

# Álgebra Linear

Notas da aula<sup>1</sup>  
MA327 2020-2

manuscrito em progresso

Joa Weber  
UNICAMP

17 de novembro de 2020

<sup>1</sup>versão final estará lá: [www.math.stonybrook.edu/~joa/PUBLICATIONS/MA327.pdf](http://www.math.stonybrook.edu/~joa/PUBLICATIONS/MA327.pdf)



# Sumário

<b>Introdução</b>	<b>1</b>
Notações . . . . .	3
Convenções . . . . .	3
<b>I Teoria dos espaços vetoriais</b>	<b>5</b>
<b>1 Espaços vetoriais</b>	<b>7</b>
1.1 Axiomas . . . . .	7
1.1.1 Grupo . . . . .	8
1.1.2 Corpo . . . . .	9
1.1.3 Espaço vetorial . . . . .	12
1.2 Exemplos . . . . .	13
1.2.1 Listas ordenadas . . . . .	14
1.2.2 Matrizes . . . . .	17
1.2.3 Funções e polinômios . . . . .	19
1.2.4 Excurso: Escalonamento de matrizes segundo Gauss . . .	19
1.3 Independência linear . . . . .	22
1.3.1 Combinação linear . . . . .	22
1.3.2 Independência linear . . . . .	24
<b>2 Subespaços</b>	<b>27</b>
2.1 Definição e exemplos . . . . .	27
2.2 Conjuntos gerandos . . . . .	29
2.3 Soma direta . . . . .	31
<b>3 Bases</b>	<b>33</b>
3.1 Aplicações . . . . .	34
3.1.1 Coordenadas de um vetor . . . . .	34
3.1.2 Dimensão de um espaço vetorial . . . . .	36
3.2 Existência e extensão . . . . .	39

<b>II</b>	<b>Teoria das transformações lineares</b>	<b>43</b>
<b>4</b>	<b>Transformações lineares</b>	<b>45</b>
4.1	Exemplos e construção . . . . .	45
4.1.1	O espaço vetorial das transformações lineares . . . . .	47
4.1.2	O espaço dual . . . . .	48
4.1.3	Construção . . . . .	49
4.2	Matrizes . . . . .	50
4.3	Dimensão dois – o plano . . . . .	57
4.3.1	rotações . . . . .	58
4.3.2	Projeção ortogonal sobre uma reta . . . . .	60
4.3.3	Reflexão em torno de uma reta . . . . .	62
4.4	Produto de transformações lineares . . . . .	63
<b>5</b>	<b>Núcleo e imagem</b>	<b>65</b>
5.1	Sobrejetividade – inversa à direita . . . . .	67
5.2	Injetividade – inversa à esquerda . . . . .	68
5.3	Bijetividade – inversa . . . . .	70
5.3.1	Isomorfismos . . . . .	70
5.4	Teorema de núcleo e imagem . . . . .	75
<b>6</b>	<b>Soma direta e projeções</b>	<b>81</b>
6.1	Projeções . . . . .	83
6.2	Involuções . . . . .	84
6.3	Exercícios . . . . .	87
<b>7</b>	<b>Matrizes de transformações lineares</b>	<b>93</b>
7.1	Bases induzem isomorfismos . . . . .	94
7.2	A matriz em respeito a uma base . . . . .	95
7.3	Mudança de base – comutatividade da diagrama . . . . .	97
7.3.1	Vetor coordenada . . . . .	97
7.3.2	Matriz de uma transformação linear . . . . .	98
7.4	Exercícios e umas soluções . . . . .	100
<b>8</b>	<b>Eliminação e aplicações (repetição de MA141)</b>	<b>105</b>
8.1	Dimensão do subespaço gerado . . . . .	105
8.2	Cálculo do posto . . . . .	106
8.3	Cálculo da matriz inversa – Gauss-Jordan . . . . .	107
8.4	Resolução de sistemas lineares . . . . .	108
8.5	Exercícios e umas soluções . . . . .	110
<b>9</b>	<b>Subespaços invariantes – autovetores/valores</b>	<b>113</b>

<b>III Estruturas adicionais e operadores especiais</b>	<b>115</b>
<b>10 Produto interno</b>	<b>119</b>
10.0.1 Matrizes do produto interno . . . . .	120
10.1 Ortogonalidade . . . . .	121
10.1.1 Projeção ortogonal sobre uma reta . . . . .	122
10.1.2 Projeção ortogonal sobre um subespaço . . . . .	122
10.2 Ângulos e comprimentos . . . . .	123
10.3 Desigualdades . . . . .	123
10.4 Processo de Gram-Schmidt . . . . .	124
10.5 Complemento ortogonal . . . . .	124
10.6 Exercícios e umas soluções . . . . .	125
<b>11 A adjunta</b>	<b>129</b>
<b>12 Operadores auto-adjuntos</b>	<b>131</b>
<b>13 Operadores ortogonais</b>	<b>133</b>
13.1 Matrizes . . . . .	133
13.2 Operadores . . . . .	133
13.3 Decomposição polar . . . . .	133
<b>A Demonstrações restantes</b>	<b>135</b>
A.1 Espaços vetoriais . . . . .	135
A.2 Subespaços . . . . .	137
A.3 Bases – SLH . . . . .	137
A.4 Transformações lineares . . . . .	138
<b>Índice Remissivo</b>	<b>141</b>



# Introdução

## Álgebra Linear

é o estudo dos espaços lineares e das transformações lineares.

Uma outra palavra para espaço linear é espaço vetorial.

**Exemplo 0.0.1** (O espaço vetorial  $F$  das flechas equivalentes no plano). Seja  $F$  o conjunto das flechas  $v$  no plano  $\Pi$ ,

onde consideramos iguais duas flechas se têm a mesma direção e comprimento, munido das operações de multiplicar uma flecha  $v$  com um número real  $\alpha \in \mathbb{R}$  e de adicionar duas flechas  $v$  e  $w$ .

*Multiplicação (escalar)*. Pela definição  $\alpha v$  é a flecha na direção de  $v$  cujo comprimento é  $\alpha$  vezes aquele de  $v$  (muda-se a direção caso o número  $\alpha$  é negativo).

*Adição (vetorial)*. Pela definição  $v + w$  é a flecha cujo ponto inicial é aquela de  $v$  e cujo ponto termino  $p$  é obtido depois fazer uma translação de  $w$  movendo o ponto inicial de  $w$  no ponto termino de  $v$ . Então  $p$  é definido como o ponto termino do novo  $w$ .

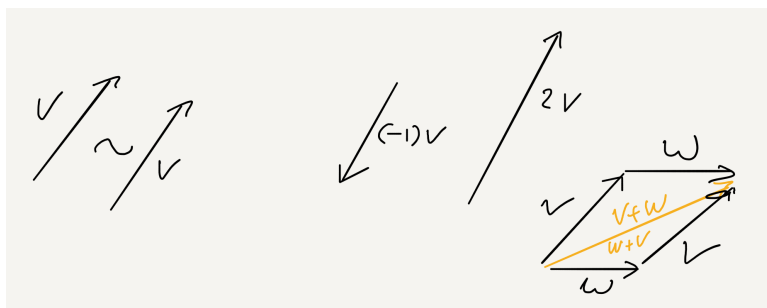


Figura 1: Flechas consideradas iguais, multiplicação escalar, e adição

Tal  $F$  é um espaço vetorial sobre o corpo  $\mathbb{R}$  e um exemplo de uma transformação linear em  $F$  é dado pela rotação  $r_\theta : F \rightarrow F$  de uma flecha  $v$  pelo ângulo  $\theta$  em torno do ponto inicial.

**Exemplo 0.0.2** (Pares de números reais). Seja  $\mathbb{R}^2 := \{(x, y) \mid x, y \in \mathbb{R}\}$  o conjunto de todas listas ordenadas de dois membros reais munido da adição

membro-por-membro e multiplicação com um número real  $\alpha \in \mathbb{R}$  também membro-por-membro. Então  $\mathbb{R}^2$  é um espaço vetorial sobre o corpo  $\mathbb{R}$ .

**Comentário 0.0.3** (Identificação dos conjuntos e operações – isomorfismo). Os dois exemplos anteriores são “iguais” no sentido seguinte. Suponhamos que na reta podemos medir a distância 1. No plano  $\Pi$  escolha um **eixo**  $OX$ , ou seja uma reta com dois pontos diferentes  $O$  e  $X$  da distância 1, e um segundo eixo  $OY$  cujo primeiro ponto  $O$  é aquele do  $OX$  e qual intersecta  $OX$  exatamente no ponto  $O$ . Uma tal escolha de dois eixos é chamado um **sistema de coordenadas** no plano, símbolo  $OXY$ .

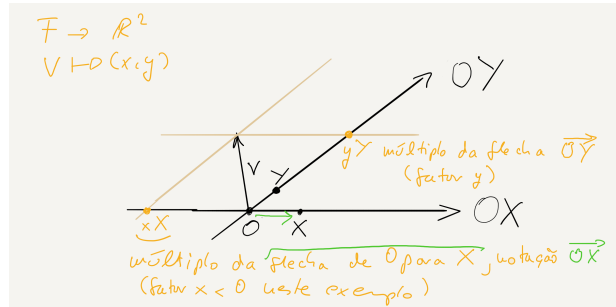


Figura 2: Sistema de coordenadas  $OXY$  composto de dois eixos  $OX$  e  $OY$

Observe-se que um eixo  $OX$  chega com uma direção (de  $O$  para  $X$ ) e com um comprimento unitário (o comprimento do segmento entre  $O$  e  $X$ ). Uma escolha de coordenadas  $OXY$  no plano  $\Pi$  nos dá uma aplicação

$$F \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad v \mapsto (x, y) \quad (0.0.1)$$

a qual identifica os elementos de  $F$  com os elementos de  $\mathbb{R}^2$  unicamente (bijetora) – e ainda é **linear**, ou seja compatível com as duas operações no domínio e as duas no contradomínio. Uma tal aplicação (bijetora linear) é chamado um **isomorfismo** entre espaços vetoriais. Deixamos ao leitor definir esta aplicação. [Dica: Os pontos  $O, X$  e  $O, Y$  dão duas flechas. Represente um elemento de  $F$  por uma flecha equivalente com ponto inicial  $O$ . Pensa num paralelogramo tal que  $O$  e o ponto termino da flecha equivalente são dois vértices opostos.]

**Exemplo 0.0.4** (Funções contínuas e integração). Sejam  $a < b$  dois números reais. Então o quadruplo  $V = (C^0([a, b], \mathbb{C}), +, \cdot, \mathbb{R})$  que é composto do conjunto das funções contínuas  $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$  munido com as duas operações de adicionar  $f + g$  duas funções e multiplicar  $\alpha f$  uma função com um número real  $\alpha \in \mathbb{R}$  é um espaço vetorial sobre o corpo  $\mathbb{R}$ .

Também  $W = (\mathbb{R}, +, \cdot, \mathbb{R})$  composto das números reais  $\mathbb{R}$  munido das operações óbvias é um espaço vetorial sobre o corpo  $\mathbb{R}$ .

Integração  $T : V \rightarrow W, f \mapsto \int_a^b f(x) dx$ , é compatível com as duas adições e multiplicações (em  $V$  e em  $W$ ) no sentido que

$$T(f + g) = Tf + Tg, \quad T(\alpha f) = \alpha Tf$$



para todos os vetores  $f, g \in V$  e escalares  $\alpha$  do corpo  $\mathbb{R}$ . Uma aplicação  $T$  entre espaços vetoriais qual respeita as duas operações no domínio e no contradomínio é chamada uma transformação linear.

## Notações

Para uma lista extensiva dos símbolos usados veja o Índice Remissivo na página 141.

**Comentário 0.0.5** (Números). Vamos trabalhar com os seguintes **números**

$\mathbb{N} := \{1, 2, 3, \dots\}$ , $\mathbb{N}_0 := \{0, 1, 2, \dots\}$	naturais
$\mathbb{Z} := \{\dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots\}$	inteiros
$\mathbb{Q} := \{\frac{p}{q} \mid p \in \mathbb{Z}, q \in \mathbb{N}\}$	racionais
$\mathbb{R} := (-\infty, \infty)$ “a reta real”	reais
$\mathbb{C} := \{a + ib \mid a, b \in \mathbb{R}\}$ “o plano complexo”	complexos

Com  $|\alpha|$  denotamos o absoluto de um numero  $\alpha$ . Denotamos **intervalos** fechados de  $[a, b] \subset \mathbb{R}$  e abertos de  $(a, b) \subset \mathbb{R}$ . Usamos os símbolos

$\forall$  “para todos os”     $\exists$  “existe um”     $\exists!$  “existe um único”

A notação  $w := v$  significa que o objeto  $w$  é **definido** pelo lado direito  $v$ . Escrevendo  $\dim E = n$  ou  $\{\xi_1, \dots, \xi_k\}$  indica sem ser mencionado explicitamente que  $n$  e  $k$  são números naturais, e assim a dimensão e o numero de elemento do conjunto são **finitas**.

“Sejam  $x_1, \dots, x_\ell$  elementos de um conjunto  $X$ ” é uma frase encontrada frequentemente e depois quer-se trabalhar com o conjunto composto destes elementos. Um ponto sutil é que não é proibido que uns dos elementos, ainda todos, são iguais. O jeito certo de escrever o conjunto correspondente é assim  $\{x_1\} \cup \dots \cup \{x_\ell\}$ . Para este conjunto usa-se também a notação  $\{v_i \mid i = 1, \dots, \ell\}$ . Veja Definição 1.1.2.

## Convenções

**Cor cinza.** Parágrafos e maiores partes de texto em cinza indicam matéria avançada direcionado às turmas A e B do “cursão”, mas não às outras turmas. Palavras individuais em cinza geralmente são nomes ou informações complementares.



## Parte I

# Teoria dos espaços vetoriais



# Capítulo 1

## Espaços vetoriais

### 1.1 Axiomas

**Definição 1.1.1.** Um **conjunto**  $X$  é composto de elementos os quais são dois-a-dois diferentes. **Então não faz sentido escrever expressões da forma  $\{2, 3, 2\}$ .** Um conjunto não é ordenado, por exemplo  $\{1, 2\} = \{2, 1\}$ . A **união** de dois conjuntos  $A$  e  $B$  é o conjunto  $A \cup B$  cujos elementos pertencem ou a  $A$  ou a  $B$ . Por exemplo

$$\{2, 3\} \cup \{2\} = \{2, 3\} = \{3, 2\} \quad (1.1.1)$$

A **interseção** de dois conjuntos  $A$  e  $B$  é o conjunto  $A \cap B$  cujos elementos pertencem a  $A$  e também a  $B$ . Chama-se um conjunto **ordenado** se seus elementos são enumerados, por exemplo  $X = \{x_1, \dots, x_n\}$ . O conjunto que não contem nenhum elemento é chamado **o conjunto vazio**, símbolo  $\emptyset$ . Usamos a notação  $A \dot{\cup} B$  para transferir a informação adicional que os dois conjuntos  $A$  e  $B$  são **disjuntos**, ou seja não tem nenhum elemento comum, em símbolos  $A \cap B = \emptyset$ . Denotamos de  $|X|$  o **número de elementos de um conjunto** quando o número é finito. Neste caso  $X$  é chamado de **conjunto finito**.

Um **subconjunto** de um conjunto  $X$  é um conjunto  $A$  tal que cada um elemento de  $A$  é elemento de  $X$ , notação  $A \subset X$ . Observe que conforme esta definição, o conjunto vazio  $\emptyset$  é subconjunto de todos conjuntos: para todo conjunto  $X$  temos  $\emptyset \subset X$ .

**Definição 1.1.2.** “Sejam  $x_1, \dots, x_\ell$  elementos de um conjunto  $X$ ” é uma frase encontrada frequentemente e depois quer-se trabalhar com o conjunto composto destes elementos. Um ponto sutil é que não é proibido que uns dos elementos, ainda todos, são iguais. Mas conforme nossa convenção para denotar conjuntos, veja Definição 1.1.1, a notação  $\{x_1, \dots, x_\ell\}$  só faz sentido, e é permitida, quando os elementos são dois-a-dois diferente. A notação certa, junta com sua abreviação, para **o conjunto composto de  $x_1, \dots, x_\ell \in X$**  é

$$\{x_1\} \cup \dots \cup \{x_\ell\} =: \{v_i \mid i = 1, \dots, \ell\}$$

Uma escolha arbitraria forma o conjunto  $\cup_{\lambda \in \Lambda} \{x_\lambda\} =: \{x_\lambda \mid \lambda \in \Lambda\}$ .

**Definição 1.1.3.** O **produto cartesiano**  $X \times Y$  de dois conjuntos  $X$  e  $Y$  é o conjunto de todas listas ordenadas  $(x, y)$  dos elementos  $x \in X$  e  $y \in Y$ , ou seja

$$X \times Y := \{(x, y) \mid x \in X, y \in Y\}$$

Observe que se um fator fica vazio, ou seja  $X = \emptyset$  ou  $Y = \emptyset$ , então  $X \times Y = \emptyset$ . Abreviamos

$$Y^{\times k} := Y \times \cdots \times Y \quad (1.1.2)$$

se na direita temos  $k$  fatores.

### 1.1.1 Grupo

**Definição 1.1.4.** Um conjunto não-vazio  $G \neq \emptyset$  munido de uma operação

$$* : G \times G \rightarrow G, \quad (f, g) \mapsto f * g$$

é chamado um **grupo**, notação  $(G, *)$ , se valem os três axiomas

1.  $f * (g * h) = (f * g) * h$  para todos os elementos  $f, g, h \in G$  (associatividade)
2. existe um elemento  $e \in G$  tal que (elemento neutro)

$$e * g = g, \quad g * e = g$$

para todos os elementos  $g \in G$ .

3. para todo  $g \in G$  existe um elemento, notação  $\bar{g} \in G$ , t.q. (inverso)

$$g * \bar{g} = e, \quad \bar{g} * g = e$$

Em palavras,

*um grupo é um conjunto não-vazio munido de uma operação associativa, contendo um elemento neutro, e tal que qualquer elemento admite um inverso.*

O seguinte lema diz que um grupo  $G$  tem exatamente um elemento neutro, notação comum  $e$ , e cada um elemento  $g$  de  $G$  tem exatamente um inverso, notação  $\bar{g}$ . Às vezes é comum e útil escrever o elemento neutro na forma  $0$  ou  $1$  e os inversos na forma  $-g$  ou  $g^{-1}$  — veja os dois exemplos em Exercício 1.1.7 a).

**Lema 1.1.5.** *Seja  $(G, *)$  um grupo. Então vale o seguinte.*

- 1) *O elemento neutro é único.*
- 2) *Os elementos inversos são únicos.*
- 3) *Dado elementos  $f, g, h \in G$ , então vale:*
  - a)  $f * g = f * h \Rightarrow g = h$  (lei da corte)
  - b)  $f * g = f \Rightarrow g = e$
  - c)  $f * g = e \Rightarrow g = \bar{f}$

Note que b) e c) são consequências imediatas de a).

*Demonstração.* Lema A.1.1. □

**Definição 1.1.6.** Um grupo  $(G, *)$  é chamado de **abeliano** se a ordem dos dois elementos na operação não importa, em símbolos  $f * g = g * f$ . (comutatividade)

**Exercício 1.1.7.** Mostre que

- a) são grupos (ainda abelianos):  $(\mathbb{Z}, +)$  e  $(\mathbb{R}, \cdot)$
- b) não são grupos:  $(\mathbb{N}, +)$  e  $(\mathbb{N}_0, +)$  e  $(\mathbb{Z}, \cdot)$
- c) não são grupos abelianos: as matrizes  $3 \times 3$  e as rotações em  $\mathbb{R}^3$ .

## 1.1.2 Corpo

**Definição 1.1.8.** Um conjunto  $\mathbb{K}$  munido de duas operações<sup>1</sup>

$$+ : \mathbb{K} \times \mathbb{K} \mapsto \mathbb{K} \quad \cdot : \mathbb{K} \times \mathbb{K} \mapsto \mathbb{K}$$

é chamado um **corpo** se valem os três axiomas

1.  $(\mathbb{K}, +)$  é um grupo abeliano.  
(O elemento neutro seja denotado 0 e  $-\alpha$  denota o inverso de  $\alpha \in \mathbb{K}$ .)
2.  $(\mathbb{K} \setminus \{0\}, \cdot)$  é um grupo abeliano.  
(O elemento neutro seja denotado 1 e  $\alpha^{-1}$  denota o inverso de  $\alpha \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ .)
3. Distributividade:  $(\alpha + \beta)\gamma = \alpha\gamma + \beta\gamma$  para todos  $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{K}$ .  
(É costume escrever  $\alpha\beta$  em vez de  $\alpha \cdot \beta$ .)

Para distinguir chamamos o elemento neutro da primeira operação – para a qual temos usado o símbolo “+” ainda que geralmente não tem nada ver com adição de números – o **elemento neutro aditivo**. Chamamos o elemento neutro da segunda operação – motivado pelo uso do símbolo “.” – o **elemento neutro multiplicativo**. Como é feio escrever  $\alpha + (-\beta)$  para a soma de um elemento com um elemento inverso aditivo definimos  $\alpha - \beta := \alpha + (-\beta)$ . Isso é uma abreviação só, não é, nem tem diferença. Analogamente simplificamos a notação escrevendo  $\alpha/\beta$  em vez de  $\alpha\beta^{-1}$ .

**Corolário 1.1.9.** *Um corpo contém pelo menos dois elementos.*

*Demonstração.* Pelas axiomas 1 e 2 cada uma operação tem um elemento neutro as quais não podem ser iguais por causa de 2. □

**Lema 1.1.10.** *Seja  $\mathbb{K}$  um corpo e  $0 \in \mathbb{K}$  é o elemento neutro da adição. Então  $0\beta = 0$  e  $\beta 0 = 0$  para todos os elementos  $\beta \in \mathbb{K}$ .*

*Demonstração.* Lema A.1.2. □

---

<sup>1</sup> as quais vamos batizar aos nomes “+” e “.” – ainda que *geralmente não tem nada ver com adição e multiplicação de números*, mas esta escolha é motivada pelos exemplos principais (Exemplo 1.1.11) nos quais “+” e “.” são adição e multiplicação de números

**Exemplos de corpos****Exemplo 1.1.11.** São corposa)  $\mathbb{R} = (\mathbb{R}, +, \cdot)$  e  $\mathbb{Q} = (\mathbb{Q}, +, \cdot)$ b)  $\mathbb{C} = (\mathbb{C}, +, \cdot)$  onde as operações são definidas assim

$$(a + ib) + (c + id) := (a + c) + i(b + d)$$

$$(a + ib) \cdot (c + id) := (ac - bd) + i(bc + ad)$$

**Exercício 1.1.12.** Os números inteiros  $\mathbb{Z} = (\mathbb{Z}, +, \cdot)$  não formam um corpo.**Exemplo 1.1.13** (Adição e multiplicação módulo  $n$ ). Dado um número natural  $n \in \mathbb{N}$ , defina no conjunto  $\mathbb{Z}_n := \{0, 1, \dots, n-1\}$  as duas operações

$$a +_n b := a + b \pmod{n}, \quad a \cdot_n b := ab \pmod{n}$$

para todos os elementos  $a, b \in \mathbb{Z}_n$ .<sup>2</sup>**Fato.**  $(\mathbb{Z}_n, +_n, \cdot_n)$  é um corpo  $\iff n$  é um número primo.

Para valores pequenos de  $n$  pode-se checar da mão se  $\mathbb{Z}_n$  é um corpo ou não. Só precisa-se calcular as tabelas de adição e de multiplicação. Vamos ilustrar isso num exemplo.

**Exemplo 1.1.14** ( $\mathbb{Z}_4$  não é um corpo.). Para checar se  $(\mathbb{Z}_4, +_4)$  e  $(\mathbb{Z}_4 \setminus \{e_{+4}\}, \cdot_4)$  são grupos abelianos é útil calcular as tabelas de adição e de multiplicação.•  $(\mathbb{Z}_4, +_4)$  é um grupo abeliano? Para responder calculamos os valores na tabela

$+_4$	0	1	2	3
0	0	1	2	3
1	1	2	3	0
2	2	3	0	1
3	3	0	1	2

São 4 passos:

1. Determinar o elemento neutro de  $+_4$ : Checamos se a linha em cima da linha sólida horizontal, ou seja a linha **0 1 2 3**, tem uma cópia nas linhas embaixo. Sim, tem **0 1 2 3**. Neste caso o elemento em frente da cópia é o elemento neutro de  $+_4$ , certo? No nosso caso  $e_{+4} = 0$ . Se não tem cópia, não tem elemento neutro, então não temos um grupo.
2. Inversos: Na cada dos (neste caso 4) linhas de valores na tabela localiza o elemento neutro 0 (se existir). Então o elemento  $g$  em frente da linha de 0 e o elemento em cima da coluna de 0, notação  $\bar{g}$ , são inversos um do outro. Caso uma linha não contém 0, então este  $g$  não tem inverso, então não temos um grupo. No nosso caso todo elemento  $g$  tem um inverso:

<sup>2</sup> Dado  $n \in \mathbb{N}$ , seja  $\ell \in \mathbb{Z}$  um número inteiro. Pela definição o elemento  $\ell \pmod{n} \in \mathbb{Z}_n$  é o resto  $r \in \{0, 1, \dots, n-1\}$  que falta depois você “enche”  $\ell$  com múltiplos de  $n$ . Em símbolos,  $\ell \pmod{n} := r$  onde  $r \in \{0, 1, \dots, n-1\}$  é o único elemento tal que  $\ell = kn + r$  para um  $k \in \mathbb{Z}$ .



$g$	$\bar{g}$ (denotado $-g$ )
0	0
1	3
2	2
3	1

3. Associatividade: Calculando caso por caso temos que checar se  $f +_4 (g +_4 h) = (f +_4 g) +_4 h$  para todas as possibilidades. No nosso caso vale.
4. Grupo abeliano (comutatividade): Vale se a tabela é simétrica em respeito à diagonal. No nosso caso vale.

Na verdade temos esquecido um passo: No início de tudo temos que checar se a operação é bem definida, ou seja os valores da operação (os valores na tabela) realmente são elementos do conjunto, ou não. Olhamos a tabela - sim.

Nosso resultado é que  $(\mathbb{Z}_4, +_4)$  é um grupo abeliano.

- $(\mathbb{Z}_4 \setminus \{0\}, \cdot_4)$  é um grupo abeliano? Para responder calculamos a tabela

$\cdot_4$	1	2	3
1	1	2	3
2	2	0	2
3	3	2	1

Como o valor 0 não é elemento de  $\mathbb{Z}_4 \setminus \{0\}$  a multiplicado  $\cdot_4$  não é uma operação em  $\mathbb{Z}_4 \setminus \{0\}$ , então não pode ser um grupo.

Ainda assim vamos repetir os 4 passos para  $\cdot_4$  (em vez de  $+_4$ ) para ver se tem outras falhas ainda. As respostas são:

1. Elemento neutro de  $\cdot_4$ : Tem, é o elemento  $e_{\cdot_4} = 1$ .
2. Inversos: Na cada dos (neste caso 3) linhas de valores na tabela localizamos o elemento neutro 1 (se existir). No nosso caso

$g$	$\bar{g}$ (denotado $g^{-1}$ )
1	1
2	não tem!
3	3

o elemento 2 não tem um inverso e já por isso não temos um grupo.

3. Associatividade: Ainda que a fórmula  $f +_4 (g +_4 h) = (f +_4 g) +_4 h$  vale, os valores não são todos em  $\mathbb{Z}_4 \setminus \{0\}$ .
4. Grupo abeliano (comutatividade): A tabela é simétrica em respeito à diagonal, mas os valores não são todos em  $\mathbb{Z}_4 \setminus \{0\}$ .

Nosso resultado é que  $(\mathbb{Z}_4 \setminus \{0\}, \cdot_4)$  não é um grupo abeliano.

**Exercício 1.1.15.** Seja  $n = 6$ :

1. Calcule a tabela da adição e da multiplicação no caso  $\mathbb{Z}_6$ .

2. Identifique os elementos neutros da adição e multiplicação em  $\mathbb{Z}_6$ . Eles sempre existem?
3. Para todo  $a \in \mathbb{Z}_6$  identifique o elemento inverso aditivo.
4. Para todo  $a \in \mathbb{Z}_6 \setminus \{0\}$  identifique o elemento inverso multiplicativo, se existir.
5. Cheque que  $\mathbb{Z}_6$  não é um corpo. Quais dos axiomas não valem?

### Matéria avançada

Motivado pelas perguntas da Turma C na 1ª aula 2016-2 vamos dar um exemplo de um corpo onde a primeira operação não está relacionada à adição de números nem a segunda à multiplicação de números.

