

Álgebra Linear

MA327 – Turma C

Lista 2c – Matriz de uma transformação linear

Seja $A : E \rightarrow F$ uma transformação linear entre espaços vetoriais sobre um corpo \mathbb{K} , por exemplo $\mathbb{K} = \mathbb{R}$. Seja $I_E : E \rightarrow E$, $v \mapsto v$, o operador identidade em E e I_F o em F . Sejam $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$ e $\tilde{\mathcal{U}}$ bases de E e $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$ e $\tilde{\mathcal{V}}$ bases de F . Então temos o diagrama comutativo

$$\begin{array}{ccccc}
 \mathbb{K}^n & & \xrightarrow{\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}} & & \mathbb{K}^m \\
 & \searrow \mathcal{U} & & & \swarrow \mathcal{V} \\
 & & E & \xrightarrow{A} & F \\
 & \nearrow \tilde{\mathcal{U}} & & & \nwarrow \tilde{\mathcal{V}} \\
 \mathbb{K}^n & & \xrightarrow{\tilde{\mathbf{a}} := [A]_{\tilde{\mathcal{U}}, \tilde{\mathcal{V}}}} & & \mathbb{K}^m
 \end{array}
 \quad (1)$$

Usamos os mesmos símbolos para as bases e para os isomorfismos determinados pelas. Mais precisamente usamos a notação

$$\mathcal{U}x = (\xi_1, \dots, \xi_n) \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} := \xi_1 x_1 + \dots + \xi_n x_n \in E.$$

Obviamente a aplicação $\mathcal{U} : \mathbb{K}^n \rightarrow E$ é linear. É injetivo como os membros da base \mathcal{U} são LI em E e sobrejetivo como eles geram E . Portanto \mathcal{U} é um isomorfismo. No caso $E = \mathbb{K}^n$ a base canônica determina o operador identidade: $\mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} \in \mathcal{L}(\mathbb{K}^n)$.

Observe que, dado $v \in E$, então $x := \mathcal{U}^{-1}v \in \mathbb{K}^n$ é o vetor coordenada de v .^{*} Um isomorfismo $\mathbb{K}^n \rightarrow E$ é chamado um *sistema de coordenadas em E*.

Matriz de uma transformação linear

Como $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$ é uma base de F podemos representar cada um elemento $A\xi_j \in F$ como combinação linear (única)

$$A\xi_j = \eta_1 a_{1j} + \dots + \eta_m a_{mj} \quad j = 1, \dots, n$$

onde os escalares $a_{ij} \in \mathbb{K}$ são únicos. Chama-se a matriz $m \times n$

$$[A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}} := \mathbf{a} = [a_{ij}] \quad (2)$$

a matriz de A em respeito às bases \mathcal{U} e \mathcal{V} . No caso $E = F$ e $\mathcal{U} = \mathcal{V}$ abreviamos $[A]_{\mathcal{U}} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{U}}$. No caso $E = F = \mathbb{K}^n$ e $\mathcal{U} = \mathcal{V} = \mathcal{E}$ abreviamos $[A] := [A]_{\mathcal{E}, \mathcal{E}}$.

^{*}Dado uma base \mathcal{U} de E todo elemento $v \in E$ pode ser escrita como combinação linear única dos membros de \mathcal{U} . O vetor $x \in \mathbb{K}^n$ dos coeficientes escalares chama-se *o vetor coordenada de v*.

Matriz de passagem

A matriz $\mathbf{p} := [I_E]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}}$ do operador identidade I_E em E , por definição (2), satisfaz

$$\xi_j = I_E \xi_j = \tilde{\xi}_1 p_{1j} + \cdots + \tilde{\xi}_n p_{nj} \quad j = 1, \dots, n. \quad (3)$$

Nas outras palavras ela exprime os elementos da base velha $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$ de E como combinação linear dos elementos da base nova $\tilde{\mathcal{U}} = (\tilde{\xi}_1, \dots, \tilde{\xi}_n)$ de E . Por isso \mathbf{p} é chamado a *matriz de passagem de \mathcal{U} para $\tilde{\mathcal{U}}$* . A matriz de passagem participa do diagrama comutativo (1) como

$$\tilde{\mathcal{U}}px = (\tilde{\xi}_1, \dots, \tilde{\xi}_n) \begin{bmatrix} \sum_k p_{1k} x_k \\ \vdots \\ \sum_k p_{nk} x_k \end{bmatrix} = \sum_\ell \tilde{\xi}_\ell \sum_k p_{\ell k} x_k = \sum_k \underbrace{\left(\sum_\ell \tilde{\xi}_\ell p_{\ell k} \right)}_{\stackrel{(3)}{=} \xi_k} x_k = \mathcal{U}x$$

para todo $x \in \mathbb{K}^n$. Como \mathcal{U} e $\tilde{\mathcal{U}}$ são isomorfismos \mathbf{p} é. Sua inversa é a composição

$$\mathbf{p}^{-1} = \mathcal{U}^{-1} \tilde{\mathcal{U}} = [I_E]_{\tilde{\mathcal{U}}, \mathcal{U}}.$$

