

Pauta Control No. 6

PROBLEMA 1:

Hay que encontrar una base de vectores propios de A . Para ello, primero determinamos el polinomio característico de la matriz, i.e., calculamos

$$p(\lambda) = \text{Det}(A - \lambda I) = (1 - \lambda)^2((-1 - \lambda)^2 - 4) = (1 - \lambda)^2(\lambda^2 + 2\lambda - 3).$$

Como $\lambda^2 + 2\lambda - 3 = (1 - \lambda)(-3 - \lambda)$ sigue que $p(\lambda) = (1 - \lambda)^3(-3 - \lambda)$. Por lo tanto, los valores propios de A son 1 con multiplicidad algebraica 3 y -3 con multiplicidad algebraica 1.

El subespacio de vectores propios W_1 asociado al valor propio 1 se obtiene estudiando el sistema

$$(A - I)\vec{x} = \vec{0} \iff \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Resolviendo, se concluye que una base de W_1 es $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$.

El subespacio de vectores propios W_{-3} asociado al valor propio -3 se obtiene estudiando el sistema

$$(A + 3I)\vec{x} = \vec{0} \iff \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Resolviendo, se obtiene que una base de W_{-3} es $\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$.

Sigue que $A = PDP^{-1}$ con

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \text{y} \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

PROBLEMA 2:

- (i).- Hay que expresar los elementos de la base β como combinación lineal de los elementos de la base β' .
Se observa que:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = +1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} - 1 \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = +1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} - 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = -1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Luego,

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Observación: Otra forma (bastante más engorrosa) de hacer esta parte es calcular la matriz de pasaje de β' a β (expresado los elementos de β' como combinación lineal de los elementos en β). La matriz pasaje que se obtiene de esta forma es P^{-1} . En particular, se obtiene que

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Para determinar P hay que invertir P^{-1} y se llega (obviamente) a la misma matriz que se obtuvo antes.

- (ii.1).- Del enunciado se desprende que $\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ son vectores propios de A asociados al valor propio 1 y que $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ es un vector propio de A asociado al valor propio 2.

Claramente los vectores propios asociados a 1 son independientes y como vectores propios asociados a valores propios distintos son linealmente independientes se concluye que

$$\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\},$$

es una base de \mathbb{R}^3 de vectores propios de A . Luego, A es diagonalizable.

- (ii.2).- De la parte anterior se deduce que $A = PDP^{-1}$ donde

$$P = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \end{pmatrix}, \quad \text{y} \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Invirtiendo P , se concluye que:

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

Luego,

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

PROBLEMA 3:

(i.1).- Basta observar que $A^n = PB^nP^{-1}$, luego A^n y B^n son similares.

(i.2).- Observar que $A^T = (PBP^{-1})^T = (P^{-1})^T B^T P^T = (P^T)^{-1} B^T P^T$. Luego, $A^T = QBQ^{-1}$ donde $Q = (P^T)^{-1}$ es invertible porque la traspuesta de una matriz invertible es invertible. Se concluye que que A^T y B^T son similares.

(ii.1).- Probemos primero que $\mathbb{I}m(T) = \langle \{v\} \rangle$. Por definición de imagen y de T se tiene que

$$\mathbb{I}m(T) = \{T(x) : x \in \mathbb{R}^n\} = \{\langle v, x \rangle v : x \in \mathbb{R}^n\}.$$

Como $\langle v, x \rangle \in \mathbb{R}$ cualquiera se $x \in \mathbb{R}^n$, se tiene que $\mathbb{I}m(T) \subseteq \langle \{v\} \rangle$. Para probar que $\langle \{v\} \rangle \subseteq \mathbb{I}m(T)$, supongamos que $w \in \langle \{v\} \rangle$, i.e., que existe $\alpha \in \mathbb{R}$ tal que $w = \alpha v$. Luego, $T(w) = \langle v, w \rangle v = \alpha \|v\|^2 v = \|v\|^2 w$. Sigue, por linealidad de T y puesto que $\|v\| \neq 0$, que $T(w/\|v\|^2) = w$, i.e., $w \in \mathbb{I}m(T)$.

Probemos ahora que $\mathbb{K}er(T) = \langle \{v\} \rangle^\perp$. Observar que

$$x \in \langle \{v\} \rangle^\perp \iff \langle v, x \rangle = 0.$$

Como $v \neq 0$, para algún $i \in \{1, \dots, n\}$ debe tenerse que $v_i \neq 0$. Por lo tanto, $\langle v, x \rangle v = 0$ sí y sólo si $\langle v, x \rangle v_i = 0$, o equivalentemente $\langle v, x \rangle = 0$. Sigue que,

$$x \in \langle \{v\} \rangle^\perp \iff \langle v, x \rangle = 0 \iff T(x) = 0,$$

Luego, por definición de kernel, $\mathbb{K}er(T) = \langle \{v\} \rangle^\perp$.

(ii.2).- Veremos dos formas de hacer esta parte.

- **Primera Forma:** Por Teorema Núcleo Imagen, $\dim \mathbb{R}^n = \dim \mathbb{I}m(T) + \dim \mathbb{K}er(T)$. Como $v \neq 0$, de (ii.1) se tiene que $\dim \mathbb{I}m(T) = 1$. Claramente, $\dim \mathbb{R}^n = n$. La conclusión deseada es inmediata.
- **Segunda Forma:** Observando que $\mathbb{R}^n = \langle \{v\} \rangle \oplus \langle \{v\} \rangle^\perp$ se tiene que $n = \dim \mathbb{R}^n = \dim \langle \{v\} \rangle + \dim \langle \{v\} \rangle^\perp$. Claramente $\dim \langle \{v\} \rangle = 1$. La conclusión deseada es inmediata.

(ii.3).- De (ii.1) se deduce que $v_i \in \langle \{v\} \rangle^\perp = \mathbb{K}er(T)$. Luego, $T(v_i) = 0 = 0 \cdot v_i$, i.e., v_i es un vector propio de T asociado al valor propio 0.

(ii.4).- Debemos encontrar una base de \mathbb{R}^n de vectores propios de T . De (ii.3) tenemos $(n - 1)$ vectores propios de T linealmente independientes. Nos falta otro vector propio de T que sea linealmente independiente de $\{v_1, \dots, v_{n-1}\}$, en particular que no este asociado al valor propio 0. Luego, dicho vector necesariamente tendrá que estar en $\mathbb{I}m(T) = \langle \{v\} \rangle$. Tomemos en particular v y observemos que $T(v) = \langle v, v \rangle v = \|v\|^2 v$, i.e., v es un vector propio de T asociado al valor propio $\|v\|^2 \neq 0$. Como $v \in \langle \{v\} \rangle^\perp$, entonces v es linealmente independiente de $\{v_1, \dots, v_{n-1}\}$. Se concluye que $\{v, v_1, \dots, v_{n-1}\}$ es un conjunto de n vectores propios de T linealmente independientes, luego constituyen una base de \mathbb{R}^n .