**Exercício 1.1.16** (Corpo  $(P, \cdot, \circ)$  onde  $\cdot$  não é adição e  $\circ$  não é multiplicação). Dado  $\alpha \in \mathbb{R}$ , considere a função  $p_\alpha : (0, \infty) \rightarrow (0, \infty)$ ,  $x \mapsto x^\alpha$ . Seja o conjunto

$$P := \{p_\alpha \mid \alpha \in \mathbb{R}\}$$

composto de todas funções  $p_\alpha(x) = x^\alpha$  com  $\alpha \in \mathbb{R}$  e munido das operações

$$\begin{aligned} \cdot : P \times P &\rightarrow P & \circ : P \times P &\rightarrow P \\ (p_\alpha, p_\beta) &\mapsto p_\alpha \cdot p_\beta & (p_\alpha, p_\beta) &\mapsto p_\alpha \circ p_\beta \end{aligned}$$

chamado de **multiplicação**<sup>3</sup> e **composição**<sup>4</sup> de funções, respectivamente. Mostre que:

1. As duas operações são bem definidas:  $p_\alpha \cdot p_\beta \in P$  e  $p_\alpha \circ p_\beta \in P$ , de fato

$$p_\alpha \cdot p_\beta = p_{\alpha+\beta}, \quad p_\alpha \circ p_\beta = p_{\alpha\beta}$$

2.  $(P, \cdot)$  é um grupo abeliano com elemento neutro  $p_0 \equiv 1$ .
3.  $(P \setminus \{p_0\}, \circ)$  é um grupo abeliano com elemento neutro  $p_1(x) = x$ .
4. Distributividade:  $(p_\alpha \cdot p_\beta) \circ p_\gamma = (p_\alpha \circ p_\gamma) \cdot (p_\beta \circ p_\gamma)$ ,  $\forall p_\alpha, p_\beta, p_\gamma \in P$ .

### 1.1.3 Espaço vetorial

**Definição 1.1.17.** Um **espaço vetorial  $E$  sobre um corpo  $\mathbb{K}$** <sup>5</sup> é um quádruplo  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$  composto de um conjunto  $E$ , um corpo  $\mathbb{K}$ , e duas operações

$$\begin{aligned} + : E \times E &\rightarrow E & \cdot : \mathbb{K} \times E &\rightarrow E \\ (v, w) &\mapsto v + w & (\alpha, v) &\mapsto \alpha v \end{aligned}$$

chamado de *adição* e *multiplicação escalar*, respectivamente, tal que vale

<sup>3</sup>  $(p_\alpha \cdot p_\beta)(x) := p_\alpha(x) \cdot p_\beta(x)$

<sup>4</sup>  $(p_\alpha \circ p_\beta)(x) := p_\alpha(p_\beta(x))$

<sup>5</sup> fala-se abreviando “ $E$  é um espaço vetorial sobre  $\mathbb{K}$ ” ou ainda “ $E$  é um espaço vetorial”.

1.  $(E, +)$  é um grupo abeliano.  
(O elemento neutro é denotado  $\mathcal{O}$  e chamado o **vetor nulo**.)
2. Distributividade: 
$$\begin{cases} (\alpha + \beta)v = \alpha v + \beta v \\ \alpha(v + w) = \alpha v + \alpha w \end{cases}$$
3. Compatibilidade: 
$$\begin{cases} (\alpha\beta)v = \alpha(\beta v) \\ 1v = v \end{cases}$$

Onde as identidades tem que ser válidas para todos  $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$  e todos  $v, w \in E$ . Chama-se **escalares** os elementos do corpo  $\mathbb{K}$  e **vetores** os elementos de  $E$ .

**Lema 1.1.18.** *Seja  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$  um espaço vetorial e  $0 \in \mathbb{K}$  e  $\mathcal{O} \in E$ , então:*

- (i)  $\alpha\mathcal{O} = \mathcal{O}$  para todos os escalares  $\alpha \in \mathbb{K}$ .
- (ii)  $0v = \mathcal{O}$  para todos os vetores  $v \in E$ .
- (iii) *Para todo o escalar  $\alpha \in \mathbb{K}$  e todo o vetor  $w \in E$  são equivalentes:*

$$\alpha w = \mathcal{O} \quad \Leftrightarrow \quad \alpha = 0 \text{ ou } w = \mathcal{O} \quad (1.1.3)$$

*Demonstração.* Lema A.1.3. □

**Corolário 1.1.19** (Compatibilidade dos inversos aditivos com multiplicação). *Para todo o escalar  $\alpha \in \mathbb{K}$  e todo o vetor  $w \in E$  vale:*

- a)  $(-\alpha)w = -(\alpha w)$
- b)  $\alpha(-w) = -(\alpha w)$

*Demonstração.* Corolário A.1.4. □

**Corolário 1.1.20.** *Seja  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$  um espaço vetorial sobre um corpo  $\mathbb{K}$  no qual  $1 + 1 \neq 0$ . Neste caso para  $v \in E$  temos*

$$v + v = \mathcal{O} \quad \Rightarrow \quad v = \mathcal{O}$$

*Demonstração.* Como  $\mathcal{O} = v + v = 1v + 1v = (1 + 1)v$  segue de (1.1.3) que ou  $1 + 1 = 0$  no corpo  $\mathbb{K}$  ou  $v = \mathcal{O}$ . (Lembre-se que  $1 \in \mathbb{K}$ , assim 1 geralmente não é um número e  $1 + 1$  não tem nada ver com 2... Veja nota de rodapé no Lema 6.2.5.) □

## 1.2 Exemplos de espaços vetoriais

**Exemplo 1.2.1** (O espaço vetorial trivial  $\{\mathcal{O}\}$ ). Seja  $E$  um conjunto com 1 elemento só. Vamos já denotar aquele elemento com o símbolo  $\mathcal{O}$  (porque?). Então  $E = \{\mathcal{O}\}$ . Seja  $\mathbb{K}$  um corpo qualquer. Não tem escolha nenhuma para definir as duas operações

$$\begin{array}{ll} + : E \times E \rightarrow E & \cdot : \mathbb{K} \times E \rightarrow E \\ (\mathcal{O}, \mathcal{O}) \mapsto \mathcal{O} & (\alpha, \mathcal{O}) \mapsto \mathcal{O} \end{array}$$

Então  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$  satisfaz os axiomas de um espaço vetorial, denotado simplesmente  $E = \{\mathcal{O}\}$  e chamado de **espaço vetorial trivial**.

**Exemplo 1.2.2** (Um corpo  $\mathbb{K}$  como um espaço vetorial sobre  $\mathbb{K}$ ). Usa-se as duas operações chegando com o corpo  $(\mathbb{K}, +, \cdot)$  como as duas operações necessárias para tornar um conjunto, escolhemos  $E := \mathbb{K}$ , num espaço vetorial sobre um corpo, escolhemos  $\mathbb{K}$ . Com efeito  $(\mathbb{K}, +, \cdot, \mathbb{K})$  é um espaço vetorial sobre  $\mathbb{K}$ .

### 1.2.1 Listas ordenadas

**Exemplo 1.2.3** (O espaço vetorial  $\mathbb{R}^n$  sobre  $\mathbb{R}$ ). Seja

$$\mathbb{R}^n := \{u = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \mid \alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}\}$$

o conjunto de todas as listas ordenadas de  $n$  números reais. Chamamos  $\alpha_i$  o  $i$ -ésimo membro da lista. As duas operações

$$+ : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \qquad \cdot : \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

são definidas como adição membro-por-membro e multiplicação de todos membros com um escalar  $\beta \in \mathbb{R}$ . Checando todos axiomas vê-se que  $\mathbb{R}^n$  é um espaço vetorial sobre o corpo dos números reais, notação  $(\mathbb{R}^n, +, \cdot, \mathbb{R})$  ou  $\mathbb{R}^n$  só. O vetor nulo, também chamado de **origem**, é a lista

$$\mathcal{O} = (0, \dots, 0)$$

e o inverso de um elemento  $u = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$  é a lista  $(-\alpha_1, \dots, -\alpha_n)$  a qual denotamos com o símbolo  $-u$ .

O  $i$ -ésimo vetor canônico é a lista de  $n$  membros

$$e_i = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$$

cujo  $i$ -ésimo membro é o número 1 e todos outros são nulo 0. O conjunto

$$\mathcal{E}^n := \{e_1, \dots, e_n\} \tag{1.2.1}$$

de todos os vetores canônicos é chamado de **base canônica** de  $\mathbb{R}^n$ .

**Exemplo 1.2.4** (O espaço vetorial  $\mathbb{R}^\infty$  sobre  $\mathbb{R}$ ). O conjunto

$$\mathbb{R}^\infty := \{u = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots) \mid \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots \in \mathbb{R}\}$$

de todas as sequências reais é um espaço vetorial sobre  $\mathbb{R}$  sob adição e multiplicação membro-por-membro, notação  $(\mathbb{R}^\infty, +, \cdot, \mathbb{R})$ .

**Exemplo 1.2.5** (O espaço vetorial  $\mathbb{R}_0^\infty$  sobre  $\mathbb{R}$ ). O conjunto

$$\mathbb{R}_0^\infty := \{u \in \mathbb{R}^\infty \mid \text{só um número finito de membros são não-nulos}\}$$

é um espaço vetorial sobre  $\mathbb{R}$  sob adição e multiplicação membro-por-membro como no exemplo prévio, notação  $(\mathbb{R}_0^\infty, +, \cdot, \mathbb{R})$ .

Dado  $i \in \mathbb{N}$ , a sequência com todos membros nulos exceto o  $i$ -ésimo qual é 1 denotamos também de  $e_i$ . O conjunto de todos os  $e_i$ 's é denotado de

$$\mathcal{E}^\infty := \{e_1, e_2, \dots\} \quad (1.2.2)$$

e chamado de **base canônica** de  $\mathbb{R}_0^\infty$ .

**Comentário 1.2.6** ( $\mathbb{K}^n$  e  $\mathbb{K}^\infty$ ). Os espaços vetoriais  $\mathbb{K}^n$  e  $\mathbb{K}^\infty$  sobre qualquer corpo  $\mathbb{K}$  são definidos analogamente Exemplos 1.2.3 e 1.2.4.



### 1.2.2 Matrizes

**Exemplo 1.2.7** (Espaço vetorial das matrizes  $m \times n$ ). O **espaço vetorial das matrizes  $m \times n$  sobre um corpo  $\mathbb{K}$**  é o conjunto

$$M(m \times n; \mathbb{K}) := \left\{ \mathbf{a} = (a_{ij}) \mid a_{ij} \in \mathbb{K}, i = 1, \dots, m, j = 1, \dots, n \right\}$$

onde a matriz  $\mathbf{a} = (a_{ij})$  é o quadro de escalares com  $m$  linhas e  $n$  colunas <sup>6</sup>

$$\mathbf{a} = (a_{ij}) := \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \cdots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

munido da adição (entrada por entrada)

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = (a_{ij}) + (b_{ij}) := (c_{ij}), \quad c_{ij} := a_{ij} + b_{ij}$$

e da multiplicação escalar (entrada por entrada)

$$\beta \mathbf{a} = \beta (a_{ij}) := (c_{ij}), \quad c_{ij} := \beta a_{ij}$$

para escalares  $\beta \in \mathbb{K}$ . A matriz  $\mathbf{a}^t$  com entradas  $(a_{ij})^t = a_{ji}$  é chamada de **transposta** da matriz  $\mathbf{a}$ . Uma **matriz quadrada** é uma matriz  $n \times n$ .

O vetor nulo é a matriz nula  $\mathbf{0}$  cujas entradas são todas o escalar nulo  $0 \in \mathbb{K}$ . Se na matriz nula  $n \times n$  colocamos o escalar  $1 \in \mathbb{K}$  ao longo da diagonal obtemos a **matriz identidade**  $\mathbf{1} = \mathbf{1}_n$ . O elemento inverso aditivo, notação  $-\mathbf{a}$ , de uma matriz  $\mathbf{a} = (a_{ij})$  tem como entradas os inversos aditivos dos  $a_{ij}$ , notação  $-a_{ij}$ .

No caso do corpo  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  usamos a notação  $M(m \times n) := M(m \times n; \mathbb{R})$  para o **espaço vetorial dos matrices reais  $m \times n$** .

**Definição 1.2.8** (Linhas e colunas de matrizes). Seja  $\mathbf{a} = (a_{ij}) \in M(m \times n; \mathbb{K})$  uma matriz  $m \times n$ . Note-se que o primeiro índice  $i$  de uma entrada  $a_{ij}$  indica a linha e o segundo  $j$  a coluna dela. Tendo isso na vista vamos denotar a  **$k$ -ésima coluna**, respectivamente a  **$\ell$ -ésima linha**, de uma matriz  $\mathbf{a}$  com os símbolos

$$\mathbf{a}_{\bullet k} = \begin{bmatrix} a_{1k} \\ \vdots \\ a_{mk} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{a}_{\ell \bullet} = [a_{\ell 1} \quad \cdots \quad a_{\ell m}] \quad (1.2.3)$$

Temos escolhido o símbolo  $\bullet$  para sugerir “este índice é aberto” – ele corre e assim gera uma lista, ou vertical ou horizontal dependendo se  $\bullet$  fica no primeiro ou no segundo lugar. Assim podemos escrever a matriz  $\mathbf{a}$  nas formas seguintes

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_{1\bullet} \\ \vdots \\ \mathbf{a}_{m\bullet} \end{bmatrix} = [\mathbf{a}_{\bullet 1} \quad \cdots \quad \mathbf{a}_{\bullet n}]$$

<sup>6</sup>Os escalares  $a_{ij}$  são chamadas as **entradas da matriz**. Observe que a entrada  $a_{ij}$  está localizada na  $i$ -ésima linha e  $j$ -ésima coluna.

**Definição 1.2.9** (Espaço-coluna e espaço-linha). Seja  $\mathbf{a} = (a_{ij}) \in M(m \times n; \mathbb{K})$  uma matriz  $m \times n$ . O **espaço-coluna** é o conjunto de todas as somas das colunas  $\mathbf{a}_{\bullet k}$  da matriz decorado com fatores escalares  $\alpha_k$ , em símbolos

$$\text{Esp-col}(\mathbf{a}) := \{\alpha_1 \mathbf{a}_{\bullet 1} + \dots + \alpha_n \mathbf{a}_{\bullet n} \mid \alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{K}\} \subset M(m \times 1; \mathbb{K})$$

Analogamente no **espaço-linha** usa-se as linhas da matriz  $\mathbf{a}$ , ou seja

$$\text{Esp-lin}(\mathbf{a}) := \{\alpha_1 \mathbf{a}_{1\bullet} + \dots + \alpha_n \mathbf{a}_{n\bullet} \mid \alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{K}\} \subset M(1 \times n; \mathbb{K})$$

### Produto matriz

Para duas matrizes  $\mathbf{a}$  de tipo  $m \times n$  e  $\mathbf{b}$  de tipo  $k \times p$  pode se definir o chamado **produto matriz** no caso que  $n = k$  coincidem:

$$M(m \times n; \mathbb{K}) \times M(n \times p; \mathbb{K}) \rightarrow M(m \times p; \mathbb{K}), \quad (\mathbf{a}, \mathbf{b}) \mapsto \mathbf{ab} := (c_{ij}) \quad (1.2.4)$$

onde

$$c_{ij} := \mathbf{a}_{i\bullet} \cdot \mathbf{b}_{\bullet j} := a_{i1}b_{1j} + \dots + a_{in}b_{nj} = \sum_{k=1}^n a_{ik}b_{kj}$$

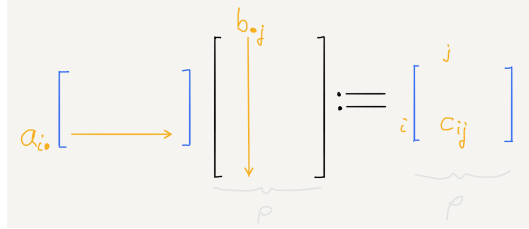


Figura 1.1: Produto matriz – o número de colunas de  $\mathbf{a}$  iguale o de linhas de  $\mathbf{b}$

**Lema 1.2.10** (Propriedades do produto matriz). *Vale o seguinte*

- (i)  $(\mathbf{cb})\mathbf{a} = \mathbf{c}(\mathbf{ba})$
- (ii)  $\mathbf{c}(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \mathbf{ca} + \mathbf{cb}$  e  $(\mathbf{a} + \mathbf{b})\mathbf{c} = \mathbf{ac} + \mathbf{bc}$
- (iii)  $\mathbf{a}\mathbf{1}_n = \mathbf{a}$  e  $\mathbf{1}_m\mathbf{a} = \mathbf{a}$   $\mathbf{a} \in M(m \times n; \mathbb{K})$
- (iv)  $\mathbf{b}(\alpha\mathbf{a}) = \alpha(\mathbf{ba})$

para todos  $\alpha \in \mathbb{K}$  e matrizes  $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$  tal que as operacoes fazem sentido.

**Definição 1.2.11** (Matriz inversa). Uma matriz quadrada  $\mathbf{a} \in M(n \times n; \mathbb{K})$  admite uma inversa se existe uma matriz quadrada  $\mathbf{b}$  tal que  $\mathbf{ab} = \mathbf{1}_n$ , equivalentemente  $\mathbf{ba} = \mathbf{1}_n$ . Caso existe, tal  $\mathbf{b}$  é única e denotado  $\mathbf{a}^{-1}$ ; veja Seção 5.3.1.

**Definição 1.2.12** (Matrizes quadradas comutando). Dizemos que duas matrizes quadradas  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in M(n \times n; \mathbb{K})$  **comutam** se  $\mathbf{ab} = \mathbf{ba}$ .



### 1.2.3 Funções e polinômios

**Exercício 1.2.13.** Dado um conjunto não-vazio  $X \neq \emptyset$  e um corpo  $\mathbb{K}$ , seja

$$\mathcal{F}(X, \mathbb{K}) := \{f \mid f : X \rightarrow \mathbb{K} \text{ função}\}$$

o conjunto de todas as funções  $f : X \rightarrow \mathbb{K}$ . Adição de funções e multiplicação com um escalar são definidas assim

$$(f + g)(x) := f(x) + g(x), \quad (\alpha f)(x) := \alpha f(x)$$

para todos os  $x \in X$ ,  $\alpha \in \mathbb{K}$ . Mostre que  $\mathcal{F}(X, \mathbb{K})$  é um espaço vetorial sobre  $\mathbb{K}$ .

**Comentário 1.2.14.** A próxima observação ilustra o poder da matemática e um *ponto fundamental* dela - economizar através de abstração e *encontrar o certo ponto da vista*.

**Observação 1.2.15.**

- a) Se  $X = \{1, \dots, n\}$ , então  $\mathcal{F}(X, \mathbb{R}) = \mathbb{R}^n$ .
- b) Se  $X = \mathbb{N}$ , então  $\mathcal{F}(X, \mathbb{R}) = \mathbb{R}^\infty$ .
- c) Se  $X = \{1, \dots, m\} \times \{1, \dots, n\}$ , então  $\mathcal{F}(X, \mathbb{R}) = M(m \times n)$ .

**Exercício 1.2.16** (Polinômios  $\mathcal{P}(\mathbb{K})$ ). Dados escalares  $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{K}$ , então chama-se uma soma finita

$$p = p(x) := \alpha_0 + \alpha_1 x + \dots + \alpha_n x^n$$

de **polinômio** na variável  $x \in \mathbb{K}$  e, no caso  $\alpha_n \neq 0$ , de **grau  $n$** . Forneça o conjunto dos polinômios com uma estrutura de um espaço vetorial  $(\mathcal{P}(\mathbb{K}), +, \cdot, \mathbb{K})$ .

### 1.2.4 Excurso: Escalonamento de matrizes segundo Gauss

**Definição 1.2.17** (Operações elementares (oe)). Pode-se aplicar para as linhas de uma matriz três tipos de operações, as chamadas **operações elementares**:

- (oe1)<sub>†</sub> trocar duas linhas
- (oe2)<sub>.</sub> multiplicar uma linha com um escalar  $\alpha$
- (oe3)<sub>+</sub> adicionar uma linha para uma outra

**Teorema 1.2.18.** *O espaço linha não muda quando aplicar (oe)'s a uma matriz.*

*Demonstração.* Óbvio da Definição 1.2.9 de Esp-lin. □

**Processo de escalonamento – método de Gauss (\*1777 †1855)**

Chama-se uma matriz **escalonada** se em cada linha o **primeiro elemento não-nulo está à esquerda** do primeiro elemento não-nulo da próxima linha. Exemplos

$$\text{escalonadas: } \begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 9 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 9 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{não é: } \begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 9 & 5 \\ 2 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

Numa matriz *escalonada* os primeiros elementos não-nulos das linhas são chamados de **pivôs** da matriz escalonada.

**Definição 1.2.19.** Uma matriz pode ser transformada numa matriz escalonada aplicando operações elementares. O processo é repetir os três passos seguintes:

1. Localiza a primeira coluna não-nula e nela o primeiro elemento não-nulo, dizemos  $a$ . Troca a linha de  $a$  e a primeira linha.
2. Embaixo de  $a$  anulamos todo elemento não-nulo, dizemos  $b$ : Multiplica a linha de  $b$  com  $-a/b$ , depois adiciona a linha de  $a$ . Continue até todos elementos embaixo de  $a$  são nulos.
3. Esqueça a linha e a coluna de  $a$  e trata a matriz reduzida começando de novo com passo 1.

O processo de escalonar uma matriz  $\mathbf{a}$  termina com uma matriz escalonada a qual denotamos de  $\mathbf{a}_{\text{esc}}$ .

**Exemplo 1.2.20.** Ilustramos o escalonamento. Seja  $L_i$  a  $i$ -ésima linha.

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \\ 4 & 0 & -2 \end{bmatrix} \xrightarrow[\substack{1. \\ L1 \leftrightarrow L2}]{L1 \leftrightarrow L2} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 4 & 0 & -2 \end{bmatrix} \xrightarrow[\substack{2. \\ -\frac{2}{4}L3}]{-\frac{2}{4}L3} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ -2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow[\substack{2. na L3 \\ adic. L1}]{2. na L3} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow[\substack{3. esq. linha \\ e col. de 2}]{3. esq. linha} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

e agora começamos de novo com passo 1 tratando a matriz reduzida

$$\xrightarrow[\substack{1. \\ L2 \leftrightarrow L3}]{L2 \leftrightarrow L3} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow[\substack{2. \\ -\frac{2}{1}L3}]{-\frac{2}{1}L3} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -2 \end{bmatrix} \xrightarrow[\substack{2. na L3 \\ adic. L2}]{2. na L3} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

**Aplicação: Sistemas lineares**

Seja  $\mathbf{a}$  uma matriz  $m \times n$  e  $b \in \mathbb{R}^m$  uma lista ordenada com  $m$  membros. Agora adiciona para as  $n$  colunas de  $\mathbf{a}$  a lista  $b$  como a  $(n+1)$ -ésima coluna para obter a chamada **matriz aumentada**, notação

$$[\mathbf{a} : b] := \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} & b_m \end{bmatrix}$$

**Definição 1.2.21.** Suponha a matriz  $\mathbf{a}$  e a lista  $b$  são dadas. Então queremos saber se existe uma solução  $x = (x_1, \dots, x_n)$  da equação  $\mathbf{a}x = b$ , ou seja do **sistema linear (SL) de  $m$  equações a  $n$  incógnitas**

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases} \quad (1.2.5)$$

É útil chamar a matriz aumentada  $[\mathbf{a} : b]$  o **sistema linear** definido por (1.2.5). A lista  $b = (b_1, \dots, b_m)$  é chamada de **inogeneidade** do sistema linear. O caso  $b = \mathcal{O} = (0, \dots, 0)$  chama-se de **sistema linear homogêneo (SLH)**.

O sistema linear pode ser escrito equivalentemente na forma

$$x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix} + \dots + x_n \begin{bmatrix} a_{1n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} \quad (1.2.6)$$

O lado esquerdo é um exemplo de uma chamada “combinação linear” das colunas  $\mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n}$  da matriz  $\mathbf{a}$ , veja (1.2.3), representando o vetor  $b$  – um conceito fundamental ao qual vamos tratar no próximo parágrafo.

**Comentário 1.2.22.** Note-se que o lado esquerdo de (1.2.6) corre sobre toda a imagem da matriz  $\mathbf{a}$  se variamos  $x$  sobre todas as listas. Então um SL  $[\mathbf{a} : b]$  tem uma solução se e somente se a lista  $b$  é elemento da imagem da matriz  $\mathbf{a}$ .

Lembramos do curso MA141 “Geometria Analítica” o seguinte

**Lema 1.2.23.** *Uma lista  $x$  é solução do sistema linear  $[\mathbf{a} : b]$  se e somente se  $x$  é solução do sistema linear associado à matriz escalonada  $[\mathbf{a} : b]_{\text{esc}}$ .*

*Demonstração.* Lema 8.4.2 □

**Exemplo 1.2.24** (Resolução de um sistema linear usando escalonamento). Para encontrar as soluções  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  do sistema linear

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

primeiro, formamos a matriz aumentada  $[\mathbf{a} : b]$  onde  $b = (0, 0, 0) =: \mathcal{O}$ , segundo, escalonamos ela, e terceiro, **resolvemos “de baixo para cima”**. Segundo Lema 1.2.23 uma solução de  $[\mathbf{a} : b]_{\text{esc}}$  também resolve  $[\mathbf{a} : b]$ , e vice versa.

Exemplo 1.2.20 mostra as matrizes  $\mathbf{a}$  e  $\mathbf{a}_{\text{esc}}$ . Note-se que no caso especial quando um sistema linear é *homogêneo*, ou seja  $b = \mathcal{O}$ , vale a fórmula seguinte

$$[\mathbf{a} : \mathcal{O}]_{\text{esc}} = [\mathbf{a}_{\text{esc}} : \mathcal{O}]$$

No nosso caso o lado direito desta fórmula representa o SLH

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

**Resolução “de baixo para cima”:**

LINHA 3. Começamos embaixo com a ultima linha  $0x + 0y + 0z = 0$  a qual não representa nenhuma restrição para  $x, y, z$ .

LINHA 2. Progredimos para cima, ou seja para a linha dois  $y + 2z = 0$ . Escolha uma variável para ser a variável dependente da(s) outra(s) variáveis, as quais variam livremente no corpo. No nosso caso só tem uma outra e o corpo é  $\mathbb{R}$ . Escolhemos por exemplo como variável dependente  $y = y(z) = -2z$  como função da variável  $z$  a qual varia livremente sobre os números reais, ou seja  $z \in \mathbb{R}$ .

LINHA 1. Progredimos para cima, ou seja para a primeira linha

$$0 = 2x + y(z) + z = 2x - 2z + z = 2x - z$$

lembrando que  $z \in \mathbb{R}$  é livre. Então  $x = x(z) = \frac{1}{2}z$  para qualquer  $z \in \mathbb{R}$ .

**Conclusão.** Toda solução do SL é da forma

$$\begin{bmatrix} x(z) \\ y(z) \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2}z \\ -2z \\ z \end{bmatrix} = z \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

onde  $z \in \mathbb{R}$  é um número real arbitrário. Então o SL não tem só uma solução – tem uma para cada um numero real  $z$ . Isso conclui o Exemplo 1.2.24.

**Comentário 1.2.25** (Corpos gerais  $\mathbb{K}$ ). As construções nesta Seção 1.2.4 para matrizes e listas cujas entradas são elementos do corpo  $\mathbb{R}$  funcionam do mesmo jeito para matrizes com entradas num corpo geral  $\mathbb{K}$ .

## 1.3 Independência linear

### 1.3.1 Combinação linear

Depois da aula 3 foram adicionadas ou modificadas as **partes em marrom**:

**Definição 1.3.1.** Seja  $E$  um espaço vetorial sobre um corpo  $\mathbb{K}$  e  $X \subset E$  um subconjunto. Uma **combinação linear estrita (CLE) em  $X$**  é uma soma *finita*

$$\underbrace{\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_\ell v_\ell}_{=: w \in E} \tag{1.3.1}$$

de vetores  $v_1, \dots, v_\ell \in X \setminus \{\mathcal{O}\}$  *dois-a-dois diferentes* e escalares  $\alpha_1, \dots, \alpha_\ell \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ , vetores e escalares todos não-nulos.<sup>7</sup>

<sup>7</sup> Permitindo  $\mathcal{O}$  e 0, ou não, não faz nenhuma diferença para os valores de (1.3.1). Então permitir é desnecessário, mas na matemática a desnecessidade é o **inimigo da clareza**. Temos adicionado o adjetivo 'estrito' porque a terminologia 'combinação linear' já é ocupada.

A palavra mais importante em cima é “finita”. Ainda que os vetores  $v_1, \dots, v_\ell$  em (1.3.1) são elementos do conjunto  $X$ , a soma deles não necessariamente encontra-se mais em  $X$ . Encontra-se sim, quando  $X$  é um chamado “subespaço” (Lema 2.1.2).

**Definição 1.3.2.** Como encontra-se frequentemente somas finitas gerais

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_\ell v_\ell, \quad \alpha_j \in \mathbb{K}, \quad v_j \in E$$

vamos chamar tal de **combinação linear (CL)** como é costume na literatura. Dizemos que

“A CL dos vetores  $v_1, \dots, v_\ell$  representa o vetor  $w$ .”

ou

“O vetor  $w$  é CL dos vetores  $v_1, \dots, v_\ell$ .”

