

Parcial III – Álgebra Lineal

Abril 29 de 2009

(6 Puntos) **I.** Responda falso o verdadero justificando (con un contraejemplo o una prueba, respectivamente) su respuesta.

(i) Si \vec{v}_1, \vec{v}_2 y \vec{v}_3 son vectores ortogonales en \mathbb{R}^3 y A es la matriz 3×3 cuyas columnas son estos tres vectores, entonces $A^{-1} = A^T$.

(ii) Las matrices $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ y $B = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ son similares.

(iii) Si A es una matriz 4×4 diagonalizable y su polinomio característico es $p_A(\lambda) = \lambda^2(\lambda^2 - 4)$, entonces la nulidad de A es 2.

(10 Puntos) **II.** Considere la recta $L = \text{Sp} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$ en el plano \mathbb{R}^2 .

- i. Encuentre el subespacio ortogonal L^\perp .
- ii. Encuentre la matriz de la proyección ortogonal

$$\begin{aligned} P_L : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ \vec{x} &\mapsto \text{Proj}_L \vec{x} \end{aligned}$$

sobre la recta L .

- iii. Encuentre una base del plano \mathbb{R}^2 respecto a la cual la matriz de proyección del punto anterior sea diagonal.
- iv. Encuentre la matriz de la proyección ortogonal

$$\begin{aligned} P_{L^\perp} : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ \vec{x} &\mapsto \text{Proj}_{L^\perp} \vec{x} \end{aligned}$$

sobre el subespacio L^\perp .

- v. Demuestre que la suma de las dos matrices P_L y P_{L^\perp} , calculadas anteriormente (en ii. y iv.), es igual a la matriz identidad. Haga una gráfica que explique el resultado.

Solución

I. (i) FALSO. Si \vec{v}_1, \vec{v}_2 y \vec{v}_3 son vectores ortogonales en \mathbb{R}^3 , entonces

$$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = \vec{v}_1 \cdot \vec{v}_3 = \vec{v}_2 \cdot \vec{v}_3 = 0,$$

luego la matriz A tiene la forma

$$A = \begin{pmatrix} | & | & | \\ \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \vec{v}_3 \\ | & | & | \end{pmatrix}$$

y, entonces,

$$A^T A = \begin{pmatrix} - & \vec{v}_1 & - \\ - & \vec{v}_2 & - \\ - & \vec{v}_3 & - \end{pmatrix} \begin{pmatrix} | & | & | \\ \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \vec{v}_3 \\ | & | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{v}_1 \cdot \vec{v}_1 & \vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 & \vec{v}_1 \cdot \vec{v}_3 \\ \vec{v}_2 \cdot \vec{v}_1 & \vec{v}_2 \cdot \vec{v}_2 & \vec{v}_2 \cdot \vec{v}_3 \\ \vec{v}_3 \cdot \vec{v}_1 & \vec{v}_3 \cdot \vec{v}_2 & \vec{v}_3 \cdot \vec{v}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \|\vec{v}_1\|^2 & 0 & 0 \\ 0 & \|\vec{v}_2\|^2 & 0 \\ 0 & 0 & \|\vec{v}_3\|^2 \end{pmatrix},$$

luego, a menos que $\|\vec{v}_1\|^2 = \|\vec{v}_2\|^2 = \|\vec{v}_3\|^2 = 1$, la afirmación es falsa. Un sencillo contraejemplo es la matriz $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -7 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$.

(ii) FALSO. Si las matrices $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ y $B = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ fueran similares, su determinante debería ser el mismo. Sin embargo, $\det A = 5 \neq -5 = \det B$.

(iii) VERDADERO. Si A es una matriz 4×4 y su polinomio característico es

$$p_A(\lambda) = \lambda^2(\lambda^2 - 4) = \lambda^2(\lambda - 2)(\lambda + 2) = 0,$$

entonces los valores propios de A son $\lambda_1 = \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 2$, y $\lambda_4 = -2$. Como la matriz es diagonalizable, la multiplicidad geométrica del valor propio 0 debe ser igual a 2, es decir que hay dos vectores independientes \vec{x}_1 y \vec{x}_2 que satisfacen la ecuación de valor propio

$$A\vec{x} = \lambda\vec{x}.$$

Entonces $A\vec{x}_1 = \lambda_1\vec{x}_1 = \vec{0}$ y $A\vec{x}_2 = \lambda_2\vec{x}_2 = \vec{0}$, luego el espacio nulo de A es $N_A = \text{Sp}(\vec{x}_1, \vec{x}_2)$, luego la nulidad de A es 2.

