

## COMPLEMENTOS – FISICA

## Práctica 5

## Autovalores y Autovectores – Diagonalización

**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  $K = \mathbb{C}$ )

$$\text{i) } A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -3 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{ii) } A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 3 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{iii) } A = \begin{pmatrix} 0 & a \\ -a & 0 \end{pmatrix}, a \in \mathbb{R}$$

$$\text{iv) } A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ -2 & 0 & 3 \\ -1 & -3 & 0 \end{pmatrix}$$

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

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

$$\text{vii) } A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ a & 1 & 0 \\ 0 & a & 1 \end{pmatrix}, a \in \mathbb{R} \quad \text{viii) } A = \begin{pmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{pmatrix}, a \in \mathbb{R} \quad \text{ix) } A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

**Ejercicio 2.** Para cada una de las matrices  $A$  del ejercicio anterior, sea  $U$  una base de  $K^n$  y sea  $f : K^n \rightarrow K^n$  la transformación lineal tal que  $|f|_U = A$ . Decidir si es posible encontrar una base  $B$  de  $K^n$  tal que  $|f|_B$  sea diagonal. En caso afirmativo, calcular  $C(U, B)$ .

**Ejercicio 3.** Sean  $A, C$  y  $D \in K^{n \times n}$  tales que  $A = C \cdot D \cdot C^{-1}$ . Probar que, para todo  $n \in \mathbb{N}$ ,  $A^n = C \cdot D^n \cdot C^{-1}$

**Ejercicio 4.** Sea  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la transformación lineal definida por:

$$f(x, y, z) = (-x - 2y + 6z, 4y, -x - 3y + 4z)$$

i) Encontrar una base  $B$  de  $\mathbb{R}^3$  tal que  $|f|_B$  sea diagonal.

ii) Calcular  $\begin{pmatrix} -1 & -2 & 6 \\ 0 & 4 & 0 \\ -1 & -3 & 4 \end{pmatrix}^n$ ,  $\forall n \in \mathbb{N}$ .

iii) Hallar, si es posible, una matriz  $P \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  tal que  $P^2 = \begin{pmatrix} -1 & -2 & 6 \\ 0 & 4 & 0 \\ -1 & -3 & 4 \end{pmatrix}$ .

**Ejercicio 5.** Sea  $f : K^n \rightarrow K^n$  un proyector con  $\dim(\text{Im}(f))=s$ . Probar que  $f$  es diagonalizable (ver Ejercicio 17 de la práctica 3). Calcular  $\mathcal{X}_f$ .

**Ejercicio 6.** Sea  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ 0 & c \end{pmatrix} \in K^{2 \times 2}$ . Determinar todos los  $a, b$  y  $c \in K$  para los que  $A$  es diagonalizable.

**Ejercicio 7.** Hallar todos los valores de  $k \in \mathbb{R}$  tales que la siguiente matriz sea diagonalizable:

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

**Ejercicio 8.** Se define la sucesión  $\{a_n\}_{n \in \mathbb{N}_0}$  de la siguiente manera:

$$\begin{cases} a_0 = 4, a_1 = 9 \\ a_{n+2} = 5 \cdot a_{n+1} - 6 \cdot a_n \quad \forall n \in \mathbb{N}_0 \end{cases}$$

i) Sea  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -6 & 5 \end{pmatrix}$ . Verificar que, para cada  $n \in \mathbb{N}_0$ ,  $A \cdot \begin{pmatrix} a_n \\ a_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{n+1} \\ a_{n+2} \end{pmatrix}$ .

ii) Probar que, para todo  $n \in \mathbb{N}$ ,  $A^n \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_n \\ a_{n+1} \end{pmatrix}$ .

iii) Encontrar una matriz inversible  $P$  tal que  $P \cdot A \cdot P^{-1}$  sea diagonal.

iv) Hallar la fórmula general para el término  $a_n$ ,  $\forall n \in \mathbb{N}_0$ .

**Ejercicio 9.** Encontrar una fórmula general para el término  $a_n$  ( $n \in \mathbb{N}_0$ ) de la sucesión  $\{a_n\}_{n \in \mathbb{N}_0}$  definida por

$$a_{n+2} = \frac{a_{n+1} + a_n}{2} \quad \forall n \in \mathbb{N}_0$$

en los siguientes casos:

i)  $a_0 = 1, a_1 = \frac{1}{2}$

ii)  $a_0 = 0, a_1 = 3$

**Ejercicio 10.** Resolver el sistema de ecuaciones en diferencias (es decir, encontrar una fórmula general para los términos  $x_n$  e  $y_n$  en función de  $x_0$  e  $y_0$ ):

$$\begin{cases} x_{n+1} = 6x_n + 2y_n \\ y_{n+1} = 2x_n + 3y_n \end{cases}$$

**Ejercicio 11.**

- i) 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  $x(0) = 3$ ,  $y(0) = -1$ .

- ii) Probar que  $\{f \in C^\infty(\mathbb{R}) : f'' = f\} = \langle e^x, e^{-x} \rangle$ .

Sugerencia: Llamar  $g = f'$  y considerar el sistema de ecuaciones  $\begin{cases} f' = g \\ g' = f \end{cases}$

**Ejercicio 12.** Sea  $\delta : C^\infty(\mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R})$  la transformación lineal derivación. Mostrar que para todo  $\lambda \in \mathbb{R}$ , la función  $f(x) = e^{\lambda x}$  es un autovector de  $\delta$  asociado al autovalor  $\lambda$ . (Observar que entonces  $\delta$  tiene infinitos autovalores.)

**Ejercicio 13.** Sea  $A \in K^{n \times n}$ .

- i) Probar que  $A$  y  $A^t$  tienen los mismos autovalores. Dar un ejemplo en el que los autovectores sean distintos.
- ii) Probar que si  $A$  es inversible, entonces 0 no es autovalor de  $A$ ; y si  $x$  es un autovector de  $A$ , entonces  $x$  es un autovector de  $A^{-1}$ .