**Exercício 1.3.3.** Seja  $X \subset E$  não vazio, mostre que são conjuntos iguais

$$\begin{aligned} & \{\text{todas as combinações lineares em } X\} \cup \{\mathcal{O}\} \\ &= \{\text{todas as combinações lineares generalizadas em } X\} \end{aligned}$$

**Definição 1.3.4.** Por definição a frase

“**combinação linear dos vetores  $u, v, \dots$** ”

significa

“*combinação linear no conjunto  $\{u, v, \dots\}$* ”

A diferença é que assim *não precisamos usar todos os vetores*. (O que elimina qualquer necessidade de colocar o escalar 0 em frente dos não necessários.)

**Exercício 1.3.5.** a) Caso possível escreva o vetor  $b = (1, -3, 10)$  como combinação linear dos vetores  $u = (2, -3, 5)$ ,  $v = (1, 1, 0)$ , e  $w = (1, 0, 0)$ .

b) Sejam  $u = (1, 1)$ ,  $v = (1, 2)$  e  $w = (2, 1)$ . Encontre números  $a, b, c$  e  $\alpha, \beta, \gamma$  todos não-nulos, tais que

$$au + bv + cw = \alpha u + \beta v + \gamma w$$

com  $a \neq \alpha$ ,  $b \neq \beta$  e  $c \neq \gamma$ .

[Dica: a) Determinar os coeficientes  $\alpha, \beta, \gamma$  na CL de  $u, v, w$  a qual representa  $b$  lida a um SL. Escalonamento.<sup>8</sup>

b) Defina  $x = a - \alpha$ ,  $y = b - \beta$ , e  $z = c - \gamma$  para obter um SLH. Resolve.]<sup>9</sup>

<sup>8</sup> encontre “o certo ponto da vista” (Comentário 1.2.14) e o SL vai chegar já escalonada..

<sup>9</sup> Respostas para seu controle: a)  $(\alpha, \beta, \gamma) = (2, 3, -6)$ . b)  $(x, y, z) = z(-3, 1, 1)$ . Escolha um  $z \neq 0$ , por exemplo  $z = 1$ . Então  $(a, b, c) = (\alpha - 3, 1 + \beta, 1 + \gamma)$ . Toda escolha de reais  $\alpha \neq 0, 3$  e  $\beta, \gamma \neq 0, -1$  da uma solução. A escolha  $\alpha = 5$  e  $\beta = \gamma = 1$  resulta em  $a = b = c = 2$ .

### 1.3.2 Independência linear

**Definição 1.3.6** (Independência linear). Um subconjunto  $X$  de um espaço vetorial  $E$  é dito de **conjunto linearmente independente (LI)** se não existe nenhuma combinação linear estrita (CLE) em  $X$  representando o vetor nulo. Caso existisse, o  $X$  é chamado de **conjunto linearmente dependente (LD)**.

Nas outras palavras, chama-se  $X \subset E$  de **conjunto LI** se

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_\ell v_\ell = \mathcal{O} \quad \Rightarrow \quad \alpha_1 = 0, \dots, \alpha_\ell = 0 \quad (1.3.2)$$

para toda escolha (finita) de vetores  $v_1, \dots, v_\ell \in X$  *dois-a-dois diferentes*.<sup>10</sup>

**Comentário 1.3.7.**

- (i) O conjunto vazio  $\emptyset$  é LI: Com efeito, como não contem elementos, não admite nenhuma CL. Chama-se tal argumentação de **verdade vazia**.
- (ii) Um conjunto  $X = \{v\}$ , contendo só um vetor, é LI se e somente se  $v \neq \mathcal{O}$ .
- (iii) Se (1.3.2) vale para uma escolha  $v_1, \dots, v_\ell$ , então vale para qualquer sub-escolha destes vetores. [Use os coeficientes  $\alpha_i = 0$  nos restantes.]

Para provar a afirmação (ii), lembra (1.1.3).

**Lema 1.3.8.** *Seja  $X$  um subconjunto de um espaço vetorial  $E$ .*

- a)  $\mathcal{O} \in X \Rightarrow X$  LD. *(O vetor nulo rende conjuntos LD)*
- b) *Todo subconjunto  $A$  de um conjunto LI  $X$  é LI.*

*Demonstração.* a) O termo  $1\mathcal{O}$  é uma CLE em  $X$  representando o vetor nulo (segundo Lema 1.1.18). b) Os elementos de  $A$  são elementos de  $X$  – para as quais (1.3.2) vale pela hipótese.  $\square$

**Exemplo 1.3.9.** Para saber se o subconjunto  $X := \{(1, 0), (2, 1)\}$  de  $\mathbb{R}^2$  é LI temos que checar (1.3.2) para todas escolhas finitas de elementos  $v_i$  de  $X$  dois-a-dois diferentes. Como  $X$  é um conjunto finito, e tendo em vista Comentário 1.3.7 (iii), começamos com a escolha máxima, ou seja todos os (dois) elementos. Sejam  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ . Conforme (1.3.2) suponhamos a primeira igualdade

$$(0, 0) = \alpha(1, 0) + \beta(2, 1) = (\alpha + 2\beta, \beta)$$

e recebemos a segunda igualdade pelas regras de multiplicação escalar e adição de vetores de  $\mathbb{R}^2$ . Comparando os segundos membros vemos que  $0 = \beta$  o qual usamos na comparação dos primeiros membros: recebemos  $0 = \alpha + 2 \cdot 0 = \alpha$ . Assim temos provado que ambos os coeficientes  $\alpha$  e  $\beta$  são nulos. Então  $X$  é LI.

**Exercício 1.3.10.** Quais dos seguintes conjuntos  $X_i$  de vetores de  $\mathbb{R}^2$  são ou não são conjuntos linearmente independentes (LI)? Explique porque são ou não são.

1. Elementos de  $X_1$ : os vetores  $(1, 1)$  e  $(-1, -1)$ .

<sup>10</sup> Para que precisa-se a condição *dois-a-dois diferentes*?

2.  $X_2 := \{(2, \frac{1}{2}), (\frac{1}{2}, 2)\}$ .
3. Escolha dois vetores  $u, v \in \mathbb{R}^2$ . Então defina  $X_3 := \{u, v, (1, 1)\}$ .

**Exercício 1.3.11.** Prove as afirmações seguintes.

1. A base canônica  $\mathcal{E}^n$  em (1.2.1) é um conjunto LI no  $\mathbb{R}^n$  para  $n \in \mathbb{N}$ .
2. A base canônica  $\mathcal{E}^\infty$  em (1.2.2) é um conjunto LI no  $\mathbb{R}_0^\infty$  e no  $\mathbb{R}^\infty$ .
3. Suponha  $u, v \in \mathbb{K}^2$  não são múltiplos um do outro. Prove que o conjunto  $\{u, v\}$  é LI.  
[Dica: Seja  $\alpha u + \beta v = \mathcal{O}$ . Considere  $\beta \neq 0$  e, lembrando (1.1.3),  $\beta = 0$ .]
4. Sejam  $x = (x_1, \dots, x_n)$  e  $y = (y_1, \dots, y_n)$  vetores de  $\mathbb{R}^n$ . Prove que um deles é múltiplo do outro se, e somente se, para todo  $i, j = 1, \dots, n$  temos  $x_i y_j = x_j y_i$ .
5. O subconjunto  $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}\} \subset M(2 \times 2)$  composto das matrizes

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{c} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

é um conjunto LI.

6. O conjunto  $X$  composto dos três polinômios

$$p = p(x) = x^3 - 5x^2 + 1$$

$$q = q(x) = 2x^4 + 5x - 6$$

$$r = r(x) = x^2 - 5x + 2$$

é um conjunto LI no espaço vetorial  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$  dos polinômios.

7. Se o conjunto de vetores  $\{v_1, \dots, v_m\}$  é LI, prove que o mesmo se dá com o conjunto  $\{v_1, v_2 - v_1, \dots, v_m - v_1\}$ . Vale a recíproca?





## Capítulo 2

# Subespaços

Subespaços de um espaço vetorial  $E$  são subconjuntos  $F$  as quais são invariante pelas duas operações chegando com  $E$ . Assim faz sentido restringir as duas operações a  $F$ . Munidos das restrições  $F$  torna-se um espaço vetorial mesmo.

### 2.1 Definição e exemplos

**Definição 2.1.1.** Um subconjunto  $F \subset E$  de um espaço vetorial  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$  é chamado de **subespaço** se é **fechado sob as duas operações**, ou seja

- (i)  $u, v \in F \Rightarrow u + v \in F$  ( $F$  é fechado sob adição)  
(ii)  $\alpha \in \mathbb{K}, u \in F \Rightarrow \alpha u \in F$  ( $F$  é fechado sob multiplicação escalar)

**Lema 2.1.2.** *Seja  $F$  um subespaço de um espaço vetorial  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$ . Então*

- a)  $\alpha_1, \dots, \alpha_k \in \mathbb{K}, v_1, \dots, v_k \in F \Rightarrow \sum_{i=1}^k \alpha_i v_i \in F$  (*fechado sob CL*)  
b)  $F$  é um espaço vetorial sobre o corpo  $\mathbb{K}$  onde as duas operações são aquelas de  $E$  restrito ao subconjunto  $F \subset E$ . (*subespaços são espaços vetoriais*)

*Demonstração.* a) Indução. b) As restrições tomam valores em  $F$  segundo parte a) e as axiomas valem como os elementos de  $F$  são elementos de  $E$  para as quais os axiomas valem pela hipótese que  $E$  é um espaço vetorial.  $\square$

**Exercício 2.1.3** (Vetor nulo). O vetor nulo de um subespaço  $F$  é o vetor nulo  $\mathcal{O}$  do espaço vetorial ambiente. [Dica: Mostre  $\mathcal{O} \in F$ . O vetor nulo de  $F$  é único.]

Checar se um subconjunto  $F \subset E$  é um espaço vetorial é bastante trabalhoso dado os muitos axiomas. Isso mostra o valor alto da parte b) do lema dizendo que é suficiente checar “fechado sob as duas operações” – tarefa rapidinha.

**Exercício 2.1.4.** Mostre que o espaço vetorial  $\mathbb{R}$  só tem dois subespaços  $\{0\}$  e  $\mathbb{R}$ .

**Exercício 2.1.5.** Mostre que são subespaços de um espaço vetorial  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$ :

- a)  $F := \{\mathcal{O}\}$  (o subespaço mínimo / trivial)  
 a)  $F := E$  (o subespaço máximo)  
 b)  $\mathbb{K}v := \{\alpha v \mid \alpha \in \mathbb{K}\}$  (a reta passando  $v$  e a origem  $\mathcal{O}$ )  
 onde  $v$  é um vetor não-nulo de  $E$ . Observe que  $\mathbb{K}\mathcal{O} = \{\mathcal{O}\}$  é um ponto só.

**Exemplo 2.1.6** (O subespaço  $\mathbb{R}_0^\infty$  de  $\mathbb{R}^\infty$ ). O subconjunto  $\mathbb{R}_0^\infty \subset \mathbb{R}^\infty$ , composto de todas sequências reais tal que só um número finito de membros são não-nulos, é um espaço vetorial: Se a lista  $u$  tem  $k$  membros não-nulos e  $v$  tem  $\ell$ , então (i)  $u + v$  tem no máximo  $k + \ell$  e (ii)  $\alpha u$  tem no máximo  $k$ .

**Exercício 2.1.7** (Espaços vetoriais de funções). O conjunto  $\mathcal{F}(\mathbb{R}) := \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  das funções reais é um espaço vetorial sob adição e multiplicação com constantes  $\alpha \in \mathbb{R}$ , veja Exercício 1.2.13. Para  $n \in \mathbb{N}_0$  seja

$$\mathcal{P}_n(\mathbb{R}) := \{\alpha_0 + \alpha_1 x + \cdots + \alpha_n x^n \mid \alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}\}$$

o conjunto dos **polinômios reais do grau menor ou igual  $n$**  e  $\mathcal{P}(\mathbb{R}) := \bigcup_{n=0}^\infty \mathcal{P}_n(\mathbb{R})$  o conjunto de todos os **polinômios reais**. Seja

$$C^0(\mathbb{R}) := C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R}) := \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid f \text{ é contínua}\}$$

o conjunto das **funções contínuas**. Para  $k \in \mathbb{N}$  seja  $C^k(\mathbb{R}) := C^k(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  o conjunto das **funções  $k$  vezes continuamente diferenciáveis**. Chama-se

$$C^\infty(\mathbb{R}) := C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R}) := \bigcap_{k=0}^\infty C^k(\mathbb{R})$$

o conjunto das **funções suaves**. Sejam  $n \in \mathbb{N}_0$  e  $k \in \mathbb{N}$ . Mostre que

$$\mathcal{P}_n(\mathbb{R}) \subset \mathcal{P}(\mathbb{R}) \subset C^\infty(\mathbb{R}) \subset C^k(\mathbb{R}) \subset C^0(\mathbb{R}) \subset \mathcal{F}(\mathbb{R})$$

são subespaços do espaço vetorial  $\mathcal{F}(\mathbb{R})$  do Exercício 1.2.13. Segundo parte b) do Lema 2.1.2 todos estes conjuntos são espaços vetoriais sob adição de funções e multiplicação com constantes.

**Exemplo 2.1.8** (Hiperplanos no  $\mathbb{R}^n$ ). Dada uma lista  $\alpha \in \mathbb{R}^n$ , o subconjunto

$$H_\alpha := \{x \in \mathbb{R}^n \mid \alpha_1 x_1 + \cdots + \alpha_n x_n = 0\}$$

é um subespaço de  $\mathbb{R}^n$ . O vetor nulo lida ao subespaço máximo  $H_\mathcal{O} = \mathbb{R}^n$ . No caso não-nulo  $\alpha \neq \mathcal{O}$  chama-se  $H_\alpha$  de **hiperplano** no  $\mathbb{R}^n$  passando a origem  $\mathcal{O}$ .

**Lema 2.1.9** (Conjunto de subespaços é fechado sob interseções). *Cada interseção  $F := \bigcap_{\lambda \in \Lambda} F_\lambda$  de subespaços  $F_\lambda$  de um espaço vetorial  $E$  é um subespaço.*

*Demonstração.* Dado  $u, v \in F := \bigcap_{\lambda} F_\lambda$ , ou seja  $u, v \in F_\lambda \forall \lambda$ . Como subespaço cada um  $F_\lambda$  é fechado sob adição, ou seja  $u + v \in F_\lambda$  para todos os  $\lambda \in \Lambda$ . Em símbolos  $u + v \in \bigcap_{\lambda} F_\lambda =: F$ . Analogamente  $F$  é fechado sob mult. escalar.  $\square$

**Exemplo 2.1.10.** Dada uma matriz  $\mathbf{a} = (a_{ij}) \in M(m \times n)$ , então o conjunto

$$F_{\mathbf{a}} := \{x \in \mathbb{R}^n \mid \mathbf{a}x = \mathcal{O}\}$$

é um subespaço de  $\mathbb{R}^n$ . Para ver isso lembramos de (1.2.5) que  $\mathbf{a}x = \mathcal{O}$  é o SLH

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n = 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots + a_{mn}x_n = 0 \end{cases}$$

para  $n$  incógnitas  $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}$ , notação  $x := (x_1, \dots, x_n)$ . Note-se que as soluções  $x$  da primeira linha formam o hiperplano  $H_1 := H_{\mathbf{a}_{1\bullet}}$  associado à primeira linha  $\mathbf{a}_{1\bullet}$  da matriz  $\mathbf{a}$ . Isso é o certo ponto de vista, com efeito assim

$$F_{\mathbf{a}} = H_1 \cap \cdots \cap H_m$$

é uma interseção de subespaços e por isso é um subespaço segundo Lema 2.1.9.

**Exercício 2.1.11.**

- Quais dos seguintes subconjuntos  $X_j$  são subespaços de  $\mathbb{R}^2$ ? Em cada caso faça um desenho e explique porque é subespaço ou não é.
  - $X_1 := \{(\alpha, \alpha) \mid \alpha \in \mathbb{R}\} \subset \mathbb{R}^2$ ;
  - $X_2 := \{(\alpha + 1, \alpha) \mid \alpha \in \mathbb{R}\} \subset \mathbb{R}^2$ ;
  - $X_3 := \{(\alpha, \beta) \mid \alpha, \beta \text{ reais não-negativos}\} \subset \mathbb{R}^2$ .
- (LI transfere-se a espaços vetoriais *ambientes*). Seja  $F$  um subespaço de um espaço vetorial  $E$ . Mostre que se um subconjunto de  $F$  é LI em respeito ao espaço vetorial  $F$  então o também é LI em respeito ao espaço vetorial ambiente  $E$ .

## 2.2 Conjuntos gerandos

**Definição 2.2.1** (Subespaço gerado por um subconjunto). Seja  $E$  um espaço vetorial e  $X$  um subconjunto. O **subespaço de  $E$  gerado por  $X$**  é o conjunto<sup>1</sup>

$$\langle X \rangle := \{\text{todas as combinações lineares estritas em } X\} \cup \{\mathcal{O}\}$$

veja Exercício 1.3.3. Note: O conjunto vazio gera o subespaço trivial  $\{\mathcal{O}\} = \langle \emptyset \rangle$ . Se  $\langle X \rangle = E$  dizemos que o **conjunto  $X$  gera  $E$** . Neste caso cada um elemento de  $E$  é uma CL de elementos de  $X$ .

“Se  $v_1, \dots, v_\ell$  são vetores de  $E$ ” vamos usar a notação curta<sup>2</sup>

$$\langle v_1, \dots, v_\ell \rangle := \langle \{v_1\} \cup \cdots \cup \{v_\ell\} \rangle$$

para o subespaço de  $E$  gerado pelo conjunto composto dos vetores  $v_1, \dots, v_\ell$ .

<sup>1</sup> Lembre-se da nossa convenção (1.1.1) para conjuntos, por exemplo  $\{1, 2\} \cup \{2\} = \{1, 2\}$ .

<sup>2</sup> O ponto sutil é que uns dos vetores podem ser iguais, veja Definição 1.1.2.

**Exercício 2.2.2.** Mostre que  $\langle X \rangle$  é um subespaço de  $E$  e que  $\mathbb{K}v = \langle v \rangle$ .

**Lema 2.2.3.** Seja  $X$  um subconjunto de um espaço vetorial  $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$ . Então

- (i)  $X \subset \langle X \rangle$  (contido no subespaço gerado)
- (ii)  $Y \subset X \Rightarrow \langle Y \rangle \subset \langle X \rangle$  (naturalidade sob inclusão)
- (iii)  $F \subset E$  subespaço  $\Rightarrow \langle F \rangle = F$  (não muda subespaços)
- (iv) Um subespaço  $F \subset E$  contendo  $X$  contém  $\langle X \rangle$ . (respeita subespaços)

*Demonstração.* (i) Seja  $v \in X$ , então  $v \stackrel{(\text{comp.})}{=} 1v \in \langle X \rangle$ . (ii) Como  $Y \subset X$ , CL's em  $Y$  são CL's em  $X$ . (iii) Igualdade é consequência das duas inclusões  $F \subset \langle F \rangle \subset F$ , onde a primeira é (i) e para a segunda usamos que os elementos de  $\langle F \rangle$  são CL's em  $F$ , mas um subespaço é fechado sob CL's segundo Lema 2.1.2 a). (iv) Com efeito  $F \stackrel{(\text{iii})}{=} \langle F \rangle \stackrel{(\text{ii})}{\supset} \langle X \rangle$ .  $\square$

**Lema 2.2.4.** Todo subconjunto LI  $\{u, v\} \subset \mathbb{R}^2$  de dois elementos já gera  $\mathbb{R}^2$ .

*Demonstração.* Lema A.2.1.  $\square$

**Lema 2.2.5** (Os subespaços de  $\mathbb{R}^2$ ).  $\{\mathcal{O}\}, \mathbb{R}^2$ , e as retas passando a origem.

*Demonstração.* 'D' Exercício 2.1.5. 'C' Seja  $F$  um subespaço de  $\mathbb{R}^2$ . Caso  $F = \{\mathcal{O}\}$ , pronto. Caso contrário existe  $u \in F$  não-nulo. Se os demais  $f \in F$  são múltiplos de  $u$  temos  $F = \mathbb{R}u$ , pronto. Caso contrário existe um  $v \in F$ , não múltiplo de  $u$ . Então  $\{u, v\}$  é LI segundo Exercício 1.3.11 parte 2. Mas neste caso segundo Lema 2.2.4 e Lema 2.2.3 (iv) obtemos  $\mathbb{R}^2 = \langle u, v \rangle \subset F \subset \mathbb{R}^2$ .  $\square$

**Exemplo 2.2.6** (Os espaços  $\mathbb{R}^n, \mathbb{R}_0^\infty, \mathbb{R}^\infty$ ).

- a) A base canônica  $\mathcal{E}^n = \{e_1, \dots, e_n\}$ , veja (1.2.1), gera  $\mathbb{R}^n$ . Com efeito

$$\mathbb{R}^n \ni v = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{bmatrix} = \alpha_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} + \dots + \alpha_n \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

A base canônica  $\mathcal{E}^0 := \emptyset$  gera o subespaço vetorial trivial  $\{0\} =: \mathbb{R}^0 \subset \mathbb{R}$ .

- b) Dado  $i \in \mathbb{N}$ , a sequência com todos membros nulos exceto o  $i$ -ésimo qual é 1 denotamos também de  $e_i$ . A **base canônica**  $\mathcal{E}^\infty := \{e_1, e_2, \dots\}$  gera  $\mathbb{R}_0^\infty$ .
- c) A base canônica  $\mathcal{E}^\infty$  não gera  $\mathbb{R}^\infty$ : Uma CL deve ser uma soma *finita*, tente escrever a sequência cujos membros são todos 1 como uma CL.

**Exemplo 2.2.7** (Polinômios). O conjunto de **monômios**  $\{x^0, x, x^2, \dots, x^n\}$  onde  $x^0 := 1$  gera  $\mathcal{P}_n(\mathbb{R})$ . Todos os monômios  $\{1, x, x^2, \dots\}$  geram  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$ .

**Exemplo 2.2.8** (Sistemas lineares). Dado um sistema linear  $[a : b]$  onde  $a$  é uma matriz  $m \times n$ . Sabemos de (1.2.6) que existe uma solução  $x$  se e somente se a lista  $b$  é CL das colunas da matriz  $a$ . Consequentemente se as colunas de  $a$  formam um conjunto de geradores de  $\mathbb{R}^m$ , então para cada uma inhomogeneidade  $b \in \mathbb{R}^m$  o SL admite uma solução.

## 2.3 Soma direta

**Definição 2.3.1** (Soma de subconjuntos). A soma de subconjuntos  $X$  e  $Y$  de um espaço vetorial  $E$  é o conjunto de todas as somas

$$X + Y := \{x + y \mid x \in X, y \in Y\} \subset E$$

Em vez de  $\{u\} + Y$  escreve-se  $u + Y$  e chama-se **a translação de  $Y$  por  $u$** .

**Lema 2.3.2.** A soma de dois subespaços é gerado da união deles, em símbolos

$$F, G \subset E \text{ subespaços} \Rightarrow F + G = \langle F \cup G \rangle$$

Particularmente, a soma de dois subespaços é um subespaço mesmo.

*Demonstração.* Para provar igualdade de dois conjuntos prova-se as duas inclusões. ' $\subset$ ' Os elementos de  $F + G$  são CL's da forma especial  $f + g$  enquanto  $\langle F \cup G \rangle$  contem todas as CL's em  $F \cup G$ .

' $\supset$ ' Pegue um elemento  $h$  de  $\langle F \cup G \rangle$  e use comutatividade para re-escrever a soma finita com os somandos em  $F$  no frente e depois aqueles em  $G$ . Assim recebemos um elemento, igual  $h$ , em  $F + G$ .  $\square$

**Definição 2.3.3** (Soma direta de subespaços). Sejam  $F_1, F_2 \subset E$  subespaços de um espaço vetorial  $E$ . No caso da interseção trivial  $F_1 \cap F_2 = \{\mathcal{O}\}$  escreve-se  $F_1 \oplus F_2$  em vez de  $F_1 + F_2$  e chama-se **soma direta dos subespaços  $F_1$  e  $F_2$** .

O símbolo  $F \oplus G$  é simplesmente uma abreviação para duas informações, com efeito

$$F \oplus G = H \Leftrightarrow \begin{cases} F \cap G = \{\mathcal{O}\} \\ F + G = H \end{cases}$$

Use-se a soma direta para decompor um vetor unicamente em componentes.

**Teorema 2.3.4.** Sejam  $F_1, F_2 \subset F$  três subespaços de um espaço vetorial  $E$ :

$$F = F_1 \oplus F_2 \Leftrightarrow \forall f \in F, \exists! f_1 \in F_1, f_2 \in F_2 \text{ tal que } f = f_1 + f_2$$

*Demonstração.* Teorema A.2.2.  $\square$

**Exercício 2.3.5.** No espaço vetorial  $\mathcal{F}(\mathbb{R})$  das funções  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  sejam

$$F_1 = \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ que se anulam em todos os pontos do intervalo } [0,1]\}$$

$$F_2 = \{g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ que se anulam em todos os pontos do intervalo } [2,3]\}$$

Mostre que  $F_1$  e  $F_2$  são subespaços de  $\mathcal{F}(\mathbb{R})$ , que  $\mathcal{F}(\mathbb{R}) = F_1 + F_2$ , mas não se tem  $\mathcal{F}(\mathbb{R}) = F_1 \oplus F_2$ .

**Exercício 2.3.6.** Verdadeiro ou falso? Para todos subconjuntos  $X, Y \subset E$  vale

$$(i) \quad \langle X \cup Y \rangle = \langle X \rangle + \langle Y \rangle$$

$$(ii) \quad \langle X \cap Y \rangle = \langle X \rangle \cap \langle Y \rangle$$

**Exercício 2.3.7.** Uma matriz quadrada  $\mathbf{a} = (a_{ij})_{i,j=1,\dots,n}$  chama-se

**simétrica** se  $a_{ij} = a_{ji} \forall i, j$       **anti-simétrica** se  $a_{ij} = -a_{ji} \forall i, j$

Então as matrizes simétricas são aquelas iguais às suas transpostas  $\mathbf{a}^t = \mathbf{a}$  e as anti-simétricas aquelas com  $\mathbf{a}^t = -\mathbf{a}$ .

Prove que a) o conjunto  $\mathcal{S} = \mathcal{S}(n)$  das matrizes simétricas  $n \times n$  e o conjunto  $\mathcal{A} = \mathcal{A}(n)$  das anti-simétricas são subespaços de  $M(n \times n; \mathbb{K})$  e b) que

$$M(n \times n; \mathbb{K}) = \mathcal{S} \oplus \mathcal{A}.$$

[Dica: b) Considere as duas matrizes  $\mathbf{a}^\pm := \frac{1}{2}(\mathbf{a} \pm \mathbf{a}^t)$ .]

# Capítulo 3

## Bases

Durante o Capítulo 3 denotamos de  $E$  um espaço vetorial

$$E = (E, +, \cdot, \mathbb{K})$$

sobre um corpo  $\mathbb{K}$ .

Bases de um espaço vetorial  $E$  são subconjuntos LI as quais geram  $E$  no sentido que todo vetor de  $E$  pode ser escrito como combinação linear (CL) dos elementos da base. Os coeficientes escalares na CL são únicos (propriedade LI) e chamados de coordenadas de um vetor em respeito à base. Quando  $E$  admite uma base finita de  $n$  elementos chama-se  $n$  a dimensão de  $E$ . Se escolhermos uma outra base, recebemos uma outra dimensão? Veremos na Seção 3.1.2 que não: Se  $E$  admite uma base finita todas as bases tem o mesmo número de elementos.

Então bases são LI, contem suficientemente muitos elementos para que todo vetor pode ser escrito como CL deles, e na dimensão finita bases ainda são conjuntos máximos no sentido que só adicionando mais um outro vetor já recebe-se um conjunto LD.

**Definição 3.0.8** (Base). Para um subconjunto  $\mathcal{B}$  de  $E$  definimos

$$\mathcal{B} \text{ base de } E \quad :\Leftrightarrow \quad \begin{cases} \mathcal{B} \text{ gera } E \\ \mathcal{B} \text{ é LI} \end{cases}$$

Uma **base ordenada** é uma base  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \xi_2, \dots\}$  cujos elementos são enumerados, equivalentemente escreve-se na forma de uma lista ordenada  $(\xi_1, \dots, \xi_n)$ . Conjuntos enumerados correspondem a sequências, listas caso finito.

**Exercício 3.0.9.** Se  $E = F_1 \oplus F_2$ , mostre que uma união  $\mathcal{B}_1 \cup \mathcal{B}_2$  de bases de  $F_1$  e  $F_2$  é uma base de  $E$ . [Dica: União LI – ideia de (A.2.1).]