Mudança das bases

Como o diagrama (1) é comutativo recebemos a relação

$$\tilde{\mathbf{a}} = \mathbf{q} \mathbf{a} \mathbf{p}^{-1}$$

entre as matrizes de A em respeito às bases velhas e novas. No caso $F = E$ munido das bases $\mathcal{V} = \mathcal{U}$ e $\tilde{\mathcal{V}} = \tilde{\mathcal{U}}$ recebemos $[A]_{\tilde{\mathcal{U}}} = \mathbf{p} [A]_{\mathcal{U}} \mathbf{p}^{-1}$.

Considere o caso de um operador linear $A : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^n$ onde \mathbb{K}^n é munido originalmente da base canônica $\mathcal{E} = (e_1, \dots, e_n)$ e depois de uma base nova \mathcal{U} . Neste caso o diagrama (1) torna-se no diagrama comutativo

$$\begin{array}{ccccc} \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\mathbf{a} := [A]} & \mathbb{K}^n & & \mathbb{K}^n \\ & \searrow \mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} & & & \swarrow \mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} \\ \mathbb{K}^n & \xrightarrow{A} & \mathbb{K}^n & & \mathbb{K}^n \\ \mathbf{p} := [I_{\mathbb{K}^n}]_{\mathcal{E}, \mathcal{U}} \downarrow & & \downarrow \mathbf{p} & & \downarrow \mathbf{p} \\ \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\tilde{\mathbf{a}} := [A]_{\mathcal{U}}} & \mathbb{K}^n & & \mathbb{K}^n \\ & \swarrow \mathcal{U} & & & \swarrow \mathcal{U} \end{array} \quad (4)$$

o qual disponibiliza a relação $[A]_{\mathcal{U}} = \mathbf{p} [A] \mathbf{p}^{-1}$ entre as matrizes de A quando trocar a base canônica por qualquer outra base.

Definição 1. Duas matrizes quadradas \mathbf{a} e \mathbf{b} são *semelhantes* se, e somente se, existe uma matriz invertível \mathbf{p} tal que $\mathbf{b} = \mathbf{p}^{-1}\mathbf{a}\mathbf{p}$

Definição 2. O *posto* de uma transformação linear é a dimensão de sua imagem:

$$\text{posto}(A) := \dim \text{Im } A.$$

O posto de uma matriz $a \in M(m \times n; \mathbb{K})$ é definido com a pode ser interpretado como transformação linear $a : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$.

Definição 3. O *traço* de uma matriz quadrada $\mathbf{a} = [a_{ij}] \in M(n \times n; \mathbb{K})$ é a soma dos elementos da sua diagonal:

$$\text{tr } \mathbf{a} := a_{11} + \cdots + a_{nn} \in \mathbb{K}.$$

Exercícios.

a) Mostre que se \mathbf{a} e $\tilde{\mathbf{a}} = \mathbf{p}^{-1}\mathbf{a}\mathbf{p}$ são matrizes $n \times n$ semelhantes, então existe $A \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n)$ tal que \mathbf{a} e $\tilde{\mathbf{a}}$ são matrizes de A relativamente a duas bases de \mathbb{R}^n .

b) Qual é a matriz[†] $[A]$ do operador $A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ determinado por

$$A(2, 3) = (2, 3) \quad \text{e} \quad A(-3, 2) = (0, 0) ?$$

c) Dado $u = (\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$, determine a matriz $[A]$ do operador[‡]

$$A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad v \mapsto v \times u.$$

Descreva geometricamente o núcleo desse operador e obtenha a equação da sua imagem.

d) Seja $\mathcal{E} = (e_1, \dots, e_n)$ a base canônica de \mathbb{R}^n . Dados $\xi_1, \dots, \xi_n \in \mathbb{R}^n$ tal que

$$e_j = \xi_1 p_{1j} + \xi_2 p_{2j} + \cdots + \xi_n p_{nj}, \quad p_{ij} \in \mathbb{R}, \quad j = 1, \dots, n$$

mostre que

i) a lista ordenada $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$ é uma base de \mathbb{R}^n .

ii) a matriz[§] $\mathbf{p} = [p_{ij}]$ é a inversa da matriz \mathbf{q} que tem ξ_1, \dots, ξ_n como vetores-coluna: $\mathbf{q}\mathbf{p} = \mathbb{1}_n$.

