

Nesta aula vamos estudar a representação matricial de transformações lineares.

Vamos apresentar outro exemplo:

Ex: Seja  $T: P_2 \rightarrow P_2$  a transformação dada por

$$T(f(t)) = f(1-t) + f'(t).$$

Considere a base  $\beta = \{1+t, 1, -t^2\}$  uma base para  $P_2$ . Determine a matriz da transformação  $[T]_{\beta}^{\beta}$ .

Solução:

$$\beta = \left\{ \overbrace{1+t}^{\vec{w}_1}, \overbrace{1}^{\vec{w}_2}, \overbrace{-t^2}^{\vec{w}_3} \right\}$$

$$\beta = \left\{ \underbrace{1+t}_{\vec{w}_1}, \underbrace{1}_{\vec{w}_2}, \underbrace{-t^2}_{\vec{w}_3} \right\}$$

Speziesmerkmale ermitteln:

$$T(\vec{\mu}_1) = a_{11} \vec{w}_1 + a_{21} \vec{w}_2 + a_{31} \vec{w}_3$$

$$T(\vec{\mu}_2) = a_{12} \vec{w}_1 + a_{22} \vec{w}_2 + a_{32} \vec{w}_3$$

$$T(\vec{\mu}_3) = a_{13} \vec{w}_1 + a_{23} \vec{w}_2 + a_{33} \vec{w}_3 ;$$

unde:  $T(f(t)) = f(1+t) + f'(t)$

•  $T(\vec{\mu}_1) = T(1+t) = 2+t+1 = 3+t$   
 $f(t) = 1+t \Rightarrow f'(t) = 1$   
 $\Rightarrow f(1+t) = 1+(1+t) = 2+t$

•  $T(\vec{\mu}_2) = T(1) = 1+0 = 1$   
 $f(t) = 1 \Rightarrow f'(t) = 0$   
 $f(1+t) = 1$

•  $T(\vec{\mu}_3) = T(-t^2) = -1 - 2t - t^2 - 2t = -1 - 4t - t^2$   
 $f(t) = -t^2 \Rightarrow f'(t) = -2t$   
 $f(1+t) = -(1+t)^2 = -1 - 2t - t^2$

Assim, temos:

$$\bullet T(\vec{u}_1) = a_{11} \cdot \vec{w}_1 + a_{21} \cdot \vec{w}_2 + a_{31} \cdot \vec{w}_3$$

$$3+t = a_{11} \cdot (1+t) + a_{21} \cdot 1 + a_{31} \cdot (-t^2)$$

$$3+t = a_{11} + a_{11} \cdot t + a_{21} - a_{31} \cdot t^2$$

$$3+t = \underbrace{a_{11} + a_{21}} + \underbrace{a_{11}} \cdot t - \underbrace{a_{31}} \cdot t^2$$

$$\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} a_{11} + a_{21} = 3 \\ a_{11} = 1 \\ -a_{31} = 0 \end{array} \right. \Rightarrow \boxed{a_{31} = 0}$$

$$1 + a_{21} = 3 \Rightarrow \boxed{a_{21} = 2}$$

Do mesmo modo,

$$\bullet T(\vec{u}_2) = a_{12} \cdot \vec{w}_1 + a_{22} \cdot \vec{w}_2 + a_{32} \cdot \vec{w}_3$$

$$1 = a_{12} \cdot (1+t) + a_{22} \cdot 1 + a_{32} \cdot (-t^2)$$

$$1 = a_{12} + a_{22} + a_{12} \cdot t - a_{32} t^2$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a_{11} + a_{22} = 1 \\ a_{12} = 0 \\ -a_{32} = 0 \Rightarrow a_{32} = 0 \end{cases}$$

$$0 + a_{22} = 1 \Rightarrow a_{22} = 1$$

E, por fim, como

$$T(\vec{u}_3) = a_{13} \vec{w}_1 + a_{23} \vec{w}_2 + a_{33} \vec{w}_3, \text{ tem-se:}$$

$$-1 - 4t - t^2 = a_{13} \cdot (1+t) + a_{23} \cdot 1 + a_{33} \cdot (-t^2)$$

$$\underline{-1} - \underline{4t} - \underline{t^2} = \underline{a_{13} + a_{23}} + \underline{a_{13} \cdot t} - \underline{a_{33} t^2}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a_{13} + a_{23} = -1 \\ a_{13} = -4 \\ -a_{33} = -1 \rightarrow a_{33} = 1 \end{cases}$$

$$-4 + a_{23} = -1$$

$$a_{23} = 3$$

For firm, alternator.

$$[T]_{\beta}^{\beta} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 & -4 \\ 2 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad 3 \times 3$$



## AUTOVALORES E AUTOVETORES

Dado um operador linear  $T: V \rightarrow V$ , sendo  $\lambda \in \mathbb{R}$ ,  $\lambda \neq 0$ , queremos determinar todos os vetores  $\vec{v} \in V$  tais que

$$T(\vec{v}) = \lambda \cdot \vec{v}.$$

(ou seja, quais os vetores de  $V$  que são levados por  $T$  a um múltiplo de si mesmo).

Quando isso acontece dizemos que tais vetores  $\vec{v}$  são chamados de AUTOVETORES associados ao escalar  $\lambda \neq 0$ . E este escalar chama-se AUTOVALOR associado ao autovetor encontrado.

