

Unidad 2 – Matrices y determinantes

Ejercicio 17 – TP2

Realizar las siguientes demostraciones, dejando indicadas claramente las hipótesis, tesis y propiedades utilizadas en cada desarrollo.

OBSERVACIÓN: casi en cada uno de los enunciados tenemos una palabra clave: **entonces**, que nos permite identificar la hipótesis y la tesis.

17.1) Sean $A, B \in R^{n \times n}$ matrices inversibles. Si A y B son conmutativas, entonces sus inversas también lo son.

$$\mathbf{H)} \quad A \in R^{n \times n} \wedge \exists A^{-1} \in R^{n \times n} (\det(A) \neq 0), \quad B \in R^{n \times n} \wedge \exists B^{-1} \in R^{n \times n}, \quad A \cdot B = B \cdot A$$

$$\mathbf{T)} \quad A^{-1} \cdot B^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$$

$$\mathbf{D)} \quad A^{-1} \cdot B^{-1} \stackrel{\underbrace{1}}{=} (B \cdot A)^{-1} \stackrel{\underbrace{2}}{=} (A \cdot B)^{-1} \stackrel{\underbrace{3}}{=} B^{-1} \cdot A^{-1}$$

- 1) Inversa del producto de dos matrices.
- 2) A y B son conmutativas.
- 3) Inversa del producto de dos matrices.

17.2) Sean $A, C, D \in R^{n \times n}$ tales que verifican $A = C^{-1} \cdot D \cdot C$, entonces $A^k = C^{-1} \cdot D^k \cdot C \quad k \in N$.

$$\mathbf{H)} \quad A \in R^{n \times n} \wedge C \in R^{n \times n} \wedge D \in R^{n \times n} \wedge A = C^{-1} \cdot D \cdot C$$

$$\mathbf{T)} \quad A^k = C^{-1} \cdot D^k \cdot C \quad k \in N$$

D) Si: $k = 1$, se verifica

Si: $k = 2$

$$A^2 = A \cdot A = (C^{-1} \cdot D \cdot C) \cdot (C^{-1} \cdot D \cdot C) \stackrel{\underbrace{1}}{=} C^{-1} \cdot D \cdot (C \cdot C^{-1}) \cdot D \cdot C \stackrel{\underbrace{2}}{=} C^{-1} \cdot D \cdot I \cdot D \cdot C =$$

$$\stackrel{\underbrace{3}}{=} C^{-1} \cdot D^2 \cdot C$$

- 1) Propiedad asociativa de la multiplicación de matrices.
- 2) Definición de matriz inversa y sabiendo que I es matriz neutra, para la multiplicación.
- 3) Producto de una matriz, por si misma (siendo matriz cuadrada).

Si: probamos con A^3 , con A^4 y así sucesivamente para las diferentes potencias naturales de k , aplicando sucesivamente las mismas propiedades, podemos verificar que la proposición resulta verdadera. Mostramos el último paso:

$$\begin{aligned} A^k &= A^{k-1} \cdot A = (C^{-1} \cdot D^{k-1} \cdot C) \cdot (C^{-1} \cdot D \cdot C) = C^{-1} \cdot D^{k-1} \cdot (C \cdot C^{-1}) \cdot D \cdot C = \\ &= C^{-1} \cdot D^{k-1} \cdot I \cdot D \cdot C = C^{-1} \cdot D^k \cdot C \end{aligned}$$

17.3) Sea $A \in R^{n \times n}$ simétrica e inversible, entonces A^{-1} es simétrica.

H) $A \in R^{n \times n} \wedge A = A^T \wedge \exists A^{-1} \in R^{n \times n} [\det(A) \neq 0]$

T) $A^{-1} = (A^{-1})^T$

D) $(A^{-1})^T \stackrel{\underbrace{\quad}_1}{=} (A^T)^{-1} \stackrel{\underbrace{\quad}_2}{=} A^{-1}$

- 1) La traspuesta de la inversa de una matriz es igual a la inversa de su traspuesta.
- 2) Por ser A una matriz simétrica.

17.4) Sea $A \in R^{n \times n}$ ortogonal, entonces A^{-1} es ortogonal.

H) $A \in R^{n \times n} \wedge [(A \cdot A^T = A^T \cdot A = I) \vee (A^T = A^{-1})]$

T) $(A^{-1})^T = (A^T)^{-1}$

D) Si calculamos el primer miembro de la tesis, obtenemos: $(A^{-1})^T \stackrel{\underbrace{\quad}_1}{=} (A^T)^T \stackrel{\underbrace{\quad}_2}{=} A$

- 1) Como A es matriz ortogonal, por lo tanto $A^{-1} = A^T$
- 2) La traspuesta, de la traspuesta de una matriz, da por resultado la misma matriz.