[†]Lembre-se que $[A] := [A]_{\mathcal{E}, \mathcal{E}}$ denota a matriz de A em relação à base canônica \mathcal{E} .

[‡]O *produto vetorial* de dois vetores $v = (a, b, c)$ e $w = (x, y, z)$ de \mathbb{R}^3 é o vetor $v \times w$ de \mathbb{R}^3 definido por

$$v \times w := (bz - cy, cx - az, ay - bx).$$

[§]Observe que $\mathbf{p} = [p_{ij}]$ é a matriz do operador identidade de \mathbb{R}^n em respeito às bases \mathcal{E} e \mathcal{U} . Nas outras palavras $\mathbf{p} = [\mathbb{I}_{\mathbb{R}^n}]_{\mathcal{E}, \mathcal{U}}$ é a matriz de passagem de \mathcal{E} para \mathcal{U} . Devido à comutatividade de (4) vale $\mathcal{U}\mathbf{p} = \mathcal{E} = \mathbb{I}_{\mathbb{R}^n}$.

e) Considere as transformações lineares

$$A : \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathcal{P}_n(\mathbb{R}), \quad (\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_n) \mapsto \alpha_0 + \alpha_1 x + \dots + \alpha_n x^n,$$

e

$$B : \mathcal{P}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}, \quad p = p(x) \mapsto (p(0), p(1), \dots, p(n)).$$

Determina a matriz $[BA]$ de $BA : \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}$ e prove que é uma matriz invertível.

f) Seja E um espaço vetorial sobre \mathbb{R} de dimensão $n < \infty$. Suponha que $A \in \mathcal{L}(E)$ não seja um múltiplo do operador identidade: $A \neq \alpha I$, para todo $\alpha \in \mathbb{R}$.

- i) Mostre que existem bases de E do tipo $\mathcal{U} = (u, Au, \dots)$ e $\mathcal{V} = (v, 2Av, \dots)$ tais que as matrizes $[A]_{\mathcal{U}}$ e $[A]_{\mathcal{V}}$ de A são diferentes.
- ii) Conclua que as *homotetias* (operadores da forma αI) são os únicos operadores cuja matriz não depende da base escolhida.
- iii) Conclua que as matrizes do tipo $\alpha \mathbb{1}_n$ são os únicos que comutam[¶] com todas matrizes invertíveis $n \times n$.

[ad i): Conclua $n \geq 2$. Mostre que existe conjunto LI da forma $X = \{v, Av\}$. Depois estenda X para receber uma base $(\xi_1 = v, \xi_2 = Av, \dots, \xi_n)$ de E .]

g) Seja $\mathbf{c} \in M(n \times n; \mathbb{K})$ uma matriz quadrada de posto 1.

- i) Prove que: $\mathbf{c}^2 = (\text{tr } \mathbf{c})\mathbf{c}$. (*)
- ii) Dado $n \geq 2$, generalize: $\mathbf{c}^n = (\text{tr } \mathbf{c})^{n-1}\mathbf{c}$.

Poderia usar (e provar) o

Lema 1. *Dadas matrizes $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in M(n \times n; \mathbb{K})$, temos que $\text{tr}(\mathbf{ab}) = \text{tr}(\mathbf{ba})$.*

[ad i): Observe que para provar (*) se pode mudar a base de \mathbb{K}^n e provar (*) para a nova matriz $\tilde{\mathbf{c}}$. Lembre-se: $\text{posto}(\mathbf{c}) = 1$. Escolha base apropriada de \mathbb{K}^n .]

h) Sejam \mathcal{U}, \mathcal{V} e \mathcal{W} bases do espaço vetorial E da dimensão n . Sejam

- \mathbf{p} : a matriz de passagem de \mathcal{U} para \mathcal{V} ,
 \mathbf{q} : a matriz de passagem de \mathcal{V} para \mathcal{W} .

Prove que

- \mathbf{pq} é a matriz de passagem de \mathcal{U} para \mathcal{W} ,
 \mathbf{p}^{-1} é a matriz de passagem de \mathcal{V} para \mathcal{U} .

i) Sejam $A : E \rightarrow F$ e $B : F \rightarrow G$ transformações lineares entre espaços vetoriais de dimensão finita.

- i) Prove que: B injetiva $\Rightarrow \text{posto}(BA) = \text{posto}(A)$.
- ii) Que condição sobre A assegura que $\text{posto}(BA) = \text{posto}(B)$?

[¶]Por definição, duas matrizes quadradas \mathbf{a} e \mathbf{b} comutam se $\mathbf{ab} = \mathbf{ba}$.