

BLOQUE 2. ÁLGEBRA LINEAL. APLICACIONES LINEALES Y DIAGONALIZACIÓN^(*)

- Aplicaciones lineales.
- Expresión matricial de una aplicación lineal.
- Diagonalización.

En contextos como Sistemas Dinámicos o procesos de cadenas de Markov es preciso conocer la forma general de una potencia o la exponencial de una matriz cuadrada A , lo que no resulta fácil de obtener a no ser que la matriz sea diagonal o diagonal por bloques. Pero si A se puede expresar como producto de tres matrices en la forma $A=PP^{-1}$ con D diagonal

$$A = P \begin{pmatrix} a & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & b & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & c \end{pmatrix} P^{-1}$$

entonces:

$$\begin{aligned} A^k &= P \begin{pmatrix} a & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & b & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & c \end{pmatrix}^k P^{-1} = \\ &= P \begin{pmatrix} a^k & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & b^k & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & c^k \end{pmatrix} P^{-1} \end{aligned}$$

En este tema se abordará la diagonalización de una matriz cuadrada A , es decir será posible encontrar bajo determinadas circunstancias, si $A=PP^{-1}$ con D diagonal.

Para ello es necesario manejar los conceptos de aplicación lineal, matriz asociada a una aplicación lineal y vector y valor propio.

1. Aplicaciones lineales

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ una aplicación de \mathbb{R}^n en \mathbb{R}^m que a todo vector $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ asocia un vector $\vec{y} \in \mathbb{R}^m$. Se escribe entonces $\vec{y} = f(\vec{x})$.

Se dice que f es una *aplicación lineal* si se cumplen las dos condiciones siguientes:

$$\begin{aligned} f(\vec{x} + \vec{x}') &= f(\vec{x}) + f(\vec{x}') \quad \forall \vec{x}, \vec{x}' \in \mathbb{R}^n \\ f(\lambda \vec{x}) &= \lambda f(\vec{x}) \quad \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^n, \forall \lambda \in \mathbb{R} \end{aligned}$$

relaciones llamadas *axiomas de linealidad*.

De esta definición se deduce inmediatamente la siguiente caracterización de las aplicaciones lineales:

Es condición necesaria y suficiente para que una aplicación $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ sea una aplicación lineal que se cumpla:

$$\forall \vec{x}, \vec{x}' \in \mathbb{R}^n, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}, f(\alpha \vec{x} + \beta \vec{x}') = \alpha f(\vec{x}) + \beta f(\vec{x}') .$$

La propiedad anterior se puede extender a una combinación lineal de cualquier número de sumandos, y se puede enunciar diciendo que una aplicación entre espacios vectoriales es una aplicación lineal si y sólo si transforma combinaciones lineales de vectores de \mathbb{R}^n en las combinaciones lineales de las imágenes en \mathbb{R}^m de esos vectores, con los mismos coeficientes.

Imagen de una aplicación lineal

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ una aplicación de \mathbb{R}^n en \mathbb{R}^m y sean $\vec{0}_{\mathbb{R}^n}$ y $\vec{0}_{\mathbb{R}^m}$ los elementos nulos de \mathbb{R}^n y \mathbb{R}^m respectivamente. Se cumplen las siguientes propiedades:

- i) $f(\vec{0}_{\mathbb{R}^n}) = \vec{0}_{\mathbb{R}^m}$.
- ii) $f(-\vec{x}) = -f(\vec{x})$.
- iii) La imagen por f de un subespacio vectorial de \mathbb{R}^n es un subespacio vectorial de \mathbb{R}^m . Esto es, si $U \subset \mathbb{R}^n$ es un subespacio vectorial de \mathbb{R}^n , entonces $f(U)$ es un subespacio vectorial de \mathbb{R}^m .

En particular, la *imagen de f* , $Im(f) = f(\mathbb{R}^n)$ es un subespacio vectorial de \mathbb{R}^m .

$$Im(f) = \left\{ \vec{y} = f(\vec{x}) \in \mathbb{R}^m \mid \vec{x} \in \mathbb{R}^n \right\}.$$

- iv) Si $S = \{\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_r\}$ es un sistema de generadores de un subespacio vectorial U de \mathbb{R}^n , $f(S) = \{f(\vec{e}_1), \dots, f(\vec{e}_r)\}$ es un sistema de generadores del subespacio vectorial $f(U)$ de \mathbb{R}^m .