**Exemplo 3.0.10.** Sejam  $u = (1, 1)$  e  $v = (2, 0)$ . Os conjuntos  $\{e_1, u\}$  e  $\{u, v\}$  são bases de  $\mathbb{R}^2$ . Ambos conjuntos são LI segundo Teorema 3.1.1 (os elementos não são múltiplos um do outro), e por isso geram  $\mathbb{R}^2$  (Lema A.2.1). Um exemplo para LD é o conjunto  $\{e_1, v\}$ , no qual um elemento é múltiplo do outro.

**Exemplo 3.0.11** (Bases canônicas).

a) **Listas.** Base canônica  $\mathcal{E}^n := \{e_1, \dots, e_n\} \subset \mathbb{R}^n$  onde  $n \in \mathbb{N}_0$ .

Caso  $n \geq 1$ . Exercício 1.3.11 confirma LI, Exercício 2.2.6 diz que gera  $\mathbb{R}^n$ .  
 Caso  $n = 0$ . Note que  $\mathbb{R}^0 = \{0\}$  é o espaço vetorial trivial. O conjunto vazio  $\mathcal{E}^0 = \emptyset$  é LI (Comentário 1.3.7) e gera o espaço trivial (Definição 2.2.1).  
 $\mathcal{E}^\infty := \{e_1, e_2, \dots\}$ , veja Exemplo 2.2.6, não é base do  $\mathbb{R}^\infty$ , é sim do  $\mathbb{R}_0^\infty$ .

b) **Matrizes.** Seja  $\mathbf{e}^{ij} \in M(m \times n)$  a matriz com todas entradas nulas exceto a  $ij$ -ésima entrada a qual é  $(\mathbf{e}^{ij})_{ij} = 1$ . A base canônica de  $M(m \times n)$  é

$$\mathcal{E}^{m \times n} := \{\mathbf{e}^{ij} \mid i \in \{1, \dots, m\}, j \in \{1, \dots, n\}\} \subset M(m \times n)$$

Note-se que a base canônica tem  $|\mathcal{E}^{m \times n}| = mn$  elementos.

c) **Polinômios.** Base canônica são monômios  $\{x^n \mid n \in \mathbb{N}_0\} \subset \mathcal{P}(\mathbb{R})$ .

Gerando: Por definição de  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$ . LI: Uma CL de monômios é um polinômio  $p \neq 0$  (não constantemente nulo). Se  $p$  representa o vetor nulo (o polinômio constantemente nulo) todos coeficientes devem se anular porque polinômios de grau  $\ell \geq 1$  tem um numero finito de raízes. Caso  $p$  é de grau zero, ele é da forma  $p(x) = \alpha_0 x^0$  e para se anular  $\alpha_0$  deve-se anular. Analogamente  $\{1, x, \dots, x^n\}$  é uma base de  $\mathcal{P}_n(\mathbb{R})$ .

d) **Hiperplanos.** Dado uma lista  $\alpha \in \mathbb{R}^n$  com  $\alpha_n \neq 0$ , o hiperplano

$$\mathbf{H}_\alpha := \{x \in \mathbb{R}^n \mid \alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_n x_n = 0\}$$

tem como base o conjunto  $\mathcal{B}_\alpha := \{\xi_1, \dots, \xi_{n-1}\}$  no qual a lista

$$\xi_i := \left(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0, -\frac{\alpha_i}{\alpha_n}\right) \in \mathbb{R}^n, \quad i = 1, \dots, n-1$$

tem todos membros nulos exceto o  $i$ -ésimo e o último. É óbvio que  $\mathcal{B}_\alpha$  é LI, que gera  $\mathbb{R}^n$  podemos ver assim: Para  $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$  vale

$$\begin{aligned} x &\in \mathbf{H}_\alpha \\ \Leftrightarrow 0 &= \alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_n x_n \\ \Leftrightarrow x_n &= -\frac{\alpha_1}{\alpha_n} x_1 - \dots - \frac{\alpha_{n-1}}{\alpha_n} x_{n-1} \\ \Leftrightarrow x &= \left(x_1, \dots, x_{n-1}, -\frac{\alpha_1}{\alpha_n} x_1 - \dots - \frac{\alpha_{n-1}}{\alpha_n} x_{n-1}\right) \in \mathbb{R}^n \\ \Leftrightarrow x &= x_1 \xi_1 + \dots + x_{n-1} \xi_{n-1} \end{aligned}$$

## 3.1 Aplicações

### 3.1.1 Coordenadas de um vetor

**Teorema 3.1.1.** *Seja  $X \subset E$  um subconjunto tal que  $|X| \geq 2$ . Então*



- a)  $X$  é LI  $\Leftrightarrow$  nenhum elemento de  $X$  é CL de outros elementos de  $X$   
 b)  $X$  é LD  $\Leftrightarrow$  existe um elemento de  $X$  que é CL de outros elementos de  $X$

*Demonstração.* a) ' $\Rightarrow$ ' Seja  $X$  LI, suponha por absurdo que um elemento  $u \in X$  fosse CL  $u = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k$  de outros elementos  $v_j$  (tem outros como  $|X| \geq 2$ ). Adicionando  $-u$  em ambos lados obtemos  $\mathcal{O} = (-1)u + \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k$ . Como  $-1 \neq 0$ , e depois descartar os termos com coeficientes nulos, trata-se de uma CLe em  $X$  representando o vetor nulo. Assim  $X$  é LD. Contradição.

' $\Leftarrow$ ' Suponhamos por absurdo  $X$  fosse LD. Então existe uma CLe em  $X$

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = \mathcal{O}$$

representando o vetor nulo. Caso  $k = 1$ . Então  $\alpha_1 v_1 = \mathcal{O}$  e assim  $v_1 = \alpha_1^{-1} \mathcal{O} = \mathcal{O}$ . Contradição. Caso  $k \geq 2$ . Então  $v_1 = -\alpha_1^{-1} \alpha_2 v_2 - \dots - \alpha_1^{-1} \alpha_k v_k$  é CL de outros elementos de  $X$ . Contradição. b) é equivalente à parte a).  $\square$

**Corolário 3.1.2** (Unicidade dos coeficientes de CL's em conjuntos LI). *Seja  $\{v_1, \dots, v_k\}$  um subconjunto LI de  $E$ , então*

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = \beta_1 v_1 + \dots + \beta_k v_k \quad \Rightarrow \quad \alpha_1 = \beta_1, \dots, \alpha_k = \beta_k$$

*Em palavras, se duas CL's num conjunto LI representam o mesmo vetor, então os coeficientes escalares coincidem.*

*Demonstração.*  $\alpha_1 - \beta_1 = 0$ : Suponha por absurdo  $\alpha_1 - \beta_1 \neq 0$ . Então o vetor

$$v_1 = (\alpha_1 - \beta_1)^{-1} ((\alpha_2 - \beta_2)v_2 + \dots + (\alpha_k - \beta_k)v_k)$$

é CL de outros elementos. Contradição. Análogo para os outros  $\alpha_j - \beta_j$ .

Outro argumento (usando LI): Pela hipótese  $(\alpha_1 - \beta_1)v_1 + \dots + (\alpha_k - \beta_k)v_k = \mathcal{O}$ . LI diz que todos coeficientes são nulos.  $\square$

**Lema 3.1.3.**

- a) Um subconjunto  $Y$  de um conjunto LI  $X$  é LI. (Subconjuntos herdam LI)  
 b) Um conjunto  $X$  contendo um  $Y$  LD é LD. (Superconjuntos herdam LD)  
 c) Um subconjunto LI  $X$  num subespaço  $F \subset E$ , também é LI em  $E$ .  
 (LI transfere-se para superespaços)

*Demonstração.* a) Como  $X$  é LI, toda CL em  $X$  representando  $\mathcal{O}$  tem todos coeficientes nulos. Como  $Y \subset X$ , toda tal CL em  $Y$  é uma em  $X$  e assim tem todos coeficientes nulos. b) Como  $Y \subset X$ , uma CLe em  $Y$  representando  $\mathcal{O}$  é uma tal em  $X$ . c) Isso é simplesmente o fato que o vetor nulo de um subespaço é o vetor nulo do espaço vetorial ambiente, veja Exercício 2.1.3.  $\square$

**Comentário 3.1.4** (Consequências das duas propriedades de ser base  $\mathcal{B}$  de  $E$ ).  $\langle \mathcal{B} \rangle = E$ : Assim todo  $v \neq \mathcal{O}$  pode ser escrita como CL em  $\mathcal{B}$ , com efeito

$$v = \alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_k \xi_k \quad (3.1.1)$$

para escalares  $\alpha_i \in \mathbb{K}$  e vetores  $\xi_j \in \mathcal{B}$  da base.

$\mathcal{B}$  é LI: Assim os coeficientes  $\alpha_j$  em cima são únicos (Corolário 3.1.2).

Todo vetor  $v \in E$  admite coordenadas únicas  $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{K}$  em respeito a uma base ordenada  $\mathcal{B}$  de  $E$ .

**Definição 3.1.5** (Coordenadas). Suponha  $\mathcal{B} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  é uma base ordenada de um espaço vetorial  $E$ . As **coordenadas** de um vetor  $v \in E$  em respeito à base  $\mathcal{B}$  são os coeficientes  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  em (3.1.1). A matriz  $n \times 1$  das coordenadas

$$[v]_{\mathcal{B}} := \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{bmatrix} \in \mathbb{K}^n \quad (3.1.2)$$

é chamado de **vetor coordenada** de  $v$  em respeito à base  $\mathcal{B}$ . Abreviamos  $[v] := [v]_{\mathcal{E}^m}$  no caso de  $E = \mathbb{K}^m$  munido da base canônica  $\mathcal{E}^m$ .

**Lema 3.1.6.** Duas bases  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  e  $\tilde{\mathcal{B}}$  de  $E$  são iguais se e somente se cada um elemento de  $E$  tem o mesmo vetor coordenada em respeito a  $\mathcal{B}$  e a  $\tilde{\mathcal{B}}$ . Em símbolos

$$[v]_{\mathcal{B}} = [v]_{\tilde{\mathcal{B}}} \quad \forall v \in E \quad \Leftrightarrow \quad \mathcal{B} = \tilde{\mathcal{B}}$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” A hipótese para  $v := \xi_1$  diz que  $[\xi_1]_{\mathcal{B}} = [\xi_1]_{\tilde{\mathcal{B}}}$ . Note-se que  $[\xi_1]_{\mathcal{B}} = (1, 0, \dots, 0)$ . E assim  $[\xi_1]_{\tilde{\mathcal{B}}} = (1, 0, \dots, 0)$ . Mas isso significa que  $\xi_1 = 1 \cdot \tilde{\xi}_1 + 0 \cdot \tilde{\xi}_2 + \dots + 0 \cdot \tilde{\xi}_n = \tilde{\xi}_1$ . Repita para  $v = \xi_2, \dots, \xi_n$ . “ $\Leftarrow$ ” óbvio.  $\square$

**Exercício 3.1.7.** Seja  $E = \mathbb{R}^2$  munido da base canônica  $\mathcal{E} = (e_1, e_2)$  e da base  $\mathcal{B} = (\xi_1, \xi_2)$  onde  $\xi_1 = (1, 1)$  e  $\xi_2 = (-1, 1)$ . Determine  $[e_1]_{\mathcal{B}}, [e_2]_{\mathcal{B}}, [e_1], [e_2]$  e também  $[\xi_1]_{\mathcal{B}}, [\xi_2]_{\mathcal{B}}, [\xi_1], [\xi_2]$ .

**Exercício 3.1.8.** Mostre que os polinômios  $1, x-1$ , e  $x^2-3x+1$  formam uma base de  $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$ . Exprima o polinômio  $2x^2-5x+6$  como CL nessa base.

### 3.1.2 Dimensão de um espaço vetorial

**Teorema 3.1.9.** Se um conjunto finito gera  $E$ , então qualquer conjunto  $Y \subset E$  com mais elementos é LD.

**Corolário 3.1.10.** Suponha um conjunto finito  $X$  gera  $E$ , então

$$Y \subset E \text{ LI} \quad \Rightarrow \quad |Y| \leq |X|.$$

Para provar Teorema 3.1.9 vamos usar o seguinte resultado sobre SLH's.

**Teorema 3.1.11** (Existência de soluções não-triviais de um SLH). Dado uma matriz  $\mathbf{a} \in M(m \times n; \mathbb{K})$ . Se tem menos linhas como colunas ( $m < n$ ), então o SLH  $\mathbf{a}x = \mathcal{O}$ , compare (1.2.5), admite soluções  $x = (x_1, \dots, x_n) \neq (0, \dots, 0)$ .

*Demonstração.* Indução sobre o número  $m$  de linhas. Veja Teorema A.3.1.  $\square$

*Demonstração de Teorema 3.1.9.* Suponha que o conjunto  $X = \{v_1, \dots, v_m\}$  gera o espaço vetorial  $E$  e seja  $Y \subset E$  um outro subconjunto com mais elementos, ou seja  $|Y| > m$ . Para mostrar que  $Y$  é LD, basta mostrar segundo Lema 3.1.3 b) que um subconjunto  $U = \{u_1, \dots, u_{m+1}\} \subset Y$  de  $m+1$  elementos é LD. Como  $X$  gera  $E$  e cada um  $u_j$  pertence a  $E$  existem escalares  $a_{ij}$  tal que

$$u_j = a_{1j}v_1 + \dots + a_{mj}v_m \quad (*_j)$$

para  $j = 1, \dots, m+1$ .

Para  $U$  é LD resta mostrar: existem escalares não-nulos  $x_1, \dots, x_{m+1}$  tal que

$$x_1u_1 + \dots + x_{m+1}u_{m+1} = \mathcal{O} \quad (3.1.3)$$

Para este fim considere o SLH de  $m$  equações de  $n = m+1$  incógnitas  $x_j$

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1,m+1}x_{m+1} = 0 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \dots + a_{m,m+1}x_{m+1} = 0 \end{cases} \quad (\text{SLH})$$

o qual tem uma solução não-trivial  $x = (x_1, \dots, x_{m+1}) \neq (0, \dots, 0)$  segundo Teorema 3.1.11 como  $m < n$ . Obtemos (3.1.3) assim: usando  $(*_1 - *_{m+1})$  temos

$$\begin{aligned} & x_1u_1 + \dots + x_{m+1}u_{m+1} \\ &= x_1(a_{11}v_1 + \dots + a_{m1}v_m) \\ & \quad + x_2(a_{12}v_1 + \dots + a_{m2}v_m) \\ & \quad \vdots \\ & \quad + x_{m+1}(a_{1,m+1}v_1 + \dots + a_{m,m+1}v_m) \\ &= v_1 \underbrace{\sum_{j=1}^{m+1} a_{1j}x_j}_{=0 \text{ (SLH)}_1} + \dots + v_m \underbrace{\sum_{j=1}^{m+1} a_{mj}x_j}_{=0 \text{ (SLH)}_m} \\ &= \mathcal{O} \end{aligned}$$

□

**Proposição 3.1.12.** *Se uma base  $\mathcal{B}$  de  $E$  tem  $m$  elementos, então todas tem.*

*Demonstração.* Sejam  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_m\}$  e  $\tilde{\mathcal{B}}$  bases de  $E$ .

- 1)  $\langle \mathcal{B} \rangle = E$  e  $Y := \tilde{\mathcal{B}}$  LI implicam (Corolário 3.1.10)  $\ell := |\tilde{\mathcal{B}}| \leq |\mathcal{B}| = m < \infty$ .
- 2) Analogamente como  $\langle \tilde{\mathcal{B}} \rangle = E$  e  $Y := \mathcal{B}$  é LI, temos que  $m = |\mathcal{B}| \leq |\tilde{\mathcal{B}}| = \ell$ . □

**Definição 3.1.13** (Dimensão). Se um espaço vetorial  $E$  admite uma base finita  $\mathcal{B}$ , o numero dos elementos é dito a **dimensão de  $E$** , em símbolos

$$\dim E := |\mathcal{B}|$$

Caso  $E$  não admite nenhuma base finita dizemos que  $E$  é de **dimensão infinita** e escrevemos  $\dim E = \infty$ .

**Comentário 3.1.14** (Dimensão do espaço vetorial trivial). O conjunto vazio é uma base do espaço vetorial trivial  $E = \{\mathcal{O}\}$ , Exemplo 1.3.7, assim  $\dim\{\mathcal{O}\} = 0$ .

**Lema 3.1.15** (Aumentando conjuntos LI). *Seja  $X = \{v_1, \dots, v_k\}$  um subconjunto LI e seja  $u \in E$  um vetor fora do subespaço gerado, ou seja  $\langle X \rangle$ . Então o conjunto estendido  $\{v_1, \dots, v_k, u\}$  também é LI.*

*Demonstração.* Se  $X = \emptyset$ , então  $u \notin \langle \emptyset \rangle = \{\mathcal{O}\}$ , assim  $u \neq \mathcal{O}$  e  $\{u\}$  é LI segundo Corolário 1.3.7. Se  $X \neq \emptyset$ , suponha por absurdo que  $\{v_1, \dots, v_k, u\}$  fosse LD. Assim existe uma CL  $\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \beta u = \mathcal{O}$ . Caso  $\beta = 0$ , então  $(\alpha_1, \dots, \alpha_k) \neq (0, \dots, 0)$  e  $\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = \mathcal{O}$ . Assim  $\{v_1, \dots, v_k\}$  é LD. Contradição. Caso  $\beta \neq 0$ , então  $u = -\beta^{-1}(\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k) \in \langle X \rangle$ . Contradição.  $\square$

**Exercício 3.1.16.** Sejam  $X_1, X_2, \dots$  subconjuntos LI de um espaço vetorial  $E$ .

1. Caso encaixado  $X_1 \subset X_2 \subset \dots$ , prove que  $X = \bigcup X_n$  é LI.
2. Se cada  $X_n$  tem  $n$  elementos, prove que existe um conjunto LI  $\tilde{X} = \{x_1, x_2, \dots\}$  com  $x_j \in X_j$ , para todo  $j \in \mathbb{N}$ .
3. Supondo  $E = \mathbb{R}^\infty$  e as hipóteses em 1. e 2., é verdade que  $X = \bigcup X_n$  seja uma base de  $E$ ?

### Corolários do Teorema 3.1.9

Nos corolários seguintes  $n \in N_0$ , particularmente é um número, assim finito.

**Corolário 3.1.17.**  $Y \subset E, |Y| > n := \dim E \Rightarrow Y$  LD

*Demonstração.* Como  $\dim E = n$  existe uma base  $\mathcal{B}$  de  $E$  com  $n$  elementos.  $\square$

**Corolário 3.1.18.** *Se um conjunto  $Y$  é LI em  $E$ , então  $|Y| \leq \dim E$ .*

*Demonstração.* Caso  $\dim E = \infty$ : verdadeiro trivialmente. Caso  $\dim E < \infty$ : escolha para  $X$  em Corolário 3.1.10 uma base de  $E$  para obter  $|Y| \leq \dim E$ .  $\square$

**Corolário 3.1.19.** *Suponha  $X \subset E$  tem  $n := \dim E$  elementos, então*

$$X \text{ gera } E \quad \Leftrightarrow \quad X \text{ é LI}$$

*Demonstração.*  $n = 0$ . Assim  $X = \emptyset$ , ambos lados valem automaticamente.

$n = 1$ . Assim  $X = \{v\}$  onde  $v \in E$ , ambos lados são equivalentes a  $v \neq \mathcal{O}$ .

$n = 2$ . '⇒' Suponha que  $X = \{v_1, \dots, v_n\}$  gera  $E$ . Por absurdo suponha que  $X$  é LD. Segundo Teorema 3.1.1 b) um elemento de  $X$ , dizemos  $v_n$ , é CL de outros elementos de  $X$ . Então  $E = \langle X \rangle = \langle v_1, \dots, v_n \rangle = \langle v_1, \dots, v_{n-1} \rangle$ . Qualquer base  $\mathcal{B}$  de  $E$  tem  $n$  elementos pela hipótese  $n = \dim E$  – mais elementos como o conjunto  $\{v_1, \dots, v_{n-1}\}$  gerando  $E$ . Então  $\mathcal{B}$  é LD segundo Teorema 3.1.9. Contradição. '⇐' Suponha que  $X = \{v_1, \dots, v_n\}$  é LI. Por absurdo suponha que  $X$  não gera  $E$ . Então existe  $u \in E$  não elemento de  $\langle v_1, \dots, v_n \rangle$ . Assim o conjunto aumentado  $\{v_1, \dots, v_n, u\}$  é LI segundo Lema 3.1.15. Mas um subconjunto com mais elementos  $(n + 1)$  como a dimensão  $(n)$  é LD segundo Corolário 3.1.17. Contradição.  $\square$

**Corolário 3.1.20.** *Um subconjunto LI com  $n = \dim E$  elementos é uma base.*

*Demonstração.* Tal subconjunto LI gera  $E$  segundo Corolário 3.1.19 ' $\Leftarrow$ '.  $\square$

**Lema 3.1.21.** *Se um conjunto finito  $X$  gera  $E$ , então  $|X| \geq \dim E$ .*

*Demonstração.* Suponha que  $X = \{v_1, \dots, v_m\}$  gera  $E$ .

CASO  $X = \{v_1, \dots, v_m\}$  é LI: Então  $X$  é base e assim  $|X| = \dim E$ .

CASO  $X = \{v_1, \dots, v_m\}$  é LD: Assim  $X \neq \emptyset$ .

Caso  $m = 1$ : Então  $v_1 = \mathcal{O}$  e  $E = \langle v_1 \rangle = \{\mathcal{O}\}$ . Assim  $|X| = 1 > 0 = \dim E$ .

Caso  $m \geq 2$ : Como  $\{v_1, \dots, v_m\}$  é LD, pelo menos um elemento, dizemos  $v_m$ , deve ser CL de outros. Iterando até chegamos num conjunto LI obtemos que

$$E = \langle v_1, \dots, v_m \rangle = \langle v_1, \dots, v_{m-1} \rangle = \dots = \langle v_1, \dots, v_\ell \rangle$$

onde  $\{v_1, \dots, v_\ell\}$  é LI e  $\ell \geq 1$ . Então  $\{v_1, \dots, v_\ell\} =: \mathcal{B}$  é base de  $E$  e assim  $|X| > \ell = |\mathcal{B}| =: \dim E$ .  $\square$

**Exemplo 3.1.22** (Dimensão). Veja Exemplo 3.0.11.

(a)  $\dim \mathbb{R}^n = |\mathcal{E}^n| = n$  e  $\dim \mathbb{R}_0^\infty = |\mathcal{E}^\infty| = \infty$ . (Análogo para corpos  $\mathbb{K}$ .)

$\dim \mathbb{R}^\infty = \infty$ : Suponha por absurdo que é finita a dimensão  $n := \dim \mathbb{R}^\infty$ . Segundo Corolário 3.1.17 para  $Y = \mathcal{E}^\infty$  e  $E = \mathbb{R}^\infty$ , como  $|Y| = |\mathcal{E}^\infty| = \infty > n = \dim \mathbb{R}^\infty$ , segue que  $\mathcal{E}^\infty$  é LD em  $\mathbb{R}^\infty$ . Mas  $\mathcal{E}^\infty$  é LI em  $\mathbb{R}^\infty$  segundo Exercício 1.3.11. (Outro argumento: Como  $\mathcal{E}^\infty$  é LI em  $\mathbb{R}_0^\infty$ , deve ser LI em  $\mathbb{R}^\infty$  segundo parte c) do Lema 3.1.3.) Contradição.

(b)  $\dim \mathcal{P}_n(\mathbb{R}) = n + 1$  e  $\dim \mathcal{P}(\mathbb{R}) = \infty$ .

(c)  $\dim M(m \times n) = mn$ .

(d) Hiperplanos  $H_\alpha \subset \mathbb{R}^n$ , onde  $\alpha \in \mathbb{R}^n$  não-nulo, tem dimensão  $n - 1$ . Aquele 'hiper' refere-se ao fato de que na dimensão falta 1 para a dimensão do espaço vetorial ambiente.

**Exercício 3.1.23** (Produto cartesiano). Seja  $n \in \mathbb{N}_0$  e seja  $F$  um espaço vetorial de dimensão  $m$ . Mostre que o produto cartesiano  $F^{\times n}$ , veja (1.1.2), é um espaço vetorial sob as operações de adição e multiplicação escalar, ambas componente-por-componente, e que  $\dim F^{\times n} = mn$ .

[Dica: Dimensão – escolha uma base de  $F$  e use para definir uma base de  $F^{\times n}$ .]

## 3.2 Existência e extensão

**Teorema 3.2.1.** *Seja  $E$  da dimensão finita  $n \in \mathbb{N}_0$ .*

(a) *Todo conjunto gerando  $E$  contém uma base de  $E$ . (Existência de bases)*

(b) *Todo subconjunto LI é contido numa base de  $E$ . (Extensão de bases)*

(c) *A dimensão de qualquer subespaço de  $E$  é  $\leq n$ . (Dimensão)*

(d) *Um subespaço  $F$  de  $E$  da mesma dimensão  $n$  é igual a  $E$ .*

*Demonstração.* LI refere-se a  $E$  se não especificado diferente. **(a)** Suponha  $X$  gera  $E$ . Seja  $B \subset X$  qualquer subconjunto LI (existe como  $B = \emptyset$  mostra), então  $|B| \leq \dim E =: n$  segundo Corolário 3.1.18. Para  $k \in \mathbb{N}_0$  seja

$$\mathcal{C}_k := \{B \subset X \mid B \text{ é LI e } |B| = k\}$$

a família de todos os subconjuntos  $B \subset X$  os quais são LI e composto de  $k$  elementos. Seja  $B_* \subset X$  um subconjunto LI com o número máximo de elementos. Então  $B_* \in \mathcal{C}_\ell$  para um  $\ell \in \{0, 1, \dots, n\}$ . Seja  $B_* = \{\xi_1, \dots, \xi_\ell\}$ . Considere as quatro inclusões (dois deles sendo igualdades)

$$E = \langle X \rangle \subset \langle\langle B_* \rangle\rangle = \langle B_* \rangle \subset E$$

Consequentemente o conjunto LI  $B_*$  gera  $E$ , ou seja  $B_*$  é uma base. Resta justificar as quatro inclusões. INCLUSÃO 1. Pela hipótese  $X$  gera  $E$ .

INCLUSÃO 2. Parte (ii) de Lema 2.2.3 aplica como  $X \subset \langle B_* \rangle$ : Suponha por absurdo que existe um vetor  $v \in X$  o qual não é CL em  $B_*$ , ou seja  $v \notin \langle B_* \rangle$ . Segundo Lema 3.1.15 o subconjunto aumentado  $\{\xi_1, \dots, \xi_\ell, v\}$  de  $X$  ainda é LI, mas contem  $\ell + 1$  elementos, então mais como  $B_*$ . Contradição.

INCLUSÃO 3. Como  $\langle B_* \rangle$  é um subespaço parte (iii) de Lema 2.2.3 aplica.

INCLUSÃO 4. Como  $B_* \subset X \subset E$  parte (ii) de Lema 2.2.3 aplica.

**(b)** Suponha  $X \subset E$  é um subconjunto LI. Como  $k := |X| \in \{0, \dots, n\}$ , veja Corolário 3.1.18, trata-se de um conjunto finito, ou seja  $X = \{v_1, \dots, v_k\}$ . Subconjuntos  $B \subset E$  LI e **contendo  $X$**  (existem como  $B := X$  mostra) são compostos de  $\ell$  elementos para um  $\ell \in \{k, \dots, n\}$ . Seja  $B_*$  um tal subconjunto com o número máximo  $\ell_*$  de elementos. Então  $B_*$  é LI e contem  $X \subset B_*$ . Para  $B_*$  é uma base de  $E$ , resta mostrar que gera  $E$ , ou seja  $\langle B_* \rangle = E$ :

' $\subset$ ' trivial como  $B_* \subset E$ . ' $\supset$ ' Suponha por absurdo que existe um vetor  $u \in E$  o qual não pertence a  $\langle B_* \rangle$ , então o conjunto aumentado  $B_* \cup \{u\}$  é LI segundo Lema 3.1.15, contem  $X$  porque  $B_*$  contem  $X$  – mas tem mais elementos como  $B_*$ . Contradição.

**(c)** Suponha  $F$  é um subespaço de  $E$ . Seja  $B \subset F$  qualquer subconjunto LI em respeito a  $F$  (existe como  $B = \emptyset$  mostra). Note que  $B$  é LI em respeito a  $E$  segundo Lema 3.1.3 c). Assim  $|B| \leq n := \dim E$  segundo Corolário 3.1.18. Agora escolha um subconjunto  $B_* \subset F$  LI em respeito a  $F$  com o número máximo de elementos. Como temos visto  $k := |B_*| \leq \dim E =: n$ . Resta mostrar que  $B_*$  é uma base de  $F$  (neste caso  $\dim F = |B_*|$ ). Pela escolha  $B_*$  é LI em  $F$ , então basta mostrar  $\langle B_* \rangle = F$ :

' $\subset$ ' trivial como  $B_* \subset F$ . ' $\supset$ ' Suponha por absurdo que existe um vetor  $u \in F$  o qual não pertence a  $\langle B_* \rangle$ , então o conjunto aumentado  $B_* \cup \{u\}$  é LI em  $F$  segundo Lema 3.1.15 – mas tem mais elementos como  $B_*$ . Contradição.