Si calculamos el segundo miembro de la tesis, obtenemos: $(A^T)^{-1} \stackrel{\underbrace{\quad}_1}{=} (A^{-1})^{-1} \stackrel{\underbrace{\quad}_2}{=} A$

- 1) Como A es matriz ortogonal, por lo tanto $A^{-1} = A^T$
- 2) La inversa, de la inversa de toda matriz, da por resultado la misma matriz.

Como los resultados de los cálculos de ambos miembros resultan iguales, luego la proposición resulta verdadera.

17.5) Sean $A, B \in R^{n \times n}$ ortogonales, entonces $(A \cdot B)$ es ortogonal.

H) $A \in R^{n \times n} \wedge A^T = A^{-1} \wedge B \in R^{n \times n} \wedge B^T = B^{-1}$

T) $(A \cdot B)^T = (A \cdot B)^{-1}$

D) $(A \cdot B)^T \stackrel{\underbrace{\quad}_1}{=} B^T \cdot A^T \stackrel{\underbrace{\quad}_2}{=} B^{-1} \cdot A^{-1} \stackrel{\underbrace{\quad}_3}{=} (A \cdot B)^{-1}$

- 1) Traspuesta del producto de dos matrices.
- 2) Por hipótesis.
- 3) Inversa del producto de dos matrices.

17.6) Sean $A, B \in R^{n \times n}$. Si A es antisimétrica y B es ortogonal, entonces $M = B^{-1} \cdot A \cdot B$ es antisimétrica.

H) $A \in R^{n \times n} \wedge A = -A^T \wedge B \in R^{n \times n} \wedge B^T = B^{-1} \wedge M = B^{-1} \cdot A \cdot B$

T) $M = -M^T$

$$\begin{aligned}
 \text{D)} \quad -M^T &\stackrel{\underbrace{1}}{=} -[B^{-1} \cdot A \cdot B]^T \stackrel{\underbrace{2}}{=} -[B^T \cdot A^T \cdot (B^{-1})^T] \stackrel{\underbrace{3}}{=} -[(B^{-1}) \cdot (-A) \cdot (B^T)^T] \stackrel{\underbrace{4}}{=} \\
 &\stackrel{\underbrace{4}}{=} -[(B^{-1}) \cdot (-A) \cdot B] \stackrel{\underbrace{5}}{=} B^{-1} \cdot [(-1)(-A)] \cdot B \stackrel{\underbrace{6}}{=} B^{-1} \cdot A \cdot B \stackrel{\underbrace{7}}{=} M
 \end{aligned}$$

- 1) Por hipótesis.
- 2) Por transposición del producto de matrices.
- 3) Por hipótesis: A antisimétrica y B ortogonal.
- 4) Traspuesta, de traspuesta de una matriz.
- 5) Asociativa con escalar y producto de matrices.
- 6) Resolución del producto.
- 7) Por hipótesis.

17.7) Sean $D, E, F \in R^{n \times n}$. Si D es ortogonal, E es simétrica y $F = E \cdot D$, entonces

$$E^2 = F \cdot F^T.$$

$$\text{H)} D \in R^{n \times n} \wedge D^T = D^{-1} \wedge E \in R^{n \times n} \wedge E = E^T \wedge F \in R^{n \times n} \wedge F = E \cdot D$$

$$\text{T)} E^2 = F \cdot F^T$$

$$\begin{aligned}
 \text{D)} \quad F \cdot F^T &\stackrel{\underbrace{1}}{=} (E \cdot D) \cdot (E \cdot D)^T \stackrel{\underbrace{2}}{=} (E \cdot D) \cdot (D^T \cdot E^T) \stackrel{\underbrace{3}}{=} E \cdot (D \cdot D^T) \cdot E^T \stackrel{\underbrace{4}}{=} E \cdot (D \cdot D^{-1}) \cdot E^T \stackrel{\underbrace{5}}{=} \\
 &\stackrel{\underbrace{5}}{=} E \cdot I \cdot E^T \stackrel{\underbrace{6}}{=} (E \cdot I) \cdot E \stackrel{\underbrace{7}}{=} E \cdot E \stackrel{\underbrace{8}}{=} E^2
 \end{aligned}$$

- 1) Por hipótesis, reemplazamos a F .
- 2) Traspuesta del producto de matrices.
- 3) Asociativa del producto de matrices.
- 4) Por ser D ortogonal.
- 5) Por definición de matriz inversa.
- 6) Asociativa del producto de matrices y por hipótesis (E simétrica)
- 7) Matriz I neutra para el producto de matrices.
- 8) Producto de una matriz, por sí misma.