Núcleo de una aplicación lineal

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ una aplicación de \mathbb{R}^n en \mathbb{R}^m . Se llama *núcleo de f* al conjunto, $\text{Ker}(f)$, de los vectores de \mathbb{R}^n cuya imagen por f es el vector $\vec{0}_{\mathbb{R}^m}$:

$$\text{Ker}(f) = \left\{ \vec{x} \in \mathbb{R}^n \mid f(\vec{x}) = \vec{0}_{\mathbb{R}^m} \right\}.$$

El núcleo $\text{Ker}(f)$ de una aplicación lineal nunca es vacío, ya que al menos contiene al vector $\vec{0}$ de \mathbb{R}^n . (Denotaremos con $\vec{0}$ tanto el vector nulo de \mathbb{R}^n como el de \mathbb{R}^m , distinguiéndose uno del otro por el contexto).

Se cumplen las siguientes propiedades:

- i) El núcleo $\text{Ker}(f)$ de toda aplicación lineal $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ es un subespacio vectorial de \mathbb{R}^n .
- ii) Si $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ es una aplicación lineal del espacio vectorial \mathbb{R}^n en el espacio vectorial \mathbb{R}^m ,

$$\dim \text{Ker}(f) = \dim \mathbb{R}^n - \dim \text{Im}(f) = n - \dim \text{Im}(f)$$

o bien,

$$\dim \text{Ker}(f) + \dim \text{Im}(f) = n$$

A la dimensión de $\text{Im}(f)$ se le suele llamar el *rango de la aplicación lineal f* .

2. Expresión matricial de una aplicación lineal

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ una aplicación lineal de \mathbb{R}^n en \mathbb{R}^m . Sean $B_1 = \{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n\}$ una base de \mathbb{R}^n y $B_2 = \{\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_m\}$ una base de \mathbb{R}^m . Por último consideremos las imágenes por f de los vectores de la base B_1 :

$$f(\vec{u}_1) = \vec{a}_1, \dots, f(\vec{u}_n) = \vec{a}_n$$

Estas imágenes son vectores de \mathbb{R}^m y, por tanto, son combinaciones lineales de los elementos de la base B_2 .

$$\begin{aligned} f(\vec{u}_1) &= a_{11} \vec{w}_1 + a_{12} \vec{w}_2 + \dots + a_{1m} \vec{w}_m \\ f(\vec{u}_2) &= a_{21} \vec{w}_1 + a_{22} \vec{w}_2 + \dots + a_{2m} \vec{w}_m \\ &\vdots \\ f(\vec{u}_n) &= a_{n1} \vec{w}_1 + a_{n2} \vec{w}_2 + \dots + a_{nm} \vec{w}_m \end{aligned}$$

Cualquier vector $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ es combinación lineal de los vectores de la base B_1 :

$$\vec{x} = x_1 \vec{u}_1 + x_2 \vec{u}_2 + \cdots + x_n \vec{u}_n$$

Por tanto:

$$\begin{aligned} \vec{y} &= f(\vec{x}) = x_1 f(\vec{u}_1) + x_2 f(\vec{u}_2) + \cdots + x_n f(\vec{u}_n) = \\ &= x_1 (a_{11} \vec{w}_1 + a_{12} \vec{w}_2 + \cdots + a_{1m} \vec{w}_m) + \\ &\quad + x_2 (a_{21} \vec{w}_1 + a_{22} \vec{w}_2 + \cdots + a_{2m} \vec{w}_m) + \\ &\quad + \cdots + \\ &\quad + x_n (a_{n1} \vec{w}_1 + a_{n2} \vec{w}_2 + \cdots + a_{nm} \vec{w}_m) = \\ &= (x_1 a_{11} + x_2 a_{21} + \cdots + x_n a_{n1}) \vec{w}_1 + \\ &\quad \cdots + (x_1 a_{1m} + x_2 a_{2m} + \cdots + x_n a_{nm}) \vec{w}_m \end{aligned}$$

En consecuencia, las coordenadas de $\vec{y} = f(\vec{x}) \in \mathbb{R}^m$ respecto de B_2 son: $\vec{y} = (y_1, y_2, \dots, y_m)$ con

$$\begin{aligned} y_1 &= x_1 a_{11} + x_2 a_{21} + \cdots + x_n a_{n1} \\ &\dots \\ y_m &= x_1 a_{1m} + x_2 a_{2m} + \cdots + x_n a_{nm} \end{aligned}$$

Matricialmente:

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{n1} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{1m} & a_{2m} & \cdots & a_{nm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

o abreviadamente: $\mathbf{Y} = \mathbf{A}\mathbf{X}$.