**(d)** Seja  $F \subset E$  um subespaço de dimensão  $n := \dim E$ . Pela definição de dimensão existe uma base  $\mathcal{B}$  de  $F$  com  $n$  elementos. Como  $\mathcal{B}$  é LI em respeito a  $F$ , é LI em respeito a  $E$  segundo Lema 3.1.3 c). Como além disso  $|\mathcal{B}| = n := \dim E$  o Corolário 3.1.19 diz que  $\mathcal{B}$  gera  $E$ . Então  $E = \langle \mathcal{B} \rangle = F$ , onde a segunda igualdade segue porque  $\mathcal{B}$  é base de  $F$ , então gera  $F$ .  $\square$

**Proposição 3.2.2.** *Seja  $F$  um espaço vetorial e  $F_1, F_2$  subespaços de dimensão finita  $k, \ell$ . Então existe uma base finita  $\mathcal{B}$  do subespaço  $F_1 + F_2$  de  $F$  que contem uma base  $\mathcal{B}_1$  de  $F_1$ , uma base  $\mathcal{B}_2$  de  $F_2$ , e uma base  $\mathcal{B}_{12}$  de  $F_1 \cap F_2$ . Vale que*

$$\dim(F_1 + F_2) = \dim F_1 + \dim F_2 - \dim(F_1 \cap F_2) \quad (3.2.1)$$

*Demonstração.* Vamos denotar de (b),(c) as partes correspondentes do Teorema 3.2.1. O subespaço  $F_1 \cap F_2 \subset F_1$  tem dimensão finita  $m$  (segundo (c) para  $E = F_1$ ) e assim admite uma base finita  $\mathcal{B}_{12} = \{\zeta_1, \dots, \zeta_m\}$  (segundo a definição de dimensão). Segundo (b) para  $E = F_1$  o conjunto  $\mathcal{B}_{12}$  - LI em  $F_1 \cap F_2$  e segundo Lema 3.1.3 LI no superespaço  $F_1$  - é contido numa base  $\mathcal{B}_1$  de  $F_1$ . Analogamente  $\mathcal{B}_{12}$  é contido numa base  $\mathcal{B}_2$  de  $F_2$ . Uma base de  $F_1 + F_2$  contendo as bases desejadas é

$$\mathcal{B} := (\mathcal{B}_1 \setminus \mathcal{B}_{12}) \dot{\cup} \overbrace{\mathcal{B}_{12} \dot{\cup} (\mathcal{B}_2 \setminus \mathcal{B}_{12})}^{\mathcal{B}_2} = \mathcal{B}_1 \dot{\cup} (\mathcal{B}_2 \setminus \mathcal{B}_{12}) = \mathcal{B}_1 \cup \mathcal{B}_2$$

Contando elementos obtemos

$$\dim(F_1 + F_2) := |\mathcal{B}| = (k - m) + m + (\ell - m) = k + \ell - m.$$

Resta checar as duas propriedades de uma base.  $\mathcal{B}$  gera  $F_1 + F_2$ : Os elementos de  $F_1 + F_2$  são da forma  $f_1 + f_2$  onde  $f_1 \in F_1$  (assim é CL em  $\mathcal{B}_1$ ) e  $f_2 \in F_2$  (assim é CL em  $\mathcal{B}_2$ ). Consequentemente  $f_1 + f_2$  é CL em  $\mathcal{B}_1 \cup \mathcal{B}_2 = \mathcal{B}$ .  $\mathcal{B}$  é LI em  $F$ : Seja  $\mathcal{B}_1 = \{\xi_1, \dots, \xi_k\}$  e  $\mathcal{B}_2 \setminus \mathcal{B}_{12} = \{\eta_1, \dots, \eta_{\ell-m}\}$ . Suponha por absurdo que  $\mathcal{B}$  é LD, ou seja existem escalares  $\alpha_i, \beta_i$  não todos nulos tal que

$$\underbrace{\alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_k \xi_k}_{=: -v_1} + \underbrace{\beta_1 \eta_1 + \dots + \beta_{\ell-m} \eta_{\ell-m}}_{=: v_1} = \mathcal{O}$$

Não todos  $\beta_i$ 's são nulos (caso contrário  $\mathcal{B}_1$  é LD, contradição). Assim  $v_1 \in F_2 \setminus (F_1 \cap F_2)$ . De outro lado  $-v_1$ , então  $v_1$ , é elemento do subespaço  $F_1$ . Assim  $v_1 \in (F_1 \cap F_2)$  e  $v_1 \notin (F_1 \cap F_2)$ . Contradição.  $\square$

**Corolário 3.2.3.** *Sejam  $F, G \subset E$  subespaços de dimensões finitas, então:*

$$F \oplus G = E \quad \Leftrightarrow \quad \begin{cases} \dim F + \dim G = \dim E \\ F \cap G = \{\mathcal{O}\} \end{cases}$$

*Demonstração.* ' $\Rightarrow$ ' Fórmula (3.2.1) usando que a interseção tem dimensão zero. ' $\Leftarrow$ ' Suponha que  $F \cap G = \{\mathcal{O}\}$  e que as dimensões de  $F$  e  $G$  adicionam à dimensão de  $E$ . Segundo Lema 2.3.2 a soma  $F + G$  é um subespaço de  $E$ . Então  $F + G = E$  segundo Teorema 3.2.1 (d).  $\square$

**Exercício 3.2.4** (Subespaços do espaço  $M(n \times n)$  das matrizes quadradas). <sup>1</sup>

<sup>1</sup> As dimensões para seu controle: 2.  $\dim \mathcal{T} = n(n+1)/2$   
3. (a)  $2 \frac{(n-1)n}{2} + (n-1) = n^2 - 1$  (b)  $n(n-2) + n = n(n-1)$  (c)  $(n-1)^2 + n = n^2 - (n-1)$

1. Sejam  $\mathcal{A}, \mathcal{S} \subset M(n \times n)$  os subespaços das matrizes anti-/simétricas.
- (a) Para cada par  $(i, j) \in \{1, \dots, n\} \times \{1, \dots, n\}$  seja  $\mathbf{e}_+^{ij}$  a matriz  $n \times n$  cujos elementos nas posições  $ij$  e  $ji$  são iguais a 1 e os demais são zero. Prove que estas matrizes constituem uma base  $\{\mathbf{e}_+^{ij}\}$  para  $\mathcal{S}$ .
- (b) De modo análogo, obtenha uma base  $\{\mathbf{e}_-^{ij}\}$  para  $\mathcal{A}$ .
- (c) Conclua que

$$\dim \mathcal{S} = \frac{n(n+1)}{2} \quad \dim \mathcal{A} = \frac{n(n-1)}{2}$$

Calcule  $\dim \mathcal{S} + \dim \mathcal{A}$  e lembre-se que  $\dim M(n \times n) = n^2$ . Conclua que

$$M(n \times n) = \mathcal{S} \oplus \mathcal{A}$$

Antes, no Exercício 2.3.7, tenhamos obtido uma prova alternativa desse.

2. As matrizes  $\mathbf{t} = (t_{ij}) \in M(n \times n)$  tais que  $t_{ij} = 0$  quando  $i < j$  são chamadas **triangulares inferiores**. Prove que elas constituem um subespaço  $\mathcal{T} \subset M(n \times n)$ . Obtenha uma base para  $\mathcal{T}$  e determine a sua dimensão.
3. Obtenha uma base e conseqüentemente determine a dimensão de cada um dos seguintes subespaços de  $M(n \times n)$  as quais são composto de
- (a) matrizes  $\mathbf{a} = (a_{ij})$  de **traço** (a soma dos elementos da diagonal)

$$\text{tr} : M(n \times n) \rightarrow \mathbb{R}, \quad \mathbf{a} \mapsto \text{tr } \mathbf{a} := \sum_{i=1}^n a_{ii}$$

nulo, ou seja  $\text{tr } \mathbf{a} = 0$ .

- (b) matrizes cuja primeira e última linha são iguais
- (c) matrizes cuja primeira linha e primeira coluna são iguais



Parte II

Teoria das transformações  
lineares



## Capítulo 4

# Transformações lineares

No Capítulo 4 denotamos de  $E, F$  espaços vetoriais

$$E = (E, +, \cdot, \mathbb{K}), \quad F = (F, +, \cdot, \mathbb{K})$$

ambos sobre o mesmo corpo  $\mathbb{K}$ . Na primeira leitura pense em  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ . As letras  $m, n$  denotam números naturais ou zero.

### 4.1 Exemplos e construção

**Definição 4.1.1.** Uma **transformação linear (TL)**, também chamado de **homomorfismo de espaços vetoriais** ou **operador linear**, é uma aplicação

$$A : E \rightarrow F, \quad v \mapsto A(v) =: Av$$

a qual preserva as operações em  $E$  e  $F$ , ou seja

$$\text{(Linearidade)} \quad \begin{cases} A(\alpha v) = \alpha Av \\ A(v + w) = Av + Aw \end{cases}$$

para todos os escalares  $\alpha \in \mathbb{K}$  e todos os vetores  $v, w \in E$ . Note-se que nos lados esquerdos aparecem as operações em  $E$  e nos lados direitos aquelas em  $F$ .

Como indicado acima vamos escrever no caso de aplicações lineares geralmente  $Av$  em vez de  $A(v)$ . Assim  $Av$  já sinaliza que  $A$  é linear. Note-se que

$$\text{(Linearidade)} \quad \Leftrightarrow \quad A(\alpha u + \beta v) = \alpha Au + \beta Av, \quad \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K}, \forall u, v \in E$$

**Lema 4.1.2.** *Seja  $A : E \rightarrow F$  uma TL. Então*

- (i)  $A\mathcal{O} = \mathcal{O}$  *(leva o vetor nulo de  $E$  no vetor nulo de  $F$ )*
- (ii)  $A(-v) = -(Av)$  *(leva inversos em inversos)*
- (iii)  $A(u - v) = Au - Av$

$$(iv) A(\alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_k v_k) = \alpha_1 A v_1 + \cdots + \alpha_k A v_k \quad (\text{leva CLs em CLs})$$

para todos os vetores  $u, v, v_i \in E$  e escalares  $\alpha_i \in \mathbb{K}$ .

*Demonstração.*

$$(i) A\mathcal{O} = A(\mathcal{O} + \mathcal{O}) \stackrel{\text{linear}}{=} A\mathcal{O} + A\mathcal{O}, \text{ então } A\mathcal{O} = \mathcal{O} \text{ segundo Lema 1.1.5 3b)}$$

$$(ii) A(-v) + Av \stackrel{\text{linear}}{=} A(-v + v) = A\mathcal{O} \stackrel{(i)}{=} \mathcal{O}.$$

$$(iii) A(u - v) \stackrel{\text{linear}}{=} Au + A(-v) \stackrel{(ii)}{=} Au - Av.$$

(iv) Indução sobre  $k$  baseado na linearidade.  $\square$

**Exercício 4.1.3.** Considere os elementos de  $\mathbb{R}^2$  dados por

$$u_1 = (2, -1), \quad u_2 = (1, 1), \quad u_3 = (-1, -4),$$

e

$$v_1 = (1, 3), \quad v_2 = (2, 3), \quad v_3 = (5, 6).$$

Decida se existe ou não uma transformação linear  $A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que

$$Au_1 = v_1, \quad Au_2 = v_2, \quad Au_3 = v_3$$

**Solução.** Se  $A$  é linear então escrevendo  $u_3$  como CL de  $u_1$  e  $u_2$ , ou seja  $u_3 = \alpha u_1 + \beta u_2$ , o elemento  $v_3 = Au_3$  deve ser CL de  $v_1 = Au_1$  e  $v_2 = Au_2$  com os mesmos coeficientes. Com efeito

$$v_3 = Au_3 = A(\alpha u_1 + \beta u_2) \stackrel{\text{lin.}}{=} \alpha Au_1 + \beta Au_2 = \alpha v_1 + \beta v_2$$

Então vamos checar se é verdadeiro isso: Determinamos  $\alpha$  e  $\beta$  primeiro

$$\begin{bmatrix} -1 \\ -4 \end{bmatrix} = u_3 = \alpha u_1 + \beta u_2 = \begin{bmatrix} 2\alpha \\ -\alpha \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \beta \\ \beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2\alpha + \beta \\ -\alpha + \beta \end{bmatrix}$$

Comparando os primeiros membros obtemos  $\beta = -1 - 2\alpha$ . Use isso na comparação dos segundos membros para obter  $\alpha = \beta + 4 = -1 - 2\alpha + 4 = 3 - 2\alpha$ . Assim  $\alpha = 1$  e  $\beta = -3$ . Basta calcular

$$\alpha v_1 + \beta v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} - 3 \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 \\ -6 \end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix} 5 \\ 6 \end{bmatrix} = v_3$$

Então não existe uma tal transformação linear  $A$ .

**Exercício 4.1.4.** Mesma pergunta como no Exercício 4.1.3 mas a) com  $v_3 = (-5, -6)$  e b) com  $v_3 = (5, -6)$ .

**Exemplo 4.1.5** (Derivação e convolução).

**(Derivação)** Seja  $k \in \mathbb{N}$  ou  $k = \infty$ , então é linear o operador derivada

$$D : C^k(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^k(\mathbb{R}, \mathbb{R}), \quad f \mapsto f' := \frac{d}{dx} f$$

**(Convolução)** Dada uma função contínua  $k: [a, b] \times [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ , Seja  $k \in \mathbb{N}$  ou  $k = \infty$ , então é linear o operador definido por

$$K: C^0([a, b], \mathbb{R}) \rightarrow C^0([a, b], \mathbb{R}), \quad f \mapsto \int_a^b k(\cdot, y)f(y) dy$$

No caso particular  $k(x, y) = g(x-y)$  onde  $g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  é uma dada função contínua o operador  $K_g$  definido por

$$(K_g f)(x) := \int_a^b g(x-y)f(y) dy$$

é chamado de **convolução** das funções  $f$  e  $g$ , notação  $f * g := K_g f$ .

#### 4.1.1 O espaço vetorial das transformações lineares

**Definição 4.1.6** (O espaço vetorial  $\mathcal{L}(E, F)$ ). O conjunto

$$\mathcal{L}(E, F) := \{A \mid A: E \rightarrow F \text{ transformação linear}\}$$

de todas as transformações lineares entre  $E$  e  $F$  seja munido das operações

$$\begin{aligned} + : \mathcal{L}(E, F) \times \mathcal{L}(E, F) &\rightarrow \mathcal{L}(E, F) & \cdot : \mathbb{K} \times \mathcal{L}(E, F) &\rightarrow \mathcal{L}(E, F) \\ (A, B) &\mapsto A + B & (\alpha, A) &\mapsto \alpha A \end{aligned}$$

definidas assim  $(A + B)v := Av + Bv$  e  $(\alpha A)v := \alpha(Av)$ .

Note que  $A + B, \alpha A: E \rightarrow F$  realmente são lineares. Por exemplo, vale

$$(\alpha A)(v + w) \stackrel{\text{def.}}{=} \alpha(A(v + w)) \stackrel{\text{lin.}}{=} \alpha(Av + Aw) \stackrel{\text{distr.}}{=} \alpha(Av) + \alpha(Aw)$$

e o lado direito é  $(\alpha A)v + (\alpha A)w$  pela definição de  $\alpha A$ .

**Lema 4.1.7.** *O conjunto  $\mathcal{L}(E, F)$  das transformações lineares de  $E$  para  $F$  munido das operações '+' e '\cdot' forma um espaço vetorial*

$$\mathcal{L}(E, F) = (\mathcal{L}(E, F), +, \cdot, \mathbb{K})$$

sobre o corpo  $\mathbb{K}$ . O vetor nulo de  $\mathcal{L}(E, F)$  é a TL nula  $\mathcal{O}: E \rightarrow F, v \mapsto \mathcal{O}$ .<sup>1</sup>

*Demonstração.* Deixamos ao leitor verificar os axiomas na Definição 1.1.17.  $\square$

**Definição 4.1.8** (Operadores lineares em  $E$ ). No caso  $F = E$  os elementos de  $\mathcal{L}(E) := \mathcal{L}(E, E)$  são chamados de **operadores lineares em  $E$**  e o operador

$$I = I_E: E \rightarrow E, \quad v \mapsto v \tag{4.1.1}$$

é chamado de **operador identidade** em  $E$ .

<sup>1</sup> o primeiro  $\mathcal{O}$  é  $\mathcal{O}_{\mathcal{L}(E, F)}$  e o outro  $\mathcal{O}_F$ ; para legibilidade não escrevemos demais subscritos

### 4.1.2 O espaço dual

**Definição 4.1.9** (O espaço dual  $E^*$ ). No caso  $F = \mathbb{K}$  o espaço  $E^* := \mathcal{L}(E, \mathbb{K})$  é chamado de **espaço dual** de  $E$ . Chama-se os elementos  $\phi \in E^*$  de **funcionais  $\mathbb{K}$ -lineares** em  $E$  ou, no caso  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ , **funcionais lineares**, às vezes **reais**.

**Exercício 4.1.10.** A expressão geral de um funcional linear  $\phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  é

$$\phi(x, y, z) = ax + by + cz$$

onde  $a, b, c$  são números reais determinando  $\phi$ . Dados os elementos

$$u = (1, 2, 3), \quad v = (-1, 2, 3), \quad w = (1, -2, 3),$$

de  $\mathbb{R}^3$  determine  $a, b, c$  de tal modo que se tenha  $\phi u = 1$ ,  $\phi v = 0$  e  $\phi w = 0$ .<sup>2</sup>

**Exercício 4.1.11.** Seja  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  uma base do espaço vetorial real<sup>3</sup>  $E$ . Para  $i = 1, 2, \dots, n$  seja  $\phi_i \in E^* := \mathcal{L}(E, \mathbb{R})$  determinado pelos valores na base  $\mathcal{B}$

$$\phi_i \xi_1 = 0, \quad \dots, \quad \phi_i \xi_{i-1} = 0, \quad \phi_i \xi_i = 1, \quad \phi_i \xi_{i+1} = 0, \quad \dots, \quad \phi_i \xi_n = 0$$

veja (4.1.3). Prove que  $\mathcal{B}^* := \{\phi_1, \dots, \phi_n\}$  é uma base de  $E^*$  (chamada de **base dual** de  $\mathcal{B}$ ). Mostre que se tem  $\phi_i v = v_i$  para todo  $v = v_1 \xi_1 + \dots + v_n \xi_n \in E$ .

**Exemplo 4.1.12** (Funcionais lineares  $\varphi, \psi \in E^*$ ). Seja  $E = C^0([a, b])$  o espaço vetorial real das funções contínuas  $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  neste intervalo.

(**Integração**) A função  $\varphi : E \rightarrow \mathbb{R}$  definida por

$$\varphi(f) := \int_a^b f(x) dx$$

é linear e assim  $\varphi \in E^*$

(**Avaliação**) Dado um ponto  $x_0 \in [a, b]$ , a função  $\psi : E \rightarrow \mathbb{R}$  definida por

$$\psi(f) := f(x_0)$$

é linear e assim  $\psi \in E^*$ .

### Isomorfismos

Isomorfismo e inversa serão tratados com mais detalhes na Seção 5.3.

**Definição 4.1.13** (Isomorfismo). Um **isomorfismo** entre espaços vetoriais  $E$  e  $F$  é uma transformação linear (homomorfismo)  $T : E \rightarrow F$  tal que a aplicação

$$T : E \rightarrow F \text{ é } \mathbf{bijetiva} \quad :\Leftrightarrow \quad \begin{cases} \mathbf{injetiva} & :\Leftrightarrow Tu = Tv \Rightarrow u = v \\ \mathbf{e} \\ \mathbf{sobrejetiva} & :\Leftrightarrow \forall v \in F \exists u \in E : Tu = v \end{cases}$$

Se existe um isomorfismo entre  $E$  e  $F$  dizemos “ $E$  e  $F$  são **isomorfos**” e escrevemos  $E \simeq F$ , ou ainda  $E \stackrel{T}{\simeq} F$  para destacar quem é o isomorfismo.

<sup>2</sup> A resposta para seu controle:  $a = -\frac{1}{2}$ ,  $b = \frac{1}{4}$ ,  $c = 0$ .

<sup>3</sup> ‘real’ indica que o corpo são os números reais  $\mathbb{R}$

**Definição 4.1.14** (Inversa). Uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  é chamado **invertível** caso existe um  $B \in \mathcal{L}(F, E)$  tal que  $AB = I_F$  e  $BA = I_E$ . Neste caso  $B$  é único e chamado **a inversa** de  $A$ , símbolo  $A^{-1} := B$

**Comentário 4.1.15.** Dado um isomorfismo  $T : E \rightarrow F$ , definimos a aplicação

$$S : F \rightarrow E, \quad f \mapsto v$$

onde  $v \in E$  é o único vetor tal que  $Tv = f$ , veja (5.3.1). Pode checar que  $S$  é linear e bijetiva, ou seja um isomorfismo, e que  $S$  é a inversa de  $T$ .

A composição  $BA$  de dois isomorfismos é um isomorfismo e sua inversa é a composição das inversas – mas na ordem oposta

$$(BA)^{-1} = A^{-1}B^{-1} \quad (4.1.2)$$

### 4.1.3 Construção de transformações lineares

Uma base **ordenada** é uma base  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  cujos elementos são enumerados, alternativamente escreve-se na forma de uma lista ordenada  $(\xi_1, \dots, \xi_n)$ .

**Proposição 4.1.16.** *A fim de definir um homomorfismo  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  basta escolher as imagens de uma base (ordenada)  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  de  $E$ :*

**EXISTÊNCIA.** *Escolha uma lista  $f := (f_1, \dots, f_n)$  de  $n := \dim E$  elementos  $f_j$  do contradomínio  $F$ , repetições não excluídas, e defina*

$$A_f \xi_j := f_j, \quad j = 1, \dots, n \quad (*_f)$$

*Então estende  $A_f$  ao  $E$  inteiro usando (Linearidade): Dado  $u \in E$ , exprime  $u$  em respeito à base  $\mathcal{B}$  na forma  $u = \sum_{j=1}^n \alpha_j \xi_j$  onde os escalares  $\alpha_j$  são únicas – são as chamadas coordenadas do vetor  $u$ , veja (3.1.1). Defina*

$$A_f u := \sum_{j=1}^n \alpha_j f_j \stackrel{(*_f)}{=} \sum_{j=1}^n \alpha_j A_f \xi_j \quad (4.1.3)$$

**UNICIDADE.** *Se  $B \in \mathcal{L}(E, F)$  satisfaz  $(*_f)$ , levando os  $\xi_j$  nos  $f_j$ , então  $B = A_f$ .*

**Demonstração.** Deixamos ao leitor a tarefa simples de checar que  $A_f$  definido acima é linear, ou seja  $A_f \in \mathcal{L}(E, F)$ , e é unicamente determinado por  $(*_f)$ .  $\square$

Note-se que  $A_f$  não só depende da escolha dos elementos  $f_j$  de  $F$ , mas também da escolha da base  $\mathcal{B}$  de  $E$ . Por isso às vezes escrevemos

$$A_f^{\mathcal{B}} = A_f$$

**Exercício 4.1.17.** Mostre: os membros da lista  $f = (f_1, \dots, f_n) \in F^{\times n}$  formam

- a) um conjunto LI de  $n$  elementos  $\Leftrightarrow A_f$  é injetivo
- b) um conjunto gerando  $F$   $\Leftrightarrow A_f$  é sobrejetivo

c) uma base de  $F$   $\Leftrightarrow A_f$  é um isomorfismo (e  $\dim E = \dim F$ )

Se lembra da diferença entre lista e conjunto? O conjunto  $X := \{f_1, \dots, f_n\}$  dos  $f_j$ 's não necessariamente contem  $n$  elementos: por exemplo, se escolhe para cada um membro  $f_j$  da lista  $f$  o mesmo vetor  $f$  o conjunto  $X$  contem 1 elemento.

**Teorema 4.1.18.** *Seja  $\dim F$  finita e  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  uma base de  $E$ , então*

$$\begin{aligned} \Psi = \Psi_{\mathcal{B}} : F^{\times n} &\rightarrow \mathcal{L}(E, F) \\ f &\mapsto A_f \end{aligned} \quad (4.1.4)$$

é um isomorfismo. Lembre-se de  $(*_f)$  que  $A_f$  é determinado por  $A_f \xi_j := f_j$ .

*Demonstração.* Segundo Proposição 4.1.16 é suficiente avaliar TLs numa base. LINEAR. Segue de  $A_{\alpha f + \beta g} \xi_j := (\alpha f + \beta g)_j = \alpha f_j + \beta g_j =: \alpha A_f \xi_j + \beta A_g \xi_j$ . INJETIVO. Suponha  $A_f = A_g$ . Então  $f_j := A_f \xi_j = A_g \xi_j := g_j$  para todos os  $j$ . SOBREJETIVO. Dado  $B \in \mathcal{L}(E, F)$ , defina  $f_j := B \xi_j, \forall j$ . Assim  $A_f = B$ .  $\square$

Lembre-se do Exercício 3.1.23 que  $\dim F^{\times n} = n \dim F$ . Vamos ver no futuro, veja Corolário 5.3.9, que isomorfismos preservam dimensões – o que implica

**Corolário 4.1.19.**  $\dim \mathcal{L}(E, F) = \dim F^{\times n} = \dim E \cdot \dim F$

**Exercício 4.1.20.** Mostre que  $\dim \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m) = \dim M(m \times n)$ . Dado um corpo  $\mathbb{K}$ , vale analogamente  $\dim \mathcal{L}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m) = \dim M(m \times n; \mathbb{K})$ .

**Comentário 4.1.21** (Extensão de TLs). Suponha que em vez de uma base de  $E$  só temos um subconjunto  $\mathcal{X} \subset E$  LI e com  $k$  elementos  $\mathcal{X} = \{\xi_1, \dots, \xi_k\}$ , particularmente  $k = |\mathcal{X}| \leq \dim E =: n$ . Note-se que  $\mathcal{X}$  é uma base do subespaço  $\langle \mathcal{X} \rangle$ . Seja  $f = (f_1, \dots, f_k) \in F^{\times k}$  uma lista com  $k := \dim \langle \mathcal{X} \rangle = |\mathcal{X}|$  membros. Conforme Proposição 4.1.16 isso determina unicamente uma TL injetiva

$$A_f^{\mathcal{X}} : E \supset \langle \mathcal{X} \rangle \rightarrow F, \quad A_f^{\mathcal{X}} \xi_j := f_j \quad (j = 1, \dots, k)$$

Então existe uma transformação linear

$$A_{\tilde{f}}^{\tilde{\mathcal{X}}} : E \rightarrow F$$

extendendo  $A_f^{\mathcal{X}}$ , ou seja a restrição  $A_{\tilde{f}}^{\tilde{\mathcal{X}}} |_{\langle \mathcal{X} \rangle}$  é  $A_f^{\mathcal{X}}$ . Para construir a extensão I) estende-se o conjunto LI  $\mathcal{X}$  a uma base de  $E$  usando o Teorema 3.2.1 (b) e II) apensa-se à lista  $f$  mais  $n - k$  membros.

## 4.2 Matrizes

### Matrizes são transformações lineares

Para ver isso escolhemos uma matriz  $\mathbf{a} \in M(m \times n; \mathbb{K})$  e consideramos a aplicação

$$\mathbf{a} : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m, \quad x \mapsto \mathbf{a}x$$



a qual leva uma lista  $x \in \mathbb{K}^m$  para a lista definida pelo produto matriz

$$\mathbf{a}x = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \cdots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots + a_{mn}x_n \end{bmatrix}$$

Lembrando a notação  $\mathbf{a}_{\bullet j}$  para colunas introduzido em (1.2.3), continuamos

$$= \underbrace{\begin{bmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix}}_{\mathbf{a}_{\bullet 1}} x_1 + \cdots + \underbrace{\begin{bmatrix} a_{1n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix}}_{\mathbf{a}_{\bullet n}} x_n =: (\mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n}) \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad (4.2.1)$$

No último passo definimos uma nova notação a qual vai ser bem útil. O símbolo que usamos quer lembrar o produto matriz, para não precisamos memorizar mais uma fórmula. Na nova notação é fácil ver que  $\mathbf{a}(\alpha x + \beta y) = \alpha \mathbf{a}x + \beta \mathbf{a}y$  mostrando que  $\mathbf{a}: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$  é linear, então  $\mathbf{a} \in \mathcal{L}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m)$ .

**Comentário 4.2.1** (Espaço -coluna e -linha). A imagem de uma matriz

$$\text{Im}(\mathbf{a}) := \{\mathbf{a}x \mid x \in \mathbb{K}^n\} = \text{Esp-col}(\mathbf{a}) \subset \mathbb{K}^m, \quad \mathbf{a} \in M(m \times n; \mathbb{K}) \quad (4.2.2)$$

é igual ao espaço-coluna como (4.2.1) mostra. Como  $\text{Esp-col}(\mathbf{a})$  e  $\text{Esp-lin}(\mathbf{a})$  são fechados sob adição e multiplicação, são subespaços de  $\mathbb{K}^m$  e  $\mathbb{K}^n$ . As dimensões

$$\text{pc}(\mathbf{a}) := \dim \text{Esp-col}(\mathbf{a}) = \dim \text{Im}(\mathbf{a}), \quad \text{pl}(\mathbf{a}) := \dim \text{Esp-lin}(\mathbf{a}) \quad (4.2.3)$$

são chamadas de **posto-coluna** e **posto-linha** da matriz  $\mathbf{a}$ .

