

4.2 DIAGONALIZACIóN

INGENIERÍA Y LCC



UNCUYO
UNIVERSIDAD
NACIONAL DE CUYO



**FACULTAD
DE INGENIERÍA**

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,

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

con \mathbf{v}_i vector propio de A asociado a λ_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 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.

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.

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.

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 λ 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.

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 λ_1 y λ_2 son autovalores distintos de A entonces sus autovectores correspondientes x_1 y x_2 son ortogonales.

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,

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

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

Ejemplo

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

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. $\det(A) \neq 0$.*
- 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 .

Hallemos la matriz M asociada a la transformación, respecto a las bases

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

Ejemplo para interpretación y síntesis

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

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

Así,

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

Ejemplo para interpretación y síntesis

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

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 .