EX:  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ;  $T(x, y) = (x + y, x - y)$

Perguntamos: será que  $\exists \lambda \neq 0$  tal que  $T(\vec{v}) = \lambda \vec{v}$ ?

Se existir tal  $\lambda$  será um autovalor e os vetores a ele associados serão os respectivos

autovetores. Vejamos:

$$T(\vec{r}) = \lambda \vec{r} \Leftrightarrow$$

$$T(x, y) = \lambda \cdot (x, y) \Leftrightarrow$$

$$(x+y, x-y) = \lambda(x, y) \Leftrightarrow$$

$$\underline{(x+y)}, \underline{x-y} = \underline{(\lambda x)}, \underline{\lambda y}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x+y = \lambda x \\ x-y = \lambda y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x - \lambda x + y = 0 \\ x - y - \lambda y = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(1-\lambda) + y = 0 \rightarrow y = x(1-\lambda) \\ x - y(1+\lambda) = 0 \end{cases}$$

$$x - x(1-\lambda) \cdot (1+\lambda) = 0$$

$$x - x(1-\lambda^2) = 0$$

$$\cancel{x} - \cancel{x} + x\lambda^2 = 0$$

$$x\lambda^2 = 0$$

$$\text{Se } x \neq 0, \text{ ent\~{a}o } x\lambda^2 = 0 \Rightarrow \lambda = 0$$

$\div x$

Mas isto não pode acontecer, pois devemos ter  $\lambda \neq 0$ . Portanto, de  $x\lambda^2 = 0$

segue que  $x = 0$ . Assim, nosso problema fica:  $y = 0$

Ou seja, o único vetor tal que

$$T(x, y) = \lambda(x, y) \text{ zero, neste}$$

caso,  $\vec{v} = (0, 0)$ ; e isso  $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \lambda \neq 0$ .

E isto não define autovalores específicos.

Vejam os outros exemplos:

$$02) T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2; T(x, y) = (x + 2y, -x + 4y).$$

Vamos determinar autovalores e autovetores, começamos pensando quem os valores  $\lambda \neq 0$  tais que  $T(\vec{v}) = \lambda \cdot \vec{v}$ .

$$T(x, y) = \lambda \cdot (x, y)$$

$$\underline{(x + 2y)}, \underline{-x + 4y} = \underline{(\lambda x)}, \underline{\lambda y}$$

$$\begin{cases} x + 2y = \lambda x \\ -x + 4y = \lambda y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x - \lambda x + 2y = 0 \\ -x + 4y - \lambda y = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(1-\lambda) + 2y = 0 \\ -x + y(4-\lambda) = 0 \end{cases} \rightarrow x = y(4-\lambda) \quad (*)$$

$$y \cdot (4-\lambda)(1-\lambda) + 2y = 0$$

$$y \left[ (4-\lambda)(1-\lambda) + 2 \right] = 0$$

se  $y \neq 0$  ; então

$$(4-\lambda)(1-\lambda) + 2 = 0$$

$$4 - 4\lambda - \lambda + \lambda^2 + 2 = 0$$

$$\lambda^2 - 5\lambda + 6 = 0$$

$$\lambda = \frac{5 \pm \sqrt{25 - 24}}{2} = \frac{5 \pm 1}{2}$$

$$\lambda_1 = 3 \quad ; \quad \lambda_2 = 2$$

Logo, então são dois autovalores:

$$\lambda_1 = 3 \text{ e } \lambda_2 = 2.$$

Autovetores associados:

•  $\lambda_1 = 3$  :

$$T(x, y) = \lambda_1(x, y)$$

$$T(x, y) = 3(x, y)$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(1-\overset{3}{\lambda_1}) + 2y = 0 \\ -x + y(4-\underset{3}{\lambda_1}) = 0 \end{cases}$$

$\uparrow$   
(\*)

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(1-3) + 2y = 0 \\ -x + y(4-3) = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -2x + 2y = 0 \\ -x + y = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow -x + y = 0$$

$$\Leftrightarrow \boxed{x = y}, \quad y \neq 0$$

Os autovetores associados ao autovalor  $\lambda_1 = 3$  são de forma  $(x, y) = (x, x)$ ;  $x \neq 0$ .

Do mesmo modo, para obter os autovetores associados ao autovalor  $\lambda_2 = 2$ ,

fazemos:

$$T(x, y) = 2 \cdot (x, y) \Leftrightarrow \begin{cases} x(1-\lambda_2) + 2y = 0 \\ -x + y(4-\lambda_2) = 0 \end{cases}$$

↑  
(\*)

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(1-2) + 2y = 0 \\ -x + y(4-2) = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -x + 2y = 0 \\ -x + 2y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \boxed{x = 2y}$$

Daí, os autovetores associados ao autovalor  $\lambda_2 = 2$  são da forma  $(x, y) = (2y, y)$  ;  $y \neq 0$

De fato, o autovalor  $\lambda_1 = 3$  gera um subespaço da forma

$$V_{\lambda_1} = \{ (x, x) : x \in \mathbb{R} \} =$$

$$= \{ x \cdot (1, 1) : x \in \mathbb{R} \} = [(1, 1)].$$

$$V_{\lambda_2} = \{ (2y, y) : y \in \mathbb{R} \} =$$

$$= \{ y(2, 1) : y \in \mathbb{R} \} = [(2, 1)].$$