**Teorema 4.2.2** (Postos linha e coluna são iguais).  $\text{pl}(\mathbf{a}) = \text{pc}(\mathbf{a}) = \dim \text{Im}(\mathbf{a})$

*Demonstração.* Seja  $\mathbf{a}$  uma matriz  $m \times n$ . '≤' Seja  $p := \text{pc}(\mathbf{a})$  a dimensão do espaço coluna e  $\mathcal{X} = \{\xi_1, \dots, \xi_p\}$  uma base ordenada dele. Usamos a notação

$$\xi_\ell = \begin{bmatrix} b_{1\ell} \\ \vdots \\ b_{m\ell} \end{bmatrix}$$

Assim cada uma coluna  $\mathbf{a}_{\bullet j}$  é CL em  $\mathcal{X}$  com coeficientes únicos  $c_{ij} \in \mathbb{K}$ , ou seja

$$\begin{bmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{bmatrix} =: \mathbf{a}_{\bullet j} = \xi_1 c_{1j} + \cdots + \xi_p c_{pj} = \sum_{\ell=1}^p \xi_\ell c_{\ell j} = \begin{bmatrix} \sum_{\ell=1}^p b_{1\ell} c_{\ell j} \\ \vdots \\ \sum_{\ell=1}^p b_{m\ell} c_{\ell j} \end{bmatrix}$$

Isso mostra que a  $ij$ -ésima entrada da matriz  $\mathbf{a}$  é dada por

$$a_{ij} = \sum_{\ell=1}^p b_{i\ell} c_{\ell j}$$

Usamos esta fórmula para ver que a  $i$ -ésima linha

$$\begin{aligned} \mathbf{a}_{i\bullet} &= [a_{i1} \quad \dots \quad a_{in}] = \left[ \sum_{\ell=1}^p b_{i\ell} c_{\ell 1} \quad \dots \quad \sum_{\ell=1}^p b_{i\ell} c_{\ell n} \right] \\ &= \sum_{\ell=1}^p b_{i\ell} \underbrace{[c_{\ell 1} \quad \dots \quad c_{\ell n}]}_{=: \eta_{\ell} \in \text{Esp-lin}(\mathbf{a})} \end{aligned}$$

é CL no conjunto das listas  $\eta_1, \dots, \eta_p$  de  $n$  escalares cada uma. Assim  $\text{Esp-lin}(\mathbf{a})$  é contido no subespaço  $Y$  gerado pelo conjunto  $\mathcal{Y} := \{\eta_k \mid k = 1, \dots, p\}$ . Note que  $\mathcal{Y}$  contém no máximo  $p$  elementos ( $< p$  no caso de dobros). Assim

$$\text{pl}(\mathbf{a}) := \dim \text{Esp-lin}(\mathbf{a}) \leq \dim Y \leq |\mathcal{Y}| \leq p =: \text{pc}(\mathbf{a})$$

' $\geq$ ' Usando ' $\leq$ ' para a transposta obtemos  $\text{pc}(\mathbf{a}) = \text{pl}(\mathbf{a}^t) \leq \text{pc}(\mathbf{a}^t) = \text{pl}(\mathbf{a})$ .  $\square$

Acima temos verificado que cada uma matriz é uma transformação linear. E vice versa?

Escreva as colunas de uma matriz  $\mathbf{a}$  como lista, ou seja  $f_{\mathbf{a}} = (\mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n})$ . Agora considere o operador linear  $A_{f_{\mathbf{a}}}^{\mathcal{E}^n}$  definido em (4.1.3) e defina a aplicação

$$\text{M}(m \times n; \mathbb{K}) \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m), \quad \mathbf{a} \mapsto A_{f_{\mathbf{a}}}^{\mathcal{E}^n} \quad (4.2.4)$$

onde  $\mathcal{E}^n = \{e_1, \dots, e_n\}$  é a base canônica de  $\mathbb{K}^n$ . Note que  $A_{f_{\mathbf{a}}}^{\mathcal{E}^n} = \mathbf{a}$ , com efeito

$$A_{f_{\mathbf{a}}}^{\mathcal{E}^n} e_i \stackrel{(*f_{\mathbf{a}})}{=} \mathbf{a}_{\bullet i} = \mathbf{a} e_i, \quad i = 1, \dots, n$$

e então lembre-se de UNICIDADE em Proposição 4.1.16.

Como a aplicação  $\mathbf{a} \mapsto \mathbf{a}$  é obviamente linear e injetivo, só falta sobrejetivo para ser um isomorfismo. Dado  $A \in \mathcal{L}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m)$ , coloque as listas  $Ae_1, \dots, Ae_n \in \mathbb{K}^m$  como colunas de uma matriz, notação  $[A]$ .<sup>4</sup> O leitor pode verificar que esta matriz  $[A]$  é levado ao operador  $A$ , em símbolos  $A_{f_{[A]}}^{\mathcal{E}^n} = A$ . Isso prova sobrejetividade.<sup>5</sup> Deixa nos formalizar esta idéia próximo.

<sup>4</sup> Verifique que os membros da lista  $Ae_i$  são as entradas do vetor coordenada  $[Ae_i]_{\mathcal{E}^m}$ .

<sup>5</sup> Alternativamente, vamos ver no futuro que, como as dimensões são iguais e finito, injetividade de uma TL é equivalente a sobrejetividade.

# Aula 14



### Transformações lineares representadas como matrizes

Como temos visto acima uma transformação linear  $A : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$  corresponde naturalmente, utilizando as bases canônicas

$$\mathcal{E}^n = \{e_1, \dots, e_n\}, \quad \mathcal{E}^m = \{E_1, \dots, E_m\}$$

a uma matriz  $[A] \in M(m \times n; \mathbb{K})$ . Com efeito, seja  $[Ae_i]_{\mathcal{E}^m} \in M(m \times 1; \mathbb{K})$  o vetor coordenada do elemento  $Ae_i \in \mathbb{K}^m$ , veja (3.1.2). Usando estes vetores coordenadas como colunas de uma matriz obtém-se

$$[A] = [A]_{\mathcal{E}^n, \mathcal{E}^m} := [[Ae_1]_{\mathcal{E}^m} \dots [Ae_n]_{\mathcal{E}^m}] \in M(m \times n; \mathbb{K})$$

chamado de **matriz da transformação linear  $A : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$  em respeito às bases canônicas**.

O caso geral de associar uma matriz  $\mathbf{a}$  a uma transformação linear  $A : E \rightarrow F$  entre espaços vetoriais munidos de bases ordenadas  $\mathcal{U} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  e  $\mathcal{V} = \{\eta_1, \dots, \eta_m\}$  será investigado em grande detalhe na Seção 7 depois tratar isomorfismos e inversas na Seção 5.3.1. Sim, as colunas de esta matriz serão os vetores coordenadas (3.1.2), com efeito defina-se

$$\mathbf{a} = [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}} := [[A\xi_1]_{\mathcal{V}} \dots [A\xi_n]_{\mathcal{V}}] \in M(m \times n; \mathbb{K})$$

**Proposição 4.2.3.** *A aplicação entre espaços vetoriais definido por*

$$\begin{aligned} [\cdot] &= [\cdot]_{\mathcal{E}^n, \mathcal{E}^m} : \mathcal{L}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m) \rightarrow M(m \times n; \mathbb{K}) \\ A &\mapsto [[Ae_1]_{\mathcal{E}^m} \dots [Ae_n]_{\mathcal{E}^m}] \end{aligned}$$

*é um isomorfismo entre espaços vetoriais.*

*Demonstração.* Checar linearidade é rotina. *Injetivo.* Se as matrizes  $[A] = [B]$  são iguais, os vetores coordenadas  $[Ae_i]_{\mathcal{E}^m} = [Be_i]_{\mathcal{E}^m}$  são iguais, e assim as imagens  $Ae_i = Be_i$  dos elementos da base são iguais. Assim  $A = B$  segundo unicidade em Proposição 4.1.16. *Sobrejetivo.* Dado uma matriz  $\mathbf{a}$ , então a matriz do operador  $A_{\mathbf{a}}^{\mathcal{E}^n}$ , veja (4.2.4), é  $\mathbf{a}$ .  $\square$

**Exercício 4.2.4.** Mostre que as entradas  $a_{ij}$  da matriz  $\mathbf{a} := [A]$  satisfazem

$$Ae_i = E_1 a_{1i} + \dots + E_m a_{mi} =: \mathcal{E}^m \mathbf{a}_{\bullet i}$$

para cada um elemento  $e_i$  da base  $\mathcal{E}^n$  e onde  $\mathcal{E}^m = \{E_1, \dots, E_m\}$ .

**Exemplo 4.2.5.** Seja  $A \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3)$  determinado por

$$A(1, 1) = (1, 2, 3) \quad \text{e} \quad A(-1, 1) = (1, 1, 1)$$

Pede-se a matriz  $\mathbf{a}$  de  $A$  relativamente às bases canônicas.

**Uma solução.** Denotamos de  $\mathcal{E}^2 = \{e_1, e_2\}$  e  $\mathcal{E}^3 = \{E_1, E_2, E_3\}$  as bases

canônicas. Precisamos escrever  $Ae_1$  e  $Ae_2$  como CL's dos vetores  $E_1, E_2, E_3$  e colocar os coeficientes como colunas da matriz desejada. Sabemos que

$$A(1, 1) = (1, 2, 3) = (1, 0, 0) + (0, 2, 0) + (0, 0, 3) = E_1 + 2E_2 + 3E_3$$

$$A(1, 1) = A((1, 0) + (0, 1)) = A(e_1 + e_2) = Ae_1 + Ae_2$$

e

$$A(-1, 1) = (1, 1, 1) = (1, 0, 0) + (0, 1, 0) + (0, 0, 1) = E_1 + E_2 + E_3$$

$$A(-1, 1) = A((-1, 0) + (0, 1)) = A(-e_1 + e_2) = -Ae_1 + Ae_2$$

Assim temos 2 equações lineares inhomogêneas para as 2 incógnitas  $x := Ae_1$  e  $y := Ae_2$ , com efeito

$$\begin{cases} x + y = E_1 + 2E_2 + 3E_3 \\ -x + y = E_1 + E_2 + E_3 \end{cases}$$

Aplicamos escalonamento, adicionando a primeira equação para a segunda obtemos  $2y = 2E_1 + 3E_2 + 4E_3$  e assim a CL

$$y = E_1 + \frac{3}{2}E_2 + 2E_3$$

cujas coeficientes formam a **segunda** ( $y = Ae_2$ ) coluna da matriz  $\mathbf{a} := [A]$ . Use na primeira equação para receber os coeficientes da primeira coluna, ou seja

$$x = -y + (E_1 + 2E_2 + 4E_3) = 0E_1 + \frac{1}{2}E_2 + 1E_3$$

Então a matriz é a seguinte

$$\mathbf{a} = [A] = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{1}{2} & \frac{3}{2} \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

Com certeza, vai ter outros caminhos como resolver. Acima vemos um.

**Exercício 4.2.6.** Tem-se uma transformação linear  $A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^4$  tal que

$$A(1, 2) = (1, 1, 1, -1) \quad \text{e} \quad A(3, 4) = (1, 1, 1, 1)$$

Pede-se a matriz  $\mathbf{a}$  de  $A$  relativamente às bases canônicas.

**Exercício 4.2.7** (Vetores linha e coluna). a) Mostre que a matriz de um funcional linear  $\varphi \in (\mathbb{R}^n)^* := \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$  é **uma linha** (matriz  $1 \times n$ ) da forma

$$[\varphi] = [\varphi e_1 \quad \dots \quad \varphi e_n]$$

b) Mostre que a matriz de uma reta no  $\mathbb{R}^n$  passando a origem, ou seja  $R \in \mathcal{L}(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)$ , é **uma coluna** (matriz  $n \times 1$ ) da forma

$$[R] = \begin{bmatrix} R_1 \\ \vdots \\ R_n \end{bmatrix}$$

**Lema 4.2.8** (Na dimensão 1 operadores correspondem a escalares). *Seja  $\dim E = 1$  e  $A \in \mathcal{L}(E)$ , então existe um único escalar  $\alpha \in \mathbb{K}$  tal que o operador corresponde a multiplicação com  $\alpha$ , em símbolos  $A = \alpha I_E$ .*

*Demonstração.* Pegue um elemento não-nulo  $\xi \in E$ . Então  $\mathcal{B} := \{\xi\}$  é uma base de  $E$ : Com efeito é LI como  $\xi \neq \mathcal{O}$ , segundo Comentário 1.3.7 (ii), mas LI é equivalente a gera segundo Corolário 3.1.19. Como  $\mathcal{B}$  é base com um elemento só, todo elemento de  $E$  é uma CL em  $\{\xi\}$ , assim um múltiplo escalar de  $\xi$  com coeficiente único. Então  $E \ni A\xi = \alpha\xi$  para um único  $\alpha \in \mathbb{K}$ .

Analogamente todo  $w \in E$  é da forma  $w = \lambda\xi$  para um único  $\lambda \in \mathbb{K}$ . Segue que

$$Aw = A(\lambda\xi) = \lambda A\xi = \lambda(\alpha\xi) = (\lambda\alpha)\xi = (\alpha\lambda)\xi = \alpha(\lambda\xi) = \alpha w = \alpha I_E w$$

onde usamos vários axiomas do espaço vetorial. Isso prova que  $A = \alpha I_E$ .  $\square$

### 4.3 Dimensão dois – o plano

No plano  $\Pi$  queremos estudar três tipos elementares de transformações lineares, nomeadamente

- rotação  $R_\theta$  por um ângulo  $\theta$  em torno de um centro  $O$  no plano
- projeção ortogonal  $P_L$  sobre uma reta  $L$  no plano
- reflexão  $S_L$  em torno de uma reta  $L$  no plano

Mas o plano  $\Pi$  é composto de pontos... Como pode-se dar  $\Pi$  a estrutura de um espaço vetorial sobre o corpo dos números reais  $\mathbb{R}$ ? Como pode-se adicionar pontos ou multiplicar por números? Não da.

Mas pode-se adicionar flechas  $v$  no plano se consideramos iguais todas as flechas do mesmo comprimento e direção, veja Exemplo 0.0.1. Mais detalhado duas flechas são consideradas iguais se formam os lados opostos de um paralelogramo no qual os outros dois lados conectam, respectivamente, os dois pontos iniciais e os dois pontos terminais. Multiplicação de uma flecha  $v$  com um número real  $\alpha$  muda o comprimento pelo fator  $\alpha$ , trocando a direção caso  $\alpha < 0$  é negativo. Adicionamos duas flechas pondo no ponto termino da primeira flecha o ponto inicial da segunda, veja Figura 1 na introdução do manuscrito.

**Definição 4.3.1** (O espaço vetorial  $\Pi_O$  das flechas no plano de ponto início  $O$ ). Para eliminar a complicação que, dado uma flecha  $v$ , todo ponto  $p \in \Pi$  nos dá uma flecha equivalente (escolhendo  $p$  como ponto início), vamos fixar um ponto do plano, notação  $O \in \Pi$ . Neste caso todo ponto  $p \in \Pi$  representa uma flecha só: por definição a flecha correndo de  $O$  a  $p$ . Vice versa, cada uma flecha em  $\Pi$  é equivalente a uma iniciando no ponto  $O$ . Seja

$$\Pi_O := (\Pi, O)$$

o conjunto das flechas no plano  $\Pi$  com ponto início  $O$ . Identificamos tal flecha com seu ponto termino  $p \in \Pi$ . Escrevendo  $p \in \Pi$  significa que  $p$  é um ponto do

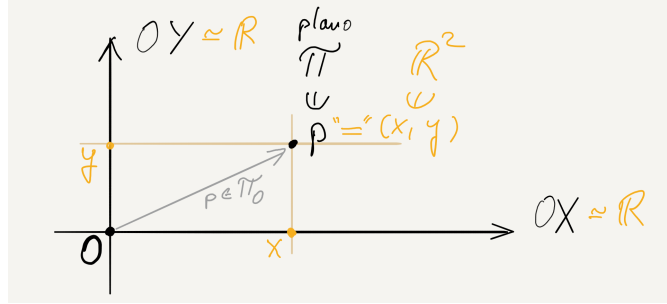


Figura 4.1: Sistema ortogonal de coordenadas  $OXY$  no plano  $\Pi$

plano, escrevendo  $p \in \Pi_O$  significa que  $p$  é a flecha correndo de  $O$  a  $p$ . Para  $\Pi_O$  pode-se verificar os axiomas de um espaço vetorial real sob multiplicação escalar  $\alpha p$  definida como mudando o comprimento da flecha com ponto termino  $p$  pelo fator  $\alpha \in \mathbb{R}$  e adição  $p + q$  definida pelo paralelogramo gerado, veja Figura 4.3.

**Comentário 4.3.2.** Note-se que são em bijeção o conjunto  $\Pi_O$  das flechas no plano  $\Pi$  iniciando no ponto  $O$  e o conjunto  $F$  no Exemplo 0.0.1 cujos elementos são flechas  $v$  no plano junto com todas flechas equivalentes a  $v$ . Adição e multiplicação escalar coincidem. Assim os espaços vetoriais  $F$  e  $\Pi_O$  são isomorfos.

**Comentário 4.3.3** (Sistema de coordenadas ortogonal  $OXY$ ). Escolhendo no plano  $\Pi$  dois eixos  $OX$  e  $OY$  ortogonal um ao outro, notação  $OXY$ , recebemos uma bijeção linear

$$\Pi_O \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad p \mapsto (x, y)$$

como definida em (0.0.1) e ilustrada na Figura 4.1.

### 4.3.1 Rotações

Seja  $\Pi_O$  o plano  $\Pi$  junto com um ponto  $O \in \Pi$  fixado. Suponha que podemos medir distancia no plano, assim ângulos entre semi-retas do mesmo ponto inicial. Para os elementos  $p \in \Pi_O$  (pontos do plano interpretado simultaneamente como flecha de  $O$  ao ponto), denotamos de

- $C_p$  o círculo com centro  $O$  e passando  $p$ , veja Figura 4.2
- $\ell_p$  a semi-reta iniciando em  $O$  e passando  $p$  (se  $p = O$  seja  $\ell_O := \{O\}$ )
- $\ell_p(\theta)$  a semi-reta obtida pela rotação de  $\ell_p$  em torno  $O$  pelo ângulo  $\theta$  no sentido contra-horário

**Definição 4.3.4** (Rotação). A aplicação definida por

$$R_\theta : \Pi_O \rightarrow \Pi_O, \quad p \mapsto \ell_p(\theta) \cap C_p$$

é chamado de **rotação** no plano  $\Pi$  em torno de  $O$  por o ângulo  $\theta$ .



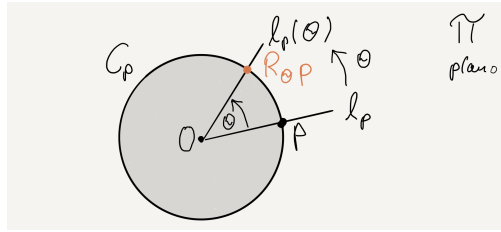


Figura 4.2: Rotação  $R_\theta$  no plano  $\Pi$  em torno do ponto  $O$  por um ângulo  $\theta$

**Comentário 4.3.5** (Preservação de comprimento e ângulos). Como o resultado da rotação é localizado no mesmo círculo a distância de  $O$  fica constante. O ângulo  $\varphi$  entre duas flechas  $p, q \in \Pi_O$  fica constante se aplicamos a rotação  $R_\theta$  pelo *mesmo* ângulo  $\theta$  em ambas flechas. aplicar a rotação  $R_\theta$  pelo mesmo ângulo  $\theta$  em ambas flechas, veja Figura 4.3.

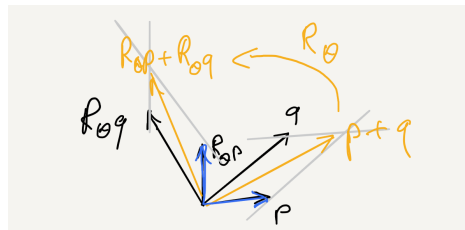


Figura 4.3: Preservação de ângulos

**Lema 4.3.6.** Dado um ângulo  $\theta$ , a rotação  $R_\theta : \Pi_O \rightarrow \Pi_O$  é linear.

*Demonstração.* Lembre que os elementos  $p \in \Pi_O$  são pontos do plano visto como flechas de  $O$  a  $p$ . O comprimento da flecha é a distancia dos ponto  $p$  e  $O$ . Dado  $p$ , denotamos ambos, **comprimento da flecha** e **distancia de  $O$** , com o símbolo  $|p|$ .

PRESERVAÇÃO DE COMPRIMENTO  $\Rightarrow$  MULTIPLICATIVO. Dado um ponto  $p$  e um escalar  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Se  $p = O$  ou  $\alpha = 0$  temos  $R_\theta(\alpha p) = R_\theta(O) = O = \alpha R_\theta(p)$ . Seja então  $p \neq O$  e  $\alpha \neq 0$ . Segundo preservação de comprimento obtemos

$$\frac{|R_\theta(\alpha p)|}{|R_\theta(p)|} = \frac{|\alpha p|}{|p|} = \pm \alpha \quad \text{então} \quad |R_\theta(\alpha p)| = \pm \alpha |R_\theta(p)|$$

onde o sinal em  $+/- \alpha$  depende se  $\alpha$  é positivo/negativo.

Resta eliminar os absolutos. No caso  $\alpha > 0$  os pontos  $\alpha p$  e  $p$  estão na mesma semi-reta, mas rotação preserva esta propriedade, assim  $R_\theta(\alpha p) = \alpha R_\theta(p)$ . No caso  $\alpha < 0$  os pontos  $\alpha p$  e  $p$  estão em semi-retas opostas. Rotação também preserva esta propriedade, assim  $R_\theta(\alpha p)$  e  $R_\theta(p)$  são múltiplos negativos um do outro. Como  $|R_\theta(\alpha p)| = -\alpha |R_\theta(p)|$  segue que  $R_\theta(\alpha p) = \alpha R_\theta(p)$ .

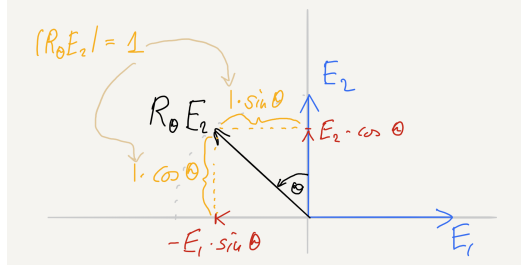


Figura 4.4: Rotação do vetor unitário – coeficientes formam coluna 2 da matriz

PRESERVAÇÃO DE ÂNGULOS  $\Rightarrow$  ADITIVO. Dado pontos  $p, q$ , considere o paralelogramo definindo a soma  $p + q$ . Aplicando a rotação sabemos que  $R_\theta p$  e  $R_\theta q$  formam o mesmo ângulo como  $p$  e  $q$ . Então o paralelogramo gerado por  $R_\theta p$  e  $R_\theta q$  resulta daquele gerado por  $p$  e  $q$  através de aplicar  $R_\theta$ . Mas assim a diagonal  $R_\theta p + R_\theta q$  resulta de aplicar  $R_\theta$  à diagonal  $p + q$  do paralelogramo original, em símbolos  $R_\theta p + R_\theta q = R_\theta(p + q)$ .  $\square$

### A matriz da rotação num sistema ortogonal de coordenadas

Conforme a definição de eixo, veja Comentário 0.0.3, o vetor unitário no eixo  $OX$  é a flecha correndo de  $O$  ao ponto  $X$ , notação  $E_1$ . Analogamente denotamos de  $E_2$  o vetor unitário no eixo  $OY$ .

Por definição a matriz  $\mathbf{r}_\theta$  da rotação  $R_\theta$  em respeito à base  $\mathcal{E} := \{E_1, E_2\}$  contem como colunas os coeficientes (veja Figura 4.4) de

$$R_\theta E_1 = E_1 \cos \theta + E_2 \sin \theta, \quad R_\theta E_2 = -E_1 \sin \theta + E_2 \cos \theta$$

**Lema 4.3.7.** *A matriz da rotação pelo ângulo  $\theta$  é a matriz real*

$$\mathbf{r}_\theta := [R_\theta]_{\mathcal{E}, \mathcal{E}} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \quad (4.3.1)$$

Lembramos que o sistema ortogonal de coordenadas disponibiliza uma correspondência  $\Pi_O \simeq \mathbb{R}^2$  na qual a base  $\{E_1, E_2\}$  corresponde à base canônica  $\mathcal{E}^2 = \{e_1, e_2\}$ . Obviamente é mais confortável trabalhar com as listas de  $\mathbb{R}^2$  como com as flechas de  $\Pi_O$ . Assim vamos trabalhar no futuro com  $\mathbb{R}^2$ .

### 4.3.2 Projeção ortogonal sobre uma reta

Trabalhamos no plano identificado com  $\mathbb{R}^2$  mediante um sistema ortogonal de coordenadas.

**Definição 4.3.8** (Projeção ortogonal). Seja  $a \in \mathbb{R}$  uma constante e seja  $L_a := \mathbb{R}(1, a)$  a reta no  $\mathbb{R}^2$  passando a origem  $\mathcal{O} = (0, 0)$  e o ponto  $(1, a)$  como ilustrado

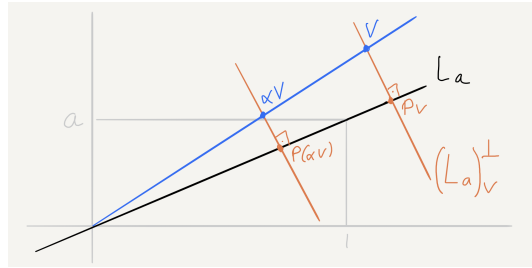


Figura 4.5: Projeção ortogonal  $P$  sobre a reta  $L_a$

na Figura 4.5. Para um elemento  $v \in \mathbb{R}^2$  seja  $(L_a)_v^\perp$  a reta ortogonal a  $L_a$  e passando o ponto  $v$ . Então a aplicação que leva  $v$  à interseção das duas retas

$$P = P_{L_a} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad v \mapsto L_a \cap (L_a)_v^\perp \quad (4.3.2)$$

é chamado de **projeção ortogonal** sobre a reta  $L_a$ .

**Lema 4.3.9.** A projeção ortogonal  $P = P_{L_a} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  é linear.

*Demonstração.* MULTIPLICATIVO. Similarmente como na prova de Lema 4.3.4 discrimina-se três casos  $\alpha < 0$ , ( $\alpha = 0$  ou  $v = \mathcal{O}$ ), e  $\alpha > 0$ . Vamos tratar o caso  $\alpha > 0$  e deixar os outros ao leitor. Para  $\alpha > 0$  e  $v \neq \mathcal{O}$  obtemos

$$\frac{|v|}{|Pv|} = \frac{|\alpha v|}{|P\alpha v|} = \frac{\alpha|v|}{|P\alpha v|}$$

onde temos usado o Teorema do Raio na primeira igualdade. Como  $|v| \neq 0$  segue, cortando  $|v|$ , que  $|P\alpha v| = \alpha|Pv|$ . Como  $P\alpha v$  e  $Pv$  são elementos da mesma ( $\alpha > 0$ ) semi-reta de  $L_a$ , obtém-se  $P\alpha v = \alpha Pv$ .

ADITIVO. A identidade  $P(v + w) = Pv + Pw$  resulta da Figura 4.6.  $\square$

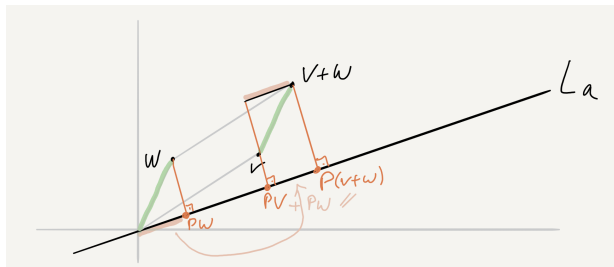
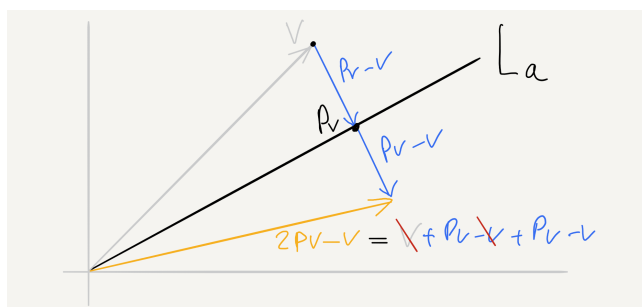


Figura 4.6: A identidade  $P(v + w) = Pv + Pw$

Figura 4.7: Reflexão  $S = 2P - I$  em torno da reta  $L_a$ 

### A matriz da projeção ortogonal

Trabalhamos no plano identificado com  $\mathbb{R}^2$  mediante um sistema ortogonal de coordenadas.

