Una matriz cuadrada  $A$  de orden  $n$  es diagonalizable si y sólo la multiplicidad algebraica y geométrica de cada autovalor son iguales.*

Existe una relación entre diagonalización y los valores propios de la matriz.

## Teorema

*Si una matriz cuadrada  $A$  de orden  $n$  tiene  $n$  valores propios distintos, entonces es diagonalizable.*

# Propiedades

## Propiedad

Si  $A$  es diagonalizable por  $P$ , o sea,  $A = PDP^{-1}$  y  $k \in \mathbb{N}$  entonces  $A^k = PD^kP^{-1}$ .

Demostrar para  $k = 2$  y  $3$ .

## Teorema

Sean  $A$  y  $B$  matrices de orden  $n$  semejantes.

Si  $\lambda$  es valor propio de  $A$  entonces también es valor propio de  $B$ .

Equivalentemente, si  $P(\lambda)$  es polinomio característico de  $A$ , también es el polinomio característico de  $B$ .

Demostrar.

# Matriz ortogonal

## Definición

Una matriz cuadrada  $Q$  se denomina ortogonal si es inversible y si

$$Q^{-1} = Q^T$$

## Ejemplo

- La matriz  $P = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$  es ortogonal porque  $P^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$  coincide con  $P^T$ .
- La matriz  $P = \begin{bmatrix} \frac{3}{5} & 0 & -\frac{4}{5} \\ 0 & 1 & 0 \\ \frac{4}{5} & 0 & \frac{3}{5} \end{bmatrix}$  es ortogonal.

# Observaciones

## Propiedad

*Una matriz  $Q$  de orden  $n$  es ortogonal si y sólo si sus vectores columna forman un conjunto ortonormal.*

**Ortonormal:** Indica que los vectores cumplen dos condiciones:

- Son ortogonales dos a dos.
- la norma de cada vector es 1.

## Teorema

*Sea  $A$  una matriz simétrica de orden  $n$ .*

*Si  $\lambda_1$  y  $\lambda_2$  son autovalores distintos de  $A$  entonces sus autovectores correspondientes  $x_1$  y  $x_2$  son ortogonales.*

# Diagonalización ortogonal

## Definición

Sea  $A$  una matriz de orden  $n$ .

Se dice que  $A$  es diagonalizable ortogonalmente si existe una matriz ortogonal  $P$  tal que  $P^{-1}AP = D$  es diagonal.

## Teorema

Sea  $A$  una matriz de orden  $n$ .

$A$  es diagonalizable ortogonalmente si y sólo si  $A$  es simétrica.

# Teorema espectral

## Teorema

Si  $A$  una matriz de orden  $n$  simétrica entonces existe una matriz  $Q$  ortogonal de orden  $n$  que diagonaliza ortogonalmente a  $A$ .

Más aún,

$$\begin{bmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 & \dots & \mathbf{v}_n \end{bmatrix}^T \quad A \quad \begin{bmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 & \dots & \mathbf{v}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{bmatrix}$$
$$\downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow$$
$$Q^T \qquad \qquad A \qquad \qquad Q \qquad \qquad = \qquad \qquad D$$

con  $\mathbf{v}_i$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$  vectores propios ortonormales de  $A$  asociado a  $\lambda_i$  respectivamente.

# Ejemplo

## Ejemplo

Diagonalizar ortogonalmente la matriz  $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ .

# Teorema importante

## Teorema

Sea  $A$  una matriz de  $n \times n$ . Las siguientes proposiciones son lógicamente equivalentes.

1.  $A$  es inversible.
2.  $A$  es un producto de matrices elementales.
3.  $A$  es equivalente por filas a la matriz identidad  $I$ .
4. La forma escalonada reducida de  $A$  es la identidad  $I$ .
5. El rango de  $A$  es  $n$ .
6.  $\det(A) = 0$ .
7. El sistema de ecuaciones lineales  $Ax = b$  es compatible determinado para todo vector  $b \in \mathbb{R}^n$ .
8. El sistema de ecuaciones lineales homogéneo  $Ax = 0$  tiene solamente la solución trivial.

# Teorema importante (continuación)

## Teorema

9. Los vectores fila de  $A$  son linealmente independientes.
10. Los vectores columna de  $A$  son linealmente independientes.
11. Los vectores fila de  $A$  generan  $\mathbb{R}^n$ .
12. Los vectores columna de  $A$  generan  $\mathbb{R}^n$ .
13. Los vectores fila de  $A$  forman una base de  $\mathbb{R}^n$ .
14. Los vectores columna de  $A$  forman una base de  $\mathbb{R}^n$ .
15. El operador  $T$  de matriz asociada estándar  $A$  es un isomorfismo.
16. La nulidad del operador  $T$  es 0.
17. El rango del operador  $T$  es  $n$ .
18. 0 no es un autovalor de  $A$ .

## Ejemplo para interpretación y síntesis

Veamos en un ejemplo cómo se relacionan los temas vistos con anterioridad.

Tomemos la matriz del Ejemplo 1.

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -12 \\ 1 & -5 \end{pmatrix}$$

Recordemos que  $P = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$  diagonaliza a  $A$ .

Ahora definamos una TL  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  dada por  $T(x) = Ax$ .

La matriz estándar asociada a la transformación es  $A$ .

Hallaremos la matriz  $M$  asociada a la transformación, respecto a las bases

$$B_a = \{(4, 1)(3, 1)\}$$

## Ejemplo para interpretación y síntesis

$$T(4, 1) = \begin{bmatrix} 2 & -12 \\ 1 & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 \\ -1 \end{bmatrix} = (-1) \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \end{bmatrix} + 0 \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$
$$\Rightarrow [T(4, 1)]_B = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T(3, 1) = \begin{bmatrix} 2 & -12 \\ 1 & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -6 \\ -2 \end{bmatrix} = 0 \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \end{bmatrix} + (-2) \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$
$$\Rightarrow [T(3, 1)]_B = \begin{bmatrix} 0 \\ -2 \end{bmatrix}$$

Así,

$$M = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$$

## Ejemplo para interpretación y síntesis

$$\begin{array}{ccc} [v]_{Be} & \xrightarrow{A} & [T(v)]_{Be} \\ P \uparrow & & \downarrow P^{-1} \\ [v]_{B_a} & \xrightarrow{M} & [T(v)]_{B_a} \end{array}$$

Como sabemos,

$$P^{-1}AP[v]_{B_a} = M[v]_{B_a}$$

Siendo la matriz  $M$  una matriz diagonal cuyos elementos de la diagonal son los autovalores de  $A$  y la base tomada  $B_a$  es la base de autovectores de  $A$ .