

Pauta P3, C3 - MA224 - 2006  
J. DAVILA.

A matriz simétrica e coeficientes reais.

a) (1) Sea  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$   $f(x) = x^T A x$ . Verifique que  $\nabla f(x) = 2(Ax)^T$   
 $x = (x_i)$   $x^T A x = \sum_i x_i (Ax)_i = \sum_i x_i \sum_j A_{ij} x_j = \sum_{ij} A_{ij} x_i x_j$

$$\frac{\partial f}{\partial x_i} = \sum_{j} A_{ij} (\delta_{ie} x_j + \delta_{ej} x_i) \quad \text{con } \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & i=j \\ 0 & \sim \end{cases}$$

$$= \sum_j A_{ij} x_j + \sum_i x_i A_{ij} = (Ax)_e + (A^T x)_e \stackrel{\text{A simétrica}}{=} 2(Ax)_e.$$

$$\Rightarrow \nabla f(x) = 2(Ax)^T.$$

b) (2) Sea  $v_1$  solución de  $\min_{\|x\|^2=1} x^T A x$

Puede ser  $v_1$  es vector propio de  $A$

Primero  $h(x) = \|x\|^2 \Rightarrow \nabla h(x) = 2x^T$

$$\Rightarrow \text{el Lagrangiano se escribe como } \mathcal{L}(x, \lambda) = x^T A x - \lambda (\|x\|^2 - 1).$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}(v_1, \lambda)}{\partial x} = 0 \Leftrightarrow 2(Av_1)^T - 2\lambda v_1^T = 0$$

$$\Rightarrow Av_1 = \lambda v_1 \quad \text{es decir } \lambda \text{ es vector propio}$$

ojo:  $v_1$  es solución  $\Rightarrow \nabla \mathcal{L} \neq 0$  (existe el multiplicador asociado)

(c) (2) Sea  $v_2$  solución del problema  $\min_{\substack{\|x\|^2=1 \\ x \cdot v_1 = 0}} x^T A x$

Puede ser  $v_2$  es vector propio

$$\mathcal{L}(x, \bar{\lambda}, \bar{\mu}) = x^T A x - \bar{\lambda} (\|x\|^2 - 1) - \bar{\mu} x \cdot v_1$$

$$\nabla \mathcal{L}(v_2, \bar{\lambda}, \bar{\mu}) = 0 \Leftrightarrow 2(Av_2)^T - 2\bar{\lambda} v_2^T - \bar{\mu} v_1^T = 0 \quad \text{y } \|v_2\| = 1$$

$$\Rightarrow 2(Av_2)^T - 2\bar{\lambda} v_2^T - \bar{\mu} v_1^T = 0. \quad (*)$$

$$\Rightarrow 2 N_{k+1}^T A^T N_k - 2 \lambda N_{k+1}^T N_k - \sum_{j=1}^k \mu_j N_j^T N_k = 0$$

$$N_{k+1}^T N_k = 0 \quad \text{pues } N_{k+1} \text{ es solución de } P.$$

$$\text{y } N_j^T N_k = \begin{cases} 0 & \text{si } j \neq k \\ 1 & \text{si } j = k \end{cases} \quad (\text{además } A^T = A)$$

Pues los  $N_j$  fueron definidos como auto (ortogonales entre sí)

$$\Rightarrow 2 N_{k+1}^T A N_k - \mu_k = 0$$

$$\text{y } A N_k = \lambda_k N_k$$

$$\Rightarrow 2 \lambda_k N_{k+1}^T N_k - \mu_k = 0$$

$$\Rightarrow \mu_k = 0 \quad \text{pues } N_{k+1} \perp N_k. \quad (k \in \{1, \dots, k\})$$

luego, dado por este argumento se ve que  $\forall k \in \{1, \dots, k\}$

$$\Rightarrow \mu_j = 0 \quad \forall j \in \{1, \dots, k\}.$$

y, mirando (\*\*)

$$\Rightarrow A N_{k+1} = \lambda N_{k+1} \quad (\text{i.e. } N_{k+1} \text{ es vector propio}).$$