II.

i. Considere la recta $L = \text{Sp} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$ en el plano \mathbb{R}^2 . Dado que la recta L tiene dimensión 1 en \mathbb{R}^2 , el complemento ortogonal L^\perp de la recta es otra recta. En efecto, $L^\perp = \{ \vec{x} \in \mathbb{R}^2 \mid \vec{x} \cdot \vec{l} = 0 \ \forall \vec{l} \in L \}$, es decir el espacio nulo de la matriz $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \end{pmatrix}$:

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = a - b = 0,$$

es decir que $a = b$, osea que $L^\perp = \text{Sp} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ es la recta que buscamos.

ii. Para calcular la matriz de la proyección ortogonal sobre la recta L ,

$$P_L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\vec{x} \mapsto \text{Proj}_L \vec{x},$$

dato que en la base para L hay un solo vector, podemos usar la fórmula de proyección usual $\text{Proj}_{\vec{y}} \vec{x} = \frac{(\vec{x} \cdot \vec{y})}{\vec{y} \cdot \vec{y}} \vec{y}$. Si $\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$, con $\vec{y} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ tenemos que:

$$\text{Proj}_L \vec{x} = \frac{x - y}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{x}{2} - \frac{y}{2} \\ \frac{y}{2} - \frac{x}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix},$$

luego la matriz de proyección es $P_L = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$. Nótese que el resultado es exactamente el mismo a partir de la fórmula $P_L = A(A^T A)^{-1} A^T$, con $A = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$:

$$P_L = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} (2)^{-1} (1 \quad -1) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

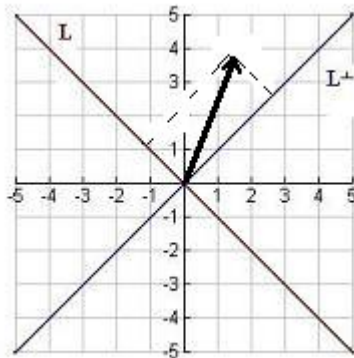
iii. Encontrar una base del plano \mathbb{R}^2 respecto a la cual la matriz de proyección del punto anterior resulta diagonal es buscar una base de vectores propios de P_L para el plano. Como P_L es la proyección ortogonal sobre la recta L , es claro que cualquier vector \vec{l} que esté sobre L va a satisfacer

$$P_L \vec{l} = \vec{l},$$

es decir va a ser vector propio con valor propio igual a 1; y cualquier vector \vec{x} que esté sobre L^\perp va a satisfacer

$$P_L \vec{x} = \vec{0},$$

es decir va a ser vector propio con valor propio igual a 0 (ver figura). Así, una base de vectores propios para P_L es la formada por los vectores generadores de la recta L y su complemento ortogonal: $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$.



Otra forma de hacerlo es diagonalizando la matriz: Como P_L es simétrica es diagonalizable, $\det(P_L - \lambda I) = \lambda(\lambda - 1) = 0$ es claro que los valores propios son 1 y 0, como ya sabíamos y, calculando los vectores propios obtenemos $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ (nótese que son ortogonales, ya que corresponden a valores propios distintos de una matriz simétrica), lo que da el mismo resultado.

iv. Igual que antes, la matriz de la proyección ortogonal

$$\begin{aligned} P_{L^\perp} : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ \vec{x} &\mapsto \text{Proj}_{L^\perp} \vec{x} \end{aligned}$$

sobre el subespacio L^\perp se obtiene fácilmente a partir de la ecuación de proyección:

$$\text{Proj}_{L^\perp} \vec{x} = \frac{x+y}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{x}{2} + \frac{y}{2} \\ \frac{x}{2} + \frac{y}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix},$$

luego la matriz de proyección es $P_{L^\perp} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$.

v. Finalmente, la suma de las dos matrices P y P_{L^\perp} es:

$$P_L + P_{L^\perp} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix},$$

y es igual a la matriz identidad ya que cada vector $\vec{x} \in \mathbb{R}^2$ se descompone en una suma

$$\vec{x} = \text{Proj}_L \vec{x} + \text{Proj}_{L^\perp} \vec{x},$$

como lo ilustra la gráfica anterior.