A la matriz \mathbf{A} se le llama *matriz asociada a la aplicación lineal f respecto de las bases B_1 y B_2 de \mathbb{R}^n y \mathbb{R}^m* . Esta matriz queda determinada por f de forma sencilla, ya que sus columnas son precisamente las coordenadas respecto de B_2 de las imágenes por f de los vectores de la base B_1 .

Cambio de bases en una aplicación lineal

Sea $f : IR^n \rightarrow IR^m$ una aplicación lineal de IR^n en IR^m que tiene como matriz asociada respecto a las bases B_1 y B_2 de IR^n y IR^m , respectivamente, la matriz A , expresándose la aplicación lineal f en la forma matricial $Y = AX$.

Sea B'_1 otra base de IR^n y P la matriz cambio de base B'_1 a B_1 , es decir, que entre la matriz columna de coordenadas X de un vector $\vec{x} \in IR^n$ en B_1 y la de las coordenadas X' del mismo vector en B'_1 se tiene la relación $X = P X'$.

Sea B'_2 otra base de IR^m y Q la matriz cambio de base B'_2 a B_2 , de modo que la relación entre las coordenadas de un vector en B_2 y sus correspondientes en B'_2 es $Y = QY'$.

Respecto de las bases B'_1 y B'_2 de IR^n y IR^m , la aplicación lineal f tendrá asociada otra matriz A' , es decir, respecto de estas bases, la aplicación lineal f se expresará así: $Y' = A' X'$.

Buscamos la relación que pueda existir entre A y A' . Para ello, sustituyendo en la relación $Y = AX$ las matrices de coordenadas $X = P X'$ e $Y = QY'$, se tiene:

$$QY' = APX'$$

y puesto que Q es regular, multiplicando a la izquierda por Q^{-1} , se tiene:

$$Y' = Q^{-1}APX'$$

por lo que la nueva matriz asociada a f en las bases B'_1 y B'_2 es:

$$A' = Q^{-1}AP$$

En el caso de que f sea una aplicación lineal de IR^n en sí mismo, si se efectúa un cambio de la base B_1 a la base B'_1 en este espacio, entonces será $Q = P$ y la matriz asociada a la aplicación lineal f en la nueva base será:

$$A' = P^{-1}AP$$

3. Diagonalización

Puesto que una matriz A está asociada a una aplicación lineal f , se plantea la pregunta de si es posible representar f mediante una matriz más sencilla, diagonal. Habrá que determinar, por tanto, si existen bases adecuadas en los espacios de partida y de llegada respecto de las cuales la matriz asociada sea diagonal.

En este apartado se abordará el problema de la diagonalización de una matriz partiendo de los conceptos de valor propio y subespacio de vectores propios correspondiente y teniendo en cuenta la interpretación de las columnas de una matriz asociada a una aplicación lineal.

Valores y vectores propios

Sea $f : IR^n \rightarrow IR^n$ una aplicación lineal. Se dice que un vector $\vec{x} \neq \vec{0} \in IR^n$ es un *vector propio* o *autovector* de f si existe $\lambda \in IR$ tal que:

$$f(\vec{x}) = \lambda \vec{x}$$

Al escalar λ , que si existe es único, se le conoce como *valor propio* o *autovalor* asociado al vector propio \vec{x} .

Cada vector propio está asociado a un único valor propio, sin embargo, en general existirán distintos vectores propios asociados a un mismo valor propio.

Sea A la matriz que determina f en una cierta base B de IR^n , sea I la matriz identidad de orden n , y sea X la matriz columna de las coordenadas del vector \vec{x} en la base B . Entonces la condición de vector propio se escribe:

$$AX = \lambda IX$$

o equivalentemente:

$$(A - \lambda I)X = 0$$

Esta ecuación matricial equivale a un sistema lineal homogéneo de n ecuaciones en las n incógnitas que corresponden a las n coordenadas de \vec{x} . Los vectores propios asociados a λ serán las soluciones no triviales de este sistema, que admite alguna de estas soluciones si y sólo si:

$$|A - \lambda I_n| = 0$$

o en forma desarrollada:

$$\begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

El determinante anterior genera al desarrollarlo un polinomio en λ de grado n , que se

denomina *polinomio característico* de la matriz A , y la ecuación obtenida al igualarlo a 0, se llama la *ecuación característica* de la aplicación lineal f o de la matriz A .

Los vectores propios cumplen las siguientes propiedades:

- i) Si \vec{x} es un vector propio de la aplicación lineal f , asociado al valor propio λ , también lo es el vector $\mu\vec{x}$, asociado al mismo valor propio, donde μ es un escalar cualquiera no nulo.
- ii) Si \vec{x} y \vec{x}' son dos vectores propios asociados al mismo valor propio λ , toda combinación lineal de dichos vectores también es un vector propio asociado al mismo autovalor puesto que:

$$f(\mu\vec{x} + \mu'\vec{x}') = \mu f(\vec{x}) + \mu' f(\vec{x}') = \mu\lambda\vec{x} + \mu'\lambda\vec{x}' = \lambda(\mu\vec{x} + \mu'\vec{x}')$$

Como consecuencia de i) y ii), el conjunto de los vectores propios asociados a un valor propio, constituye un subespacio vectorial de \mathbb{R}^n , llamado *subespacio propio* asociado a dicho valor propio.

- iii) El polinomio característico de una matriz A asociada a una aplicación lineal f de \mathbb{R}^n en \mathbb{R}^n , resulta invariante ante un cambio de base en \mathbb{R}^n .
- iv) Si $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_h$ son h vectores propios asociados a h valores propios distintos $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_h$, entonces $\{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_h\}$ es un sistema libre.

Diagonalización de una matriz cuadrada

- Sea A la matriz asociada a $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ respecto a una base B de \mathbb{R}^n . Supongamos que se obtienen n **autovalores, todos reales y distintos** y sean $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n$ autovectores asociados a dichos valores propios. Estos vectores forman una base B' de \mathbb{R}^n , respecto de la cual f tiene una matriz asociada A' cuyas columnas son las coordenadas de $f(\vec{x}_1) = \lambda_1\vec{x}_1, \dots, f(\vec{x}_n) = \lambda_n\vec{x}_n$ referidas a la base B' , por lo que A' será una matriz diagonal

$$A' = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}.$$

Se dice entonces que la matriz A es *diagonalizable*, ya que existe una matriz diagonal A' que representa la misma aplicación lineal f en cierta base. Si denotamos con P la matriz de cambio de base de B' a B , se tiene $A' = P^{-1}AP$.

Si B es la base canónica de \mathbb{R}^n , las columnas de P son los n vectores propios $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n$.

- Una matriz A cuadrada de orden n es diagonalizable si y sólo si todos los valores propios λ_i ($i = 1, \dots, h$) de A son reales, y para todo λ_i con orden de multiplicidad α_i , el rango de la matriz $A - \lambda_i I$ es igual a $n - \alpha_i$.

Bibliografía

- Barbolla, R. y Sanz, P. (1998). *Álgebra lineal y teoría de matrices*. Ed. Prentice Hall.
- Caballero, R. E., Calderón, S. y Galache, T. P. (2000). *Matemáticas aplicadas a la economía y a la empresa. 434 ejercicios resueltos y comentados*. Ed. Pirámide.
- Grossman, S. I. (1997). *Álgebra lineal*. Ed. McGraw-Hill.
- Hernández, E. (1999). *Álgebra y geometría*. Ed. Addison-Wesley/U.A.M.
- Kolman, B. (1999). *Álgebra lineal con aplicaciones y Matlab*. Ed. Prentice Hill.
- Martínez Salas. (1992). *Elementos de matemáticas*. Ed. Lex Nova.
- Sanz, P., Vázquez, F. J. y Ortega, P. (1998). *Álgebra lineal. Cuestiones, ejercicios y tratamiento en Derive*. Ed. Prentice Hall.

(*) En este tema se ha utilizado como fuente, tanto para la estructuración de los contenidos como en la inclusión de algunos párrafos, el siguiente libro: *Álgebra lineal y teoría de matrices*. R. Barbolla y P. Sanz. Ed. Prentice Hall. (1998).