De esta forma  $N_1, N_2, N_3, N_4, \dots, N_k$  son vectores propios (ortogonales) de la matriz.

ojo: No se puede definir un vector  $N_{k+1}$  de esta forma pues el conjunto  $B = \{x \in \mathbb{R}^n, \|x\|^2 = 1, x \cdot N_i = 0 \forall i \in \{1, \dots, k\}\} = \{0\}$  donde la def de los  $N_i$

Alina, para ver que  $A$  es diagonalizable solo falta ver que  $\exists N_{k+1} \in \mathbb{R}^n$

solución de  $\min_x x^T A x$   
 $\|x\|^2 = 1$   
 $x \cdot N_i = 0 \quad \forall i \in \{1, \dots, k\}.$

lo cual es directo pues  $B = \{x, \|x\|^2 = 1 \text{ y } x \cdot N_i = 0 \forall i \in \{1, \dots, k\}\}$  es compacto y la función  $x^T A x$  es continua.

Para el primer vector ( $N_1$ ) el problema

PN el mismo argumento anterior  $\min_{\|x\|^2=1} x^T A x$  tiene solución (obs: los  $N_1, \dots, N_m$  son base de  $\mathbb{R}^n$ , p.e. y generan)

(multiplicando por la derecha por  $v_1$ )

$$\Rightarrow 2 v_2^T A v_1 - 2 \bar{\lambda} v_2^T v_1 - \mu v_1^T v_1 = 0$$

y,  $A v_1 = \lambda v_1$   $\circ (v_1 \perp v_2)$

$$\Rightarrow 2 \lambda v_2^T v_1 - \mu \|v_1\|^2 = 0$$

$$\Rightarrow \mu = 0$$

$\Rightarrow$  (mirando  $(*)$ )

$$2(A v_2)^T = 2 \bar{\lambda} v_2^T$$

$\Leftrightarrow A v_2 = \bar{\lambda} v_2$   
 i.e.  $v_2$  es vector propio con valor propio  $\bar{\lambda}$ .

(d) Sean  $v_1$  y  $v_2$  como en la parte anterior.  
 Se definen  $v_3, \dots, v_n$  por sucesivamente: dados  
 $v_1, \dots, v_k$  sea  $v_{k+1}$  una solución del problema

$$(P) \quad \min x^T A x$$

s.e.  $\|x\|^2 = 1$   
 $x \cdot v_i = 0 \quad \forall i \in \{1, \dots, k\}$

Demuestra que  $v_3, \dots, v_n$  son vectores propios de  $A$ . Deduce que  $A$   
 es diagonalizable

Supongamos que  $v_1, \dots, v_k$  son vectores propios de  $A$ , es decir

$$A v_i = \lambda_i v_i \quad i \in \{1, \dots, k\} \quad 2 \leq k \leq n$$

y probemos que  $v_{k+1}$  definido como antes es vector propio.

$v_{k+1}$  es solución de  $P$ , es decir, existen  $\lambda, \mu_1, \dots, \mu_k$  t.f.

$$\nabla \mathcal{L}(v_{k+1}, \mu, \lambda) = 0 \quad \text{con} \quad \mathcal{L}(x, \mu, \lambda) = x^T A x - \lambda (\|x\|^2 - 1) - \sum_{j=1}^k \mu_j x \cdot v_j$$

$$\nabla \mathcal{L}(v_{k+1}, \mu, \lambda) = 0 \Leftrightarrow 2(A v_{k+1})^T - 2 \lambda v_{k+1}^T - \sum_{j=1}^k \mu_j v_j^T = 0. \quad (**)$$

multiplicamos por la derecha por  $v_\ell$  con  $\ell \in \{1, \dots, k\}$

y, notemos que  $\|v_{k+1}\| = 1$  pues  $v_{k+1}$  es solución de  $(P)$