**Lema 4.3.10.** A matriz da projeção ortogonal sobre a reta  $L_a$  é dada por

$$\mathbf{p}_a := [P_{L_a}] = \frac{1}{1+a^2} \begin{bmatrix} 1 & a \\ a & a^2 \end{bmatrix} \quad (4.3.3)$$

*Demonstração.* Lema A.4.1 □

### 4.3.3 Reflexão em torno de uma reta

Trabalhamos no plano identificado com  $\mathbb{R}^2$  mediante um sistema ortogonal de coordenadas.

**Definição 4.3.11** (Reflexão). Dado  $a \in \mathbb{R}$ , a aplicação definida assim

$$\begin{aligned} S = S_{L_a} : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ v &\mapsto v + 2(P_{L_a} v - v) = (2P_{L_a} - I)v \end{aligned} \quad (4.3.4)$$

é chamado de **reflexão** em torno da reta  $L_a$ . Note que  $S = 2P - I$  é linear.

Use Proposição 4.2.3 e a matriz de  $P$  para obter a **matriz da reflexão** em torno da reta  $L_a$ , com efeito

$$\mathbf{s}_a := [S_{L_a}] = 2\mathbf{p}_a - \mathbb{1} = \frac{1}{1+a^2} \begin{bmatrix} 1-a^2 & 2a \\ 2a & -(1-a^2) \end{bmatrix} \quad (4.3.5)$$

**Exercício 4.3.12** (Rotação, projeção, reflexão).

1. Sejam  $R, P, S \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  respectivamente a rotação de  $30^\circ$  em torno da origem, a projeção ortogonal sobre a reta  $y = \frac{1}{3}x$  (notação  $L_{\frac{1}{3}}$ ) e a reflexão em torno da mesma reta.

Dado o vetor  $v = (2, 5)$ , determine suas imagens  $Rv, Pv, Sv$ .

2. Considere os operadores lineares  $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  dado por

$$R = R_{30^\circ}, \quad S = S_{L_2}, \quad P = P_{L_2}.$$

- (a) Mostre que se tem  $PS = SP = P$ .
- (b) Verifique a igualdade  $RSR = S$ .
- (c) Mostre que  $R$  não comuta com  $S$  nem com  $P$ .
- (d) Determine todos os vetores  $v$  tais que  $RPv = 0$  e  $RPv \neq 0$ .

3. Encontre  $a, b, c, d \in \mathbb{R}$  tais que o operador

$$\begin{aligned} A : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto (ax + by, cx + dy) \end{aligned}$$

tenha como núcleo a reta  $y = 3x$ .

## 4.4 Produto de transformações lineares



## Capítulo 5

# Núcleo e imagem

No Capítulo 5 denotamos de  $E, F$  espaços vetoriais

$$E = (E, +, \cdot, \mathbb{K}), \quad F = (F, +, \cdot, \mathbb{K})$$

ambos sobre o mesmo corpo  $\mathbb{K}$ , e denotamos de  $A: E \rightarrow F$  uma transformação linear. Na primeira leitura pense em  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ . As letras  $m, n$  denotam números naturais ou zero.

O primeiro objetivo no Capítulo 5 é associar a uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  dois subespaços

$$N(A) \subset E \xrightarrow{A} F \supset \text{Im}(A)$$

e relacionar seu tamanho mínimo/máximo a injetividade/sobrejetividade de  $A$ . Outros resultados fundamentais são os seguintes: Uma transformação linear  $A$  é injetiva se e somente se leva conjuntos LI em conjuntos LI. Sobrejetividade é equivalente à existencia de uma inversa à direita e injetividade à existencia de uma inversa à esquerda.

**Definição 5.0.1.** Dado uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  chamamos

$N(A) := \{v \in E \mid Av = \mathcal{O}\}$  o **núcleo** de  $A$  e

$\text{Im}(A) := \{Av \mid v \in E\}$  a **imagem** de  $A$

Dado um subconjunto  $X \subset E$ , seja  $AX := \{Ax \mid x \in X\}$  a imagem de  $X$  sob  $A$ .

**Lema 5.0.2.** Os subconjuntos  $N(A) \subset E$  e  $\text{Im}(A) \subset F$  são subespaços.

*Demonstração.* “ $\text{Im}(A)$  fechado sob  $+$ ”: Dado dois elementos da imagem, ou seja  $Av$  e  $Aw$  onde  $v, w \in E$ , então de linearidade  $Av + Aw = A(v + w) \in \text{Im}(A)$ . “ $\text{Im}(A)$  fechado sob  $\cdot$ ”: Se  $\alpha \in \mathbb{K}$  e  $Av \in \text{Im}(A)$ , então  $\alpha Av = A(\alpha v) \in \text{Im}(A)$ . Deixamos ao leitor provar que  $N(A)$  é fechado sob  $\cdot$  e  $+$ .  $\square$

**Definição 5.0.3** (Posto). A dimensão da imagem é chamado de **posto de uma transformação linear**  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , em símbolos

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

**Lema 5.0.4** (Os dois subespaços naturais – mínimo e máximo). *Para uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  injetividade e sobrejetividade correspondem a*

- (i)  $N(A) = \{\mathcal{O}\} \Leftrightarrow A$  é injetivo
- (ii)  $\text{Im}(A) = F \Leftrightarrow A$  é sobrejetivo

*Demonstração.* (i) “ $\Leftarrow$ ” ‘ $\subset$ ’ Seja  $v \in N(A)$ , então  $Av = \mathcal{O} = A\mathcal{O}$  onde temos usado linearidade no segundo passo. Então segundo injetividade como as imagens são iguais, os elementos  $v = \mathcal{O}$  devem ser iguais. ‘ $\supset$ ’ Como subespaço  $N(A)$  contem o vetor nulo. “ $\Rightarrow$ ” Suponha que são iguais as imagens  $Av = Aw$  de dois elementos  $v, w \in E$ . Então  $\mathcal{O} = Av - Aw = A(v - w)$ , e assim  $v - w \in N(A) = \{\mathcal{O}\}$ . Então  $v = w$ .

(ii) “ $\Leftarrow$ ” ‘ $\subset$ ’ trivial. ‘ $\supset$ ’ Dado  $f \in F$ , como  $A$  é sobrejetivo existe um  $v \in E$  tal que  $f = Av$ . Assim  $f \in \text{Im}(A)$ . “ $\Rightarrow$ ” Seja  $f \in F = \text{Im}(A)$ , ou seja  $f = Av$  para um  $v \in E$ , mostrando que  $A$  é sobrejetivo.  $\square$

**Lema 5.0.5.** *Seja  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  e  $X \subset E$ , então*

$$\langle X \rangle = E \quad \Rightarrow \quad \langle AX \rangle = \text{Im}(A)$$

*Demonstração.* ‘ $\subset$ ’ Sem usar  $\langle X \rangle = E$ , um elemento  $f \in \langle AX \rangle$  é da forma de uma soma finita  $f = \sum \alpha_i Ax_i = A \sum \alpha_i x_i \in \text{Im}(A)$  onde  $x_i \in X$  e  $\alpha_i \in \mathbb{K}$ . ‘ $\supset$ ’ Um elemento  $f \in \text{Im}(A) = AE = A\langle X \rangle$  é da forma de uma soma finita  $f = A \sum \alpha_i x_i = \sum \alpha_i Ax_i \in \langle AX \rangle$  onde  $x_i \in X$  e  $\alpha_i \in \mathbb{K}$ .  $\square$

Como  $\text{Im}(A) \subset F$  é um subespaço já sabemos de Teorema 3.2.1 que sua dimensão não é maior daquela de  $F$ . É uma surpresa que isso vale para  $\dim E$  também. Este fato será utilizado no famoso Teorema 5.4.1 de núcleo e imagem.

**Corolário 5.0.6.**  $\forall A \in \mathcal{L}(E, F)$  vale  $\dim \text{Im}(A) \leq \dim E$ .

*Demonstração.* Se  $\dim E = \infty$  não tem nada a provar. No caso  $n = \dim E \in \mathbb{N}_0$  seja  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  uma base de  $E$ . Como  $\langle \mathcal{B} \rangle = E$  temos  $\langle A\mathcal{B} \rangle = \text{Im}(A)$  segundo Lema 5.0.5. Nas outras palavras, o conjunto finito  $A\mathcal{B} = \{A\xi_i \mid i = 1, \dots, n\}$  de  $m \leq n$  elementos (possivelmente uns  $A\xi_i$ 's são iguais) gera o espaço vetorial  $\text{Im}(A)$ . Então  $\dim \text{Im}(A) \leq m \leq n = \dim E$  segundo Lema 3.1.21.  $\square$

**Exercício 5.0.7.** Defina operadores lineares  $A, B : \mathbb{R}^\infty \rightarrow \mathbb{R}^\infty$  como

$$\begin{aligned} A(x_1, x_2, x_3, \dots) &:= (x_1, 0, x_2, 0, x_3, 0, \dots) \\ B(x_1, x_2, x_3, \dots) &:= (x_2 - 2x_1, x_3 - 2x_2, \dots). \end{aligned}$$

Determine o núcleo e a imagem de  $A$  e de  $B$ .



**Exemplo 5.0.8** (SL). Dada uma matriz  $\mathbf{a} \in M(m \times n; \mathbb{K})$  e uma lista  $b \in \mathbb{K}^m$ . São equivalente os seguintes:

O sistema linear (SL) de  $m$  equações a  $n$  incógnitas

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \qquad \qquad \qquad \vdots \qquad \qquad \qquad \vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

admite uma solução  $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$ .

$\stackrel{(1.2.6)}{\iff}$  O vetor  $b$  é CL das colunas  $\mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n}$  da matriz  $\mathbf{a}$ ; veja (1.2.3)

$\stackrel{2}{\iff}$   $b \in \text{Im}(\mathbf{a})$  considerando a matriz como transformação linear  $\mathbf{a}: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$

$\stackrel{3}{\iff} \langle \mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n}, b \rangle = \langle \mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n} \rangle$

Equivalência 2: Isso é o fato que a imagem de uma matriz é o espaço-coluna, ou seja o conjunto de todas as CLs das colunas da matriz.

Equivalência 3: “ $\Rightarrow$ ” Se  $b$  é CL das colunas a igualdade é trivial. Caso geral: Como as colunas  $\{\mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n}\}$  geram  $\text{Im}(\mathbf{a})$ ,  $b \in \text{Im}(\mathbf{a})$ , e  $\text{Im}(\mathbf{a})$  é um subespaço obtemos a primeira identidade

$$\langle \mathbf{a}_{\bullet 1}, \dots, \mathbf{a}_{\bullet n}, b \rangle = \text{Im}(\mathbf{a}) = \langle \mathbf{a}\mathcal{E}^n \rangle = \underbrace{\langle \mathbf{a}e_1, \dots, \mathbf{a}e_n \rangle}_{\mathbf{a}_{\bullet 1} \quad \mathbf{a}_{\bullet n}}$$

Identidade dois segue do Lema 5.0.5 com a base canônica  $\mathcal{E}^n$  de  $\mathbb{K}^n$ .

“ $\Leftarrow$ ” A identidade fala que  $b$  é CL das colunas  $\mathbf{a}_{\bullet i} = \mathbf{a}e_i \in \text{Im}(\mathbf{a})$ , então  $b \in \text{Im}(\mathbf{a})$  porque  $\text{Im}(\mathbf{a})$  é um subespaço e assim fechado sob adição.

**Exercício 5.0.9.** Seja  $A: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  dada por:

$$(x, y, z, t) \mapsto (x + y + z + 2t, x - y + 2z, 4x + 2y + 5z + 6t).$$

Encontre  $b \in \mathbb{R}^3$  que não pertença à imagem de  $A$ . Com  $b$ , exiba um sistema linear de 3 equações e 4 incógnitas sem solução.

## 5.1 Sobrejetividade – inversa à direita

**Definição 5.1.1.** Dado  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , uma transformação linear  $B \in \mathcal{L}(F, E)$  é chamado de *uma inversa à direita de A* se a composição satisfaz  $AB = I_F$ .

**Exemplo 5.1.2** (Geralmente inversas à direita não são únicas). Seja  $a \in \mathbb{R}$  e

$$A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad (x, y, z) \mapsto (x, y), \quad B_a: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad (x, y) \mapsto (x, y, ax).$$

Então  $AB_a = I_{\mathbb{R}^2}$  para cada um  $a \in \mathbb{R}$ , mas  $B_a \neq B_b$  caso  $a \neq b$ .

**Teorema 5.1.3.** *Suponha  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  onde  $m := \dim F < \infty$ . Então*

$$A \text{ admite uma inversa à direita} \quad \Leftrightarrow \quad A \text{ sobrejetivo}$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Dado uma inversa à direita  $B$  de  $A$ , então  $\forall f \in F$  vale  $ABf = I_F f = f$ . Assim para todo  $f \in F$  existe um  $v \in E$ , com efeito  $v := Bf$ , tal que  $Av = f$ . Mas isso significa que  $A$  é sobrejetivo.

“ $\Leftarrow$ ” Usamos sobrejetividade de  $A$  para construir explicitamente uma inversa à direita de  $A$ . Escolha uma base ordenada  $\mathcal{Y} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$  de  $F$  e, usando sobrejetividade, uma lista  $v = (v_1, \dots, v_m)$  de  $m$  elementos de  $E$  tal que  $Av_j = \eta_j$  para  $j = 1, \dots, m$ . Lembramos de (4.1.4) que a lista  $v$  nos dá uma transformação linear  $B_v : F \rightarrow E$  unicamente determinado pelos valores  $B_v \eta_j := v_j$  nos membros da base  $\mathcal{Y}$ . Resta checar  $AB_v = I_F$ : Escrevendo  $f \in F$  como CL única na base  $\mathcal{Y}$ , ou seja  $f = \sum_j \beta_j \eta_j$ , e usando linearidade de  $B_v$  e de  $A$  obtemos

$$AB_v f = AB_v \sum_j \beta_j \eta_j = A \sum_j \beta_j \underbrace{B_v \eta_j}_{v_j} = \sum_j \beta_j Av_j = \sum_j \beta_j \eta_j = f$$

Note-se a soma é finita porque temos exprimido  $f$  como uma CL.  $\square$

**Exercício 5.1.4.** (a) Mostre que  $\{0\}$  e o próprio  $\mathbb{R}$  são os únicos subespaços de  $\mathbb{R}$ .

(b) Seja  $E$  um espaço vetorial sobre o corpo  $\mathbb{R}$ . Mostre que  $f \in \mathcal{L}(E, \mathbb{R})$  é sobrejetivo ou igual a zero.

(c) Mostre que a derivação  $D : \mathcal{P}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_{n-1}(\mathbb{R})$ ,  $p(x) \mapsto \frac{d}{dx} p(x)$ , é sobrejetiva.

(d) Mostre que a derivação  $D : C^\infty(\mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R})$ ,  $f(x) \mapsto \frac{d}{dx} f(x)$ , é sobrejetiva.

(e) Encontre uma inversa à direita  $J : \mathcal{P}_{n-1}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_n(\mathbb{R})$  para a derivação  $D$  em iii).

## 5.2 Injetividade – inversa à esquerda

**Teorema 5.2.1.** *Dada uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , então*

$$A \text{ injetivo} \quad \Leftrightarrow \quad A \text{ leva conjuntos LI em conjuntos LI}$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Seja  $A$  injetivo e  $X \subset E$  um subconjunto LI. Pegue elementos  $Ax_1, \dots, Ax_\ell \in AX$  na imagem e suponha que uma CL deles representa o vetor nulo, ou seja  $\mathcal{O} = \alpha_1 Ax_1 + \dots + \alpha_\ell Ax_\ell = A(\alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_\ell x_\ell)$  onde os  $\alpha_i$ 's são escalares. Como  $A$  é injetivo, equivalentemente  $N(A) = \{\mathcal{O}\}$  segundo Lema 5.0.4, segue que  $\alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_\ell x_\ell = \mathcal{O}$ . Como  $X$  é LI segue que  $\alpha_1 = \dots = \alpha_\ell = 0$  e isso prova que o subconjunto  $AX \subset F$  é LI.

“ $\Leftarrow$ ” Seja  $v \in E$ . Se  $v \neq \mathcal{O}$ , então o subconjunto  $\{v\} \subset E$  é LI segundo

Comentário 1.3.7 (ii). Assim  $\{Av\} \subset F$  é LI como  $A$  leva LI em LI segundo hipótese. Assim o vetor  $Av$  não pode ser nulo. Temos provado  $v \neq \mathcal{O} \Rightarrow Av \neq \mathcal{O}$ . O contra-positivo então diz que  $Av = \mathcal{O} \Rightarrow v = \mathcal{O}$ . Assim  $N(A) = \{\mathcal{O}\}$ .  $\square$

**Corolário 5.2.2.** Se  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  é injetivo, então  $\dim E \leq \dim F$ .

*Demonstração.* Se  $\dim F = \infty$  não tem nada a provar. Seja  $m := \dim F \in \mathbb{N}_0$ . Seja  $B = \{v_1, \dots, v_k\}$  um subconjunto LI de  $E$ , então como  $A$  leva LI em LI segundo Teorema 5.2.1, o conjunto  $AB = \{Av_1, \dots, Av_k\}$  é LI em  $F$  e por isso (Corolário 3.1.18) não pode conter mais elementos como  $\dim F$ , em símbolos  $k := |B| = |AB| \leq m$ . (Como  $A$  é injetivo vale  $|B| = |AB|$ .) Analogamente à prova da parte (a) de Teorema 3.2.1 um subconjunto  $B_* \subset E$  LI com o número máximo  $n (\leq m)$  de elementos gera  $E$  e assim é uma base de  $E$ . Assim  $\dim E := |B_*| = n \leq m := \dim F$ .  $\square$

**Exemplo 5.2.3** (Aplicação). Não existe nenhuma transformação linear  $A : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^2$  a qual é injetiva.

**Definição 5.2.4.** Dado  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , uma transformação linear  $B \in \mathcal{L}(F, E)$  é chamado de *uma inversa à esquerda de  $A$*  se a composição satisfaz  $BA = I_E$ .

**Exemplo 5.2.5** (Geralmente inversas à esquerda não são únicas). Seja  $a \in \mathbb{R}$  e

$$A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad (x, y) \mapsto (x, y, 0), \quad B_a : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad (x, y, z) \mapsto (x + az, y).$$

Então  $B_a A = I_{\mathbb{R}^2}$  para cada um  $a \in \mathbb{R}$ , mas  $B_a \neq B_b$  caso  $a \neq b$ .

**Teorema 5.2.6.** Suponha  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  onde  $\dim E, \dim F < \infty$ . Então

$$A \text{ admite uma inversa à esquerda } B \quad \Leftrightarrow \quad A \text{ injetivo}$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Se  $Au = Av$ , então  $BAu = BAv$ . Mas  $BA = I$ , daí  $u = v$ . “ $\Leftarrow$ ” Como a dimensão  $n := \dim E$  é finita, escolha uma base  $\mathcal{X} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  de  $E$ . Baseado na injetividade de  $A$ , segundo Teorema 5.2.1, o conjunto das imagens  $\{A\xi_1, \dots, A\xi_n\}$  é LI em  $F$  e pode ser estendido, segundo Teorema 3.2.1 (b) usando  $\dim F < \infty$ , para obter a base  $\mathcal{B} := \{A\xi_1, \dots, A\xi_n, \eta_1, \dots, \eta_k\}$  de  $F$ . A lista  $w := (\xi_1, \dots, \xi_n, \mathcal{O}, \dots, \mathcal{O}) \in E^{\times(n+k)}$  determina  $B_w \in \mathcal{L}(F, E)$  segundo (4.1.4), ou seja  $B_w(A\xi_i) := \xi_i$  e  $B_w\eta_j := \mathcal{O}$ . Escreve  $v \in E$  como CL única  $v = \sum_i \alpha_i \xi_i$ . Então usando linearidade de  $A$  e de  $B_w$  obtemos

$$B_w Av = B_w A \sum_i \alpha_i \xi_i = \sum_i \alpha_i \underbrace{B_w A \xi_i}_{\xi_i} = v = I_E v$$

para cada um  $v \in E$ .  $\square$

**Exercício 5.2.7.** Determine uma base para a imagem de cada uma das transformações lineares abaixo e indique quais são sobrejetivas.

(a)  $A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, (x, y) \mapsto (x - y, x - y)$ ;

$$(b) B : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4, (x, y, z, t) \mapsto (x + y, z + t, x + z, y + t);$$

$$(c) C : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, (x, y, z) \mapsto (x + \frac{1}{2}y, y + \frac{1}{2}z, z + \frac{1}{2}x);$$

$$(d) D : M(2 \times 2) \rightarrow M(2 \times 2), X \mapsto \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} X;$$

$$(e) E : \mathcal{P}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_{n+1}(\mathbb{R}), p = p(x) \mapsto xp.$$

### 5.3 Bijetividade – inversa

**Definição 5.3.1** (Inversa). Chama-se uma transformação linear  $A : E \rightarrow F$  de **invertível** se  $A$  admite uma inversa à esquerda  $B \in \mathcal{L}(F, E)$  e uma inversa à direita  $C \in \mathcal{L}(F, E)$ . Neste caso  $B = C$ ,<sup>1</sup> denotado  $A^{-1}$ , é dito **a inversa** de  $A$ .

**Exercício 5.3.2.** Sejam  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  e  $B \in \mathcal{L}(F, G)$  invertíveis, mostre que

- a inversa de  $A$  (se existisse) é única
- $(A^{-1})^{-1} = A$
- $(BA)^{-1} = A^{-1}B^{-1}$
- $(\alpha A)^{-1} = \alpha^{-1}A^{-1}$  para escalares não-nulos  $\alpha \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$

#### 5.3.1 Isomorfismos

**Definição 5.3.3** (Isomorfismo). Um **isomorfismo** (entre  $E$  e  $F$ ) é uma transformação linear  $A : E \rightarrow F$  a qual é bijetiva (injetivo e sobrejetivo). Neste caso se diz que  $E$  e  $F$  são espaços vetoriais **isomorfos**, símbolo  $E \simeq F$ .

Para aplicações gerais bijetividade é equivalente a existência da aplicação inversa (a qual claramente herda bijetividade). É interessante observar que se a aplicação bijetiva é linear a aplicação inversa não só existe mas herda linearidade.

**Proposição 5.3.4.** *Seja  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , então*

$$A \text{ isomorfismo} \quad \Leftrightarrow \quad A \text{ é invertível}$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Definimos o candidato  $B$  para ser a inversa de  $A$  assim

$$B : F \rightarrow E, \quad f \mapsto Bf := v \tag{5.3.1}$$

onde  $v$  é o único elemento de  $E$  com  $Av = f$  (existência:  $A$  sobrejetivo, unicidade:  $A$  injetivo). A aplicação definida  $B$  é linear: Sejam  $f, g \in F$ , denotamos  $v := Bf$  e  $w := Bg$ . Então  $Av = f$  e  $Aw = g$  e como  $A$  é linear obtemos  $A(v + w) = Av + Aw = f + g$ , então  $B(f + g) = v + w = Bf + Bg$ . Deixamos ao

<sup>1</sup> Com efeito  $B = BI_F = B(AC) = (BA)C = I_EC = C$ .

leitor verificar que  $B(\alpha f) = \alpha Bf$ . Também tem a propriedade de ser inversa à direita e esquerda, com efeito para  $v \in E$  denota  $f := Av$ , então

$$ABf = Av = f, \quad BAv = Bf = v$$

“ $\Leftarrow$ ” Suponha que  $A$  admite a inversa  $A^{-1} : F \rightarrow E$ . Então  $A^{-1}$  é inversa à direita e à esquerda de  $A$ . Assim  $A$  é sobrejetivo e injetivo segundo os Teoremas 5.1.3 e 5.2.6. Mas bijetivo e linear significa isomorfismo.  $\square$

**Corolário 5.3.5.** *Dado isomorfismos  $E \xrightarrow{A} F \xrightarrow{B} G$ , então composição  $BA$  e múltiplos  $\alpha A$  são isomorfismos para todos os escalares não-nulos  $\alpha \neq 0$ .*

*Demonstração.* Proposição 5.3.4 e Exercício 5.3.2.  $\square$

**Exercício 5.3.6** (Isomorfismo é relação de equivalência). Mostre que isomorfismo ‘ $\simeq$ ’ é uma **relação de equivalência** no conjunto de todos os espaços vetoriais: ou seja, mostre que são satisfeitos os três axiomas seguintes

$$\begin{aligned} E \simeq E \text{ para cada um espaço vetorial} & \quad (\text{reflexividade}) \\ E \simeq F \Rightarrow F \simeq E & \quad (\text{simetria}) \\ E \simeq F \text{ e } F \simeq G \Rightarrow E \simeq G & \quad (\text{transitividade}) \end{aligned}$$

**Teorema 5.3.7.** *Dada uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , então*

$$A \text{ bijetiva (isomorfismo)} \Leftrightarrow A \text{ leva uma base de } E \text{ numa base de } F$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Seja  $A$  um isomorfismo e  $\mathcal{B}$  uma base de  $E$ . Resta mostrar que o conjunto  $A\mathcal{B}$  é LI e gera  $F$ . LI segue de Teorema 5.2.1 (uma TL injetiva  $A$  leve LI em LI) e como  $\mathcal{B}$  gera  $E$  o Lema 5.0.5 diz que  $\langle A\mathcal{B} \rangle = \text{Im}(A) = F$  onde a segunda identidade é a sobrejetividade de  $A$ .

“ $\Leftarrow$ ” Dado um base  $\mathcal{B}$  de  $E$ , então  $A\mathcal{B}$  é uma base de  $F$  segundo a hipótese. **A INJETIVO** ( $N(A) = \{\mathcal{O}\}$ ): Suponha  $v \in E$  e  $Av = \mathcal{O}$ . Escrevemos  $v$  como CL  $v = \sum_{i=1}^{k(v)} \alpha_i \xi_i$  de elementos  $\xi_i$  da base  $\mathcal{B}$ . Então

$$\mathcal{O} = Av = A \sum_i \alpha_i \xi_i = \sum_i \alpha_i \underbrace{A\xi_i}_{\in A\mathcal{B}}$$

Como  $A\mathcal{B}$  é um conjunto LI todos os coeficientes  $\alpha_i = 0$  se anulam. Assim  $v = \mathcal{O}$  o que mostra que  $N(A) = \{\mathcal{O}\}$ .

**A SOBREJETIVO:** Segundo hipótese  $A\mathcal{B}$  é uma base de  $F$ . Dado  $f \in F$ , escrevemos  $f$  como CL  $f = \sum_{j=1}^{\ell(f)} \beta_j A\xi_j$  de elementos  $A\xi_j$  da base  $A\mathcal{B}$ . O elemento de  $E$  definido por  $v := \sum_j \beta_j \xi_j$  satisfaz  $Av = A \sum_j \beta_j \xi_j = \sum_j \beta_j A\xi_j = f$ .  $\square$

**Corolário 5.3.8.** *Um espaço vetorial  $E$  sobre um corpo  $\mathbb{K}$  e de dimensão  $n \in \mathbb{N}_0$  é isomorfo a  $\mathbb{K}^n$ .*

*Demonstração.* Escolha uma base  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  de  $E$  e defina a aplicação  $A : \mathbb{K}^n \rightarrow E$  na forma  $(\alpha_1, \dots, \alpha_n) \mapsto \sum_{i=1}^n \alpha_i \xi_i$ . Note-se que  $A$  é linear e que  $Ae_j = A(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) = 1 \cdot \xi_j = \xi_j$ . Assim  $A$  leva a base canônica  $A\mathcal{E}^n = \mathcal{B}$  na base  $\mathcal{B}$ , então  $A$  é um isomorfismo segundo Teorema 5.3.7.  $\square$

**Corolário 5.3.9.** *Sejam  $E$  e  $F$  espaços vetoriais sobre um corpo  $\mathbb{K}$  e de dimensões finitas, então*

$$E \simeq F \quad \Leftrightarrow \quad \dim E = \dim F$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Seja  $A : E \rightarrow F$  um isomorfismo e  $\mathcal{B}$  uma base de  $E$ . Então  $A\mathcal{B}$  é base de  $F$  segundo Teorema 5.3.7. e  $|\mathcal{B}| = |A\mathcal{B}|$  como  $A$  é bijetivo. Daí  $\dim E := |\mathcal{B}| = |A\mathcal{B}| = \dim F$ .

“ $\Leftarrow$ ” Corolário 5.3.8 da dois isomorfismos  $E \simeq \mathbb{K}^{\dim E} = \mathbb{K}^{\dim F} \simeq F$ .  $\square$

**Exemplo 5.3.10.** O espaço vetorial  $\mathcal{S}(n)$  das matrizes  $n \times n$  simétricas e o espaço vetorial  $\mathcal{P}_{\frac{n(n+1)}{2}-1}$  dos polinômios de grau menor ou igual  $\frac{n(n+1)}{2} - 1$  são isomorfos. Com efeito as dimensões são iguais – segundo Exercício 3.2.4 (c) e Exemplo 3.1.22 (b) – e assim Corolário 5.3.9 aplica.

**Exercício 5.3.11.** Dado  $A \in \mathcal{L}(E)$  onde  $\dim E < \infty$ , defina

$$\begin{aligned} T_A : \mathcal{L}(E) &\rightarrow \mathcal{L}(E) \\ X &\mapsto AX \end{aligned}$$

Prove que  $T_A$  é linear e que  $T_A$  é invertível se, e somente se  $A$  é invertível. Mesmo problema com  $S_A(X) := XA$ .

**Exercício 5.3.12.** Estabeleça um isomorfismo entre o espaço vetorial das matrizes reais simétricas  $n \times n$  e o espaço das matrizes reais *triangulares inferiores* ( $a_{ij} = 0$  se  $i < j$ ).

Idem entre as matrizes anti-simétricas e as triangulares inferiores com diagonal nula.

**Exercício 5.3.13.** Sejam  $E, F$  espaços vetoriais tais que  $\dim E \leq \dim F < \infty$ . Prove que existem  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  e  $B \in \mathcal{L}(F, E)$  tais que  $A$  é injetiva e  $B$  é sobrejetiva.

**Exercício 5.3.14.** Sejam  $E, F$  espaços vetoriais (de dimensão finita ou infinita). Sejam  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  e  $B \in \mathcal{L}(F, E)$  tais que  $AB$  é invertível.

- (a) Prove que  $A$  é sobrejetiva e  $B$  é injetiva.
- (b) Se  $AB$  e  $BA$  são invertíveis, prove que  $A$  é invertível.

# Aula 15





## 5.4 Teorema de núcleo e imagem

**Teorema 5.4.1** (Teorema de núcleo e imagem). *Para uma transformação linear  $A: E \rightarrow F$  com domínio  $E$  de dimensão finita  $n$  vale*

$$\dim E = \dim N(A) + \dim \text{Im}(A)$$

*Demonstração.* Segundo Lema 5.0.2 os conjuntos  $N(A)$  e  $\text{Im}(A)$  são subespaços de  $E$  e  $F$ , respectivamente. Segundo Teorema 3.2.1 (c) e Corolário 5.0.6 temos

$$k := \dim N(A) \leq \dim E =: n < \infty$$

$$\ell := \dim \text{Im}(A) \leq \dim E =: n < \infty$$

Escolha uma base ordenada  $(\xi_1, \dots, \xi_k)$  de  $N(A)$  e uma  $(A\nu_1, \dots, A\nu_\ell)$  de  $\text{Im}(A)$ . Resta mostrar que

$$\mathcal{B} := (\xi_1, \dots, \xi_k, \nu_1, \dots, \nu_\ell)$$

é uma base de  $E$ , porque neste caso  $\dim E = k + \ell = \dim N(A) + \dim \text{Im}(A)$ .

**$\mathcal{B}$  é LI.** Suponha que uma CL em  $\mathcal{B}$  representa o vetor nulo, ou seja

$$\alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_k \xi_k + \beta_1 \nu_1 + \dots + \beta_\ell \nu_\ell = \mathcal{O}$$

Resta mostrar que todos os coeficientes se anulam. Aplique  $A$  usando linearidade e que  $\xi_i \in N(A)$  para obter

$$\alpha_1 \underbrace{A\xi_1}_{\mathcal{O}} + \dots + \alpha_k \underbrace{A\xi_k}_{\mathcal{O}} + \beta_1 A\nu_1 + \dots + \beta_\ell A\nu_\ell = \mathcal{O}$$

Então  $\beta_1 = \dots = \beta_\ell = 0$  porque toda CL no conjunto LI  $\{A\nu_1, \dots, A\nu_\ell\}$  e representando o vetor nulo tem todos coeficientes nulos. Neste caso a primeira identidade simplifica-se para  $\alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_k \xi_k = \mathcal{O}$ . Mas os  $\xi_i$ 's formam uma base, então um conjunto LI, assim os coeficientes se anulam  $\alpha_1 = \dots = \alpha_k = 0$ .

**$\mathcal{B}$  gera  $E$ .** Dado  $v \in E$ , temos que exprimir  $v$  como CL em  $\mathcal{B}$ . Como temos uma base de  $\text{Im}(A)$ , escrevemos  $Av \in \text{Im}(A)$  como CL  $Av = \beta_1 A\nu_1 + \dots + \beta_\ell A\nu_\ell$  com coeficientes únicos  $\beta_j$ . Mas isso nos dá um elemento  $w$  do núcleo

$$A \underbrace{(v - \beta_1 \nu_1 - \dots - \beta_\ell \nu_\ell)}_{=:w} = \mathcal{O}$$

Exprimindo  $w$  como CL na base do núcleo, com coeficientes únicos  $\alpha_j$ , obtemos

$$\alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_k \xi_k = w = v - \beta_1 \nu_1 - \dots - \beta_\ell \nu_\ell$$

Assim temos exprimido

$$v = \alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_k \xi_k + \beta_1 \nu_1 + \dots + \beta_\ell \nu_\ell$$

como CL em  $\mathcal{B}$ . □

**Corolário 5.4.2.** Para uma transformação linear  $A: E \rightarrow F$  entre espaços vetoriais da mesma dimensão finita  $n = \dim E = \dim F$  são equivalente

$$A \text{ injetivo} \quad \Leftrightarrow \quad A \text{ sobrejetivo} \quad (\Leftrightarrow \quad A \text{ isomorfismo})$$

*Demonstração.* Da hipótese da mesma dimensão e do Teorema 5.4.1 sabemos

$$\dim F = \dim E = \dim N(A) + \dim \text{Im}(A)$$

Injetividade (equivalente a  $N(A) = \{\mathcal{O}\}$  segundo Lema 5.0.4) implica  $\dim F = \dim \text{Im}(A)$ , então  $F = \text{Im}(A)$  (sobrejetividade) segundo Teorema 3.2.1 (d). Vice versa, sobrejetividade ( $F = \text{Im}(A)$ ) implica  $N(A) = \{\mathcal{O}\}$  (injetividade).  $\square$

**Exercício 5.4.3** (Errado na dimensão infinita). Considere os operadores lineares  $A, B: \mathbb{R}^\infty \rightarrow \mathbb{R}^\infty$  dado por empurrar todos os membros por um lugar

$$\begin{aligned} A(x_1, x_2, x_3, \dots) &:= (0, x_1, x_2, x_3, \dots) \\ B(x_1, x_2, x_3, \dots) &:= (x_2, x_3, \dots) \end{aligned}$$

Mostre que  $A$  é linear e injetivo, mas não é sobrejetivo, enquanto  $B$  é linear e sobrejetivo, mas não é injetivo,

**Corolário 5.4.4.** Na mesma dimensão finita  $n = \dim E = \dim F$  ser inversa à esquerda é equivalente a ser inversa à direita, em símbolos para  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  e  $B \in \mathcal{L}(F, E)$  são equivalentes

$$BA = I_E \quad \Leftrightarrow \quad AB = I_F$$

No todo caso  $A$  é invertível com inversa  $A^{-1} = B = C$ .

*Demonstração.* Temos as três equivalências

$$\begin{aligned} \exists B \in \mathcal{L}(F, E): BA = I_E \\ \Leftrightarrow A \text{ injetivo} \\ \Leftrightarrow A \text{ sobrejetivo} \\ \Leftrightarrow \exists C \in \mathcal{L}(F, E): AC = I_F \end{aligned}$$

segundo respectivamente os três resultados Teorema 5.2.6, Corolário 5.4.2, e Teorema 5.1.3. Mas neste caso  $C = B$  e este operador é a inversa de  $A$  como mostrado na Definição 5.3.1.  $\square$

**Exemplo 5.4.5.** Dado uma lista não-nula  $\alpha \in \mathbb{R}^n \setminus \{\mathcal{O}\}$ , o subconjunto

$$H_\alpha := \{x \in \mathbb{R}^n \mid \varphi_\alpha(x) := \alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_n x_n = 0\} = N(\varphi_\alpha) \subset \mathbb{R}^n$$

é chamado de hiperplano e foi introduzido no Exemplo 2.1.8. Já sabemos que

$$\dim H_\alpha = n - 1$$

como no Exemplo 3.0.11 d) temos visto uma base composto de  $n - 1$  elementos.

Um caminho alternativo para calcular a dimensão é do ponto da vista como núcleo do funcional linear  $\varphi_\alpha : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ . O Teorema 5.4.1 diz que

$$\underbrace{\dim \mathbb{R}^n}_{=n} = \dim \underbrace{N(\varphi_\alpha)}_{H_\alpha} + \underbrace{\dim \text{Im}(\varphi_\alpha)}_{=1}$$

Resta ver que  $\text{Im}(\varphi_\alpha) = \mathbb{R}$ . O subespaço  $\text{Im}(\varphi_\alpha)$  de  $\mathbb{R}$  não é o trivial  $\{0\}$  porque  $\varphi_\alpha \alpha = \alpha_1^2 + \dots + \alpha_n^2 > 0$  é não-nulo como  $\alpha \neq (0, \dots, 0)$ . Entao  $\text{Im}(\varphi_\alpha)$  deve ser o outro subespaço de  $\mathbb{R}$ , o  $\mathbb{R}$  mesmo, veja Exercício 2.1.4.



# Aula 16



## Capítulo 6

# Soma direta e projeções

No Capítulo 6 denotamos de

$$F, G, H \subset E$$

subespaços de um espaço vetorial  $E$  sobre um corpo  $\mathbb{K}$ . Na parte das involuções precisamos às vezes que  $1 + 1 \neq 0$  em  $\mathbb{K}$ , veja Corolário 1.1.20. (Vale para  $\mathbb{K} = \mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}$ , não para  $\mathbb{Z}_2$ .) O objeto central do nosso interesse será o conjunto

$$\mathcal{SC} = \mathcal{SC}(E) := \{(F, G) \mid F \oplus G = E\}$$

composto de **pares**  $(F, G)$  de **subespaços complementares** de  $E$  no sentido que o par decompõe  $E = F \oplus G$  como soma direta.

O nosso objetivo será relacionar o conjunto  $\mathcal{SC}(E)$  bijectivamente com duas classes de operadores lineares em  $E$  – os subconjuntos de  $\mathcal{L}(E)$  dados por

$$\begin{aligned} \mathcal{P} = \mathcal{P}(E) &:= \{P \mid P^2 = P\} && \text{“projeções em } E\text{”} \\ \mathcal{I} = \mathcal{I}(E) &:= \{S \mid S^2 = I_E\} && \text{“involuções em } E\text{”} \end{aligned}$$

Ambas condições fazem sentido no contexto geral de uma aplicação  $s : X \rightarrow X$  num conjunto  $X$ . Para nos são relevantes as **involuções** ( $s^2 = \text{id}$ ). Temos três involuções naturais (i) de trocar os membros

$$\mu : \mathcal{SC} \rightarrow \mathcal{SC}, \quad (F, G) \mapsto (G, F)$$

(ii) de mudar o sinal<sup>1</sup>

$$\sigma : \mathcal{I} \rightarrow \mathcal{I}, \quad S \mapsto -S$$

e (iii) de tomar diferença com o operador identidade

$$\delta : \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{P}, \quad P \mapsto I - P$$

Com efeito  $(I - P)^2 = I^2 - 2P + P^2 = I - P$ , assim realmente é uma projeção. Capítulo 6 é ilustrado na Figura 6.1. É comum indicar injetividade de uma aplicação com tal flecha  $f : X \hookrightarrow Y$ , sobrejetividade com tal flecha  $f : X \twoheadrightarrow Y$ .

<sup>1</sup> Na verdade  $-S$  é o inverso aditivo de  $S \in \mathcal{L}(E)$  e o inverso do inverso é a identidade.

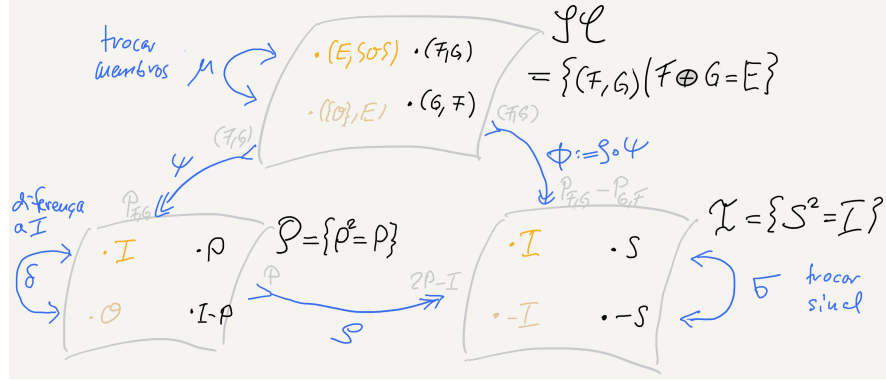


Figura 6.1: Conjuntos  $\mathcal{SC}$  dos subespaços complementares,  $\mathcal{P}$  das projeções, e  $\mathcal{I}$  das involuções lineares – a diagrama das seis bijeções é comutativa

### Preparações e lembranças

**Definição 6.0.6** (Pontos fixos e anti-fixos). Dado um conjunto  $X$  e uma aplicação  $r : X \rightarrow X$ . a) Um elemento  $x \in X$  tal que  $r(x) = x$  chama-se um **ponto fixo** de  $r$ . O conjunto dos pontos fixos de  $r$  satisfaz  $\mathbf{Fix}(r) \subset \text{Im}(r)$ .

b) Se  $X$  é um espaço vetorial denotamos de  $\mathbf{aFix}(r)$  o conjunto de todos os **pontos anti-fixos**  $x$  de  $r$ , ou seja  $r(x) = -x$ .

É fácil – e instrutivo – checar que para aplicações idempotentes num conjunto  $X$  os pontos fixos já formam a imagem inteira, em símbolos

$$r^2 = r \quad \Rightarrow \quad \mathbf{Fix}(r) = \text{Im}(r) \tag{6.0.1}$$

Para aplicações idempotentes é recomendável – geralmente ajuda bastante o entendimento – trabalhar com  $\mathbf{Fix}(r)$  em vez de  $\text{Im}(r)$ .

**Exercício 6.0.7.** Se  $B \in \mathcal{L}(E)$ , então  $\mathbf{Fix}(B)$ ,  $\mathbf{aFix}(B) \subset E$  são subespaços.

### Produto cartesiano e soma

Lembre-se do Exercício 3.1.23 que o produto cartesiano  $G \times H$  de dois espaços vetoriais sobre um corpo  $\mathbb{K}$  é um espaço vetorial sobre  $\mathbb{K}$  de dimensão

$$\dim(G \times H) = \dim G + \dim H$$

Dado dois subespaços  $G, H$ , será útil relembrar da Seção 2.3 a soma ordinária  $G + H$  e a soma direta  $G \oplus H$  deles. Se  $G, H$  são de dimensão finita vale a fórmula (3.2.1) a qual diz que

$$\dim(G + H) = \dim G + \dim H - \dim(G \cap H) \tag{6.0.2}$$

**Exercício 6.0.8.** Seja  $E$  um espaço vetorial com subespaços de intersecção trivial  $G \cap H = \{\mathcal{O}\}$ . Prove que  $S : G \times H \rightarrow G \oplus H, (g, h) \mapsto g + h$ , é um isomorfismo (linear, injetivo, sobrejetivo).



## 6.1 Projeções

**Definição 6.1.1.** Os operadores lineares idempotentes  $P^2 = P \in \mathcal{L}(E)$  são chamados de **as projeções** de  $E$ . Um **par de subespaços complementares** de  $E$  é um par  $(F, G)$  de subespaços decompondo  $E$  no sentido que  $F \oplus G = E$ .

**Lema 6.1.2** (Caracterização de projeção). *Seja  $P \in \mathcal{L}(E)$ , então*

$$P \text{ projeção de } E \Leftrightarrow \begin{cases} a) & \forall v \in \text{Im}(P): Pv = v & \text{Im}(P) = \text{Fix}(P) \\ b) & E = \text{Im}(P) \oplus \text{N}(P) & \text{“par complementar”} \end{cases}$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Suponha  $P^2 = P$ . a) Já sabemos de (6.0.1) que  $\text{Im}(P) = \text{Fix}(P)$ . b) Intersecção trivial: seja  $v \in \text{Fix}(P) \oplus \text{N}(P)$ , então  $\mathcal{O} = Pv = v$ .

“ $\Leftarrow$ ” Se  $v \in E$ , então  $Pv \in \text{Im}(P) = \text{Fix}(P)$ , assim  $P^2v = P(Pv) = Pv$ .  $\square$

**Definição 6.1.3** (Projeção sobre  $F$  paralelamente  $G$ ). Seja  $(F, G)$  um par de subespaços complementares de  $E$ , escreva  $v \in E = F \oplus G$  na forma  $v = f + g$  com únicos elementos  $f \in F$  e  $g \in G$ , veja Teorema 2.3.4. A aplicação dada por

$$P_{F,G}: E \rightarrow E, \quad v \mapsto f$$

é chamada de **projeção de  $E$  sobre  $F$  paralelamente  $G$** .

**Lema 6.1.4.** *A aplicação  $P := P_{F,G}$  definida acima é uma projeção de  $E$ .  $E$  imagem (os pontos fixos) e núcleo são dados por  $F$  e  $G$ , em símbolos*

$$F = \text{Im}(P_{F,G}) = \text{Fix}(P_{F,G}), \quad G = \text{N}(P_{F,G})$$

*Além disso  $P_{G,F} = I_E - P_{F,G}$ .*

*Demonstração.* Se  $v = f + g$  e  $\tilde{v} = \tilde{f} + \tilde{g}$ , então  $v + \tilde{v} = f + g + \tilde{f} + \tilde{g} = f + \tilde{f} + g + \tilde{g}$ .

LINEAR: Assim  $P(v + \tilde{v}) = P(f + \tilde{f} + g + \tilde{g}) = f + \tilde{f} = Pv + P\tilde{v}$ . Como  $\alpha v = \alpha(f + g) = \alpha f + \alpha g$  obtemos  $P(\alpha v) = P(\alpha f + \alpha g) = \alpha f = \alpha Pv$ .

IDEMPOTENTE: Vale  $P^2v = P(P(f + g)) = Pf = f = Pv$ .

$\text{Im}(P) = F$ : ‘ $\subset$ ’ óbvio ‘ $\supset$ ’ dado  $f \in F$ , então  $Pf = f$ .

$\text{N}(P) = G$ : ‘ $\subset$ ’ para  $f + g = v \in \text{N}(P)$  vale  $\mathcal{O} = Pv = P(f + g) = f$ . Assim segue que  $v = g \in G$ . ‘ $\supset$ ’ para  $g \in G$  vale  $Pg = P(\mathcal{O} + g) = \mathcal{O}$ .

IDENTIDADE:  $P_{G,F}(f + g) = g = (f + g) - f = I_E(f + g) - P_{F,G}(f + g)$   $\square$

**Teorema 6.1.5.** *A seguinte aplicação é uma bijeção*

$$\begin{aligned} \mathcal{SC} = \{\text{pares de subespaços complementares de } E\} &\xrightarrow{\psi} \{\text{projeções em } E\} = \mathcal{P} \\ (F, G) &\mapsto P_{F,G} \end{aligned}$$

com inversa  $\chi: P \mapsto (\text{Im}(P), \text{N}(P))$ .

Útil lembrar:  $\text{Im}(P) = \text{Fix}(P)$

Note-se que o subconjunto  $\mathcal{P} \subset \mathcal{L}(E)$  composto das projeções  $P$  de  $E$  não é um subespaço, por exemplo  $(\alpha P)^2 = \alpha^2 P^2 = \alpha^2 P \neq \alpha P$  caso  $\alpha^2 \neq \alpha \in \mathbb{K}$ . Então não faz sentido falar sobre linearidade da bijeção  $\psi$ .

*Demonstração.* INJETIVO. Suponha  $P_{F,G} = P_{\tilde{F},\tilde{G}}$ , então aplique Lema 6.1.4 duas vezes para obter as identidades  $F = \text{Im}(P_{F,G}) = \text{Im}(P_{\tilde{F},\tilde{G}}) = \tilde{F}$  e analogamente  $G = \text{N}(P_{F,G}) = \text{N}(P_{\tilde{F},\tilde{G}}) = \tilde{G}$ .

SOBREJETIVO. Dado uma projeção  $P$  em  $E$ , Lema 6.1.2 diz que o par definido por  $(F, G) := (\text{Im}(P), \text{N}(P))$  é um par de subespaços complementares. Resta mostrar que  $P = P_{\text{Im}(P), \text{N}(P)} \stackrel{\text{def.}}{=} \psi(F, G)$ . Dado  $w \in E$ , Lema 6.1.2 diz que  $w = f + g$  para únicos elementos  $f \in \text{Im}(P) = \text{Fix}(P)$  e  $g \in \text{N}(P)$ . Então vale

$$P_{\text{Im}(P), \text{N}(P)} w \stackrel{\text{def.}}{=} f \stackrel{\text{pt. fix.}}{=} Pf = Pf + \underbrace{\mathcal{O}}_{Pg} \stackrel{\text{lin.}}{=} P(f + g) = Pw$$

INVERSA. Dada uma projeção  $P$  em  $E$ , no item anterior temos visto que

$$P = P_{\text{Im}(P), \text{N}(P)} \stackrel{\text{def.}}{=} \psi(\text{Im}(P), \text{N}(P)) \stackrel{\text{def.}}{=} \psi(\chi(P))$$

Vale  $\chi(\psi(F, G)) \stackrel{\text{def.}}{=} (\text{Im}(P_{F,G}), \text{N}(P_{F,G})) = (F, G)$  segundo Lema 6.1.4.  $\square$

## 6.2 Involuções

**Definição 6.2.1.** Um operador linear  $S \in \mathcal{L}(E)$  cujo quadrado  $S^2 = I_E$  é a identidade chama-se de **involução** de  $E$ . Involuções são isomorfismos.

Com efeito, a condição  $S^2 = I_E$  para ser uma involução implica injetivo e sobrejetivo. Como o núcleo sempre é mínima  $\text{N}(S) = \{\mathcal{O}\}$  e a imagem sempre é máxima  $\text{Im}(S) = E$  estes dois subespaços não são úteis, não – em contraste ao caso de projeções. Os lugares deles como par de subespaços complementares ocupam, no caso de involuções, os subespaços dos pontos fixos e anti-fixos

$$F := \text{Fix}(S), \quad A := \text{aFix}(S)$$

A vinculação entre projeções  $P$  e involuções  $S$ , além de dar decomposições

$$\text{Im}(P) \oplus \text{N}(P) = E = F \oplus A$$

é a igualdade  $S = P_{F,A} - P_{A,F}$  baseada na identidade

$$\text{Im}(P) = \text{Fix}(P)$$

Nosso trajeto será assim: Suponhamos agora que  $2 := 1 + 1 \neq 0$  em  $\mathbb{K}$ , veja Corolário 1.1.20. Primeiro mostramos que a fórmula estabelecida na dimensão 2 para a reflexão em torno de uma reta, veja (4.3.4), nos dá uma bijeção

$$\rho : \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{I}, \quad P \mapsto 2P - I_E$$

entre projeções e involuções com inversa  $S \mapsto \frac{1}{2}(I_E + S)$ . Caracterizamos involuções em termos de subespaços complementares com a composição de bijeções

$$\phi := \rho \circ \psi : \mathcal{SC} \rightarrow \mathcal{I}, \quad (F, G) \mapsto \rho(P_{F,G}) = P_{F,G} - P_{G,F} =: S_{F,G}$$

Todo é compatível no sentido que é comutativa a diagrama das 6 bijeções na Figura 6.1.

**Lema 6.2.2** (Caracterização de involução). *Seja  $S \in \mathcal{L}(E)$ , então*

$$S \text{ involução de } E \Leftrightarrow E = \underbrace{\text{Fix}(S)}_{=:F} \oplus \underbrace{\text{aFix}(S)}_{=:A} \quad \text{“par complementar } (F, A)\text{”}$$

Além disso uma involução  $S$  é da forma  $S = P_{F,A} - P_{A,F}$ .

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Cada um elemento  $x \in \text{Fix}(S) \cap \text{aFix}(S)$  é nulo porque  $x = Sx = -x$ . Os elementos  $v \in E$  são da forma  $v = Pv + Qv$  onde  $Pv := \frac{1}{2}(v + Sv)$  e  $Qv := \frac{1}{2}(v - Sv)$ . Mas  $S^2 = I_E$  implica  $S(Pv) = Pv$  e  $S(Qv) = -Qv$ .

“ $\Leftarrow$ ” Como  $E = \text{Fix}(S) \oplus \text{aFix}(S)$  os elementos  $v \in E$  são da forma  $v = f + a$  para únicos elementos  $f \in \text{Fix}(S)$  e  $a \in \text{aFix}(S)$ , veja Teorema 2.3.4. Como  $S$  é linear obtemos

$$S^2v = S(S(f + a)) = S(Sf + Sa) = S(f - a) = Sf - Sa = f + a = v$$

para todos os  $v \in E$ . “ $S = S_{F,A}$ ” Escrevendo  $v \in E$  como  $v = f + a$  obtemos

$$Sv = S(f + a) = Sf + Sa = f - a = P_{F,A}v - P_{A,F}v$$

segundo Definição 6.1.3.  $\square$

### Involuções e projeções

**Teorema 6.2.3.** *Seja  $1 + 1 \neq 0$  em  $\mathbb{K}$ . A seguinte aplicação é uma bijeção*

$$\begin{aligned} \rho: \mathcal{P} = \{\text{projeções em } E\} &\rightarrow \{\text{involuções em } E\} = \mathcal{I} \\ P &\mapsto 2P - I_E =: S_P \end{aligned}$$

com inversa  $\rho^{-1} = \gamma: S \mapsto \frac{1}{2}(I_E + S)$ . As projeções  $\gamma(S)$  e  $\gamma(-S)$ , ou seja

$$P := \frac{1}{2}(I_E + S), \quad Q := \frac{1}{2}(I_E - S)$$

satisfazem  $P + Q = I_E$  e  $P - Q = S$ .

*Demonstração.* Seja  $I = I_E$ . BEM DEFINIDO.  $(2P - I)^2 = 4P^2 - 4P + I = I$ . INJETIVO. Suponha  $2P - I = 2\tilde{P} - I$ , adicione  $-I$  para obter  $2P = 2\tilde{P}$ . Então  $P = \tilde{P}$  segundo Corolário 1.1.20.

SOBREJETIVO. Dado uma involução  $S$  em  $E$ , defina  $P := \gamma(S) = \frac{1}{2}(I + S)$  para obter  $\rho(P) = 2P - I = (I + S) - I = S$ .

INVERSA. Dada uma involução  $S$  em  $E$ , no item anterior vimos que  $S = \rho(\gamma(S))$ . De outro lado  $\gamma(\rho(P)) = \gamma(2P - I) = \frac{1}{2}(I + (2P - I)) = P$ .  $\square$

### Involuções e subespaços complementares

**Definição 6.2.4** (Involução/reflexão em torno de  $F$  ao longo  $G$ ). *Seja  $(F, G)$  um par de subespaços complementares de  $E$ , escreva  $v \in E = F \oplus G$  na forma  $v = f + g$  com únicos elementos  $f \in F$  e  $g \in G$ , veja Teorema 2.3.4. A aplicação*

$$S_{F,G} := P_{F,G} - P_{G,F}: E \rightarrow E$$

é chamada de **involução (ou reflexão) de  $E$  em torno de  $F$  ao longo  $G$** .

Vamos justificar chamar  $S_{F,G}$  de involução em torno de  $F$  ao longo  $G$ :

**Lema 6.2.5.** *A aplicação  $S_{F,G}$  definida acima é uma involução de  $E$ . Os pontos fixos e anti-fixos contém  $F$  e  $G$ , em símbolos*

$$F \subset \text{Fix}(S_{F,G}), \quad G \subset \text{aFix}(S_{F,G}) \quad (6.2.1)$$

Valem igualdades nos casos  $\dim E < \infty$  ou  $1 + 1 \neq 0$  em  $\mathbb{K}$ .

Ter igualdades em (6.2.1) é importante para consistência: como  $S_{F,G}$  e uma involução o Lema 6.2.2 aplica e fala que  $S_{F,G} = S_{\text{Fix}(S_{F,G}), \text{aFix}(S_{F,G})}$ . Então espera-se igualdade dos pares  $(F, G) = (\text{Fix}(S_{F,G}), \text{aFix}(S_{F,G}))$ .

*Demonstração.* Dado  $v \in E$ , então  $\exists! f \in F$  e  $\exists! g \in G$  tal que  $v = f + g$ .

**Linearidade:** É óbvio como  $S_{F,G}$  é soma de dois operadores lineares.

**$S^2 = \mathbf{I}_E$ :** Usamos a definição de  $S := S_{F,G}$  e Lema 6.1.4 para obter

$$\begin{aligned} S^2 v &= S((P_{F,G} - P_{G,F})(f + g)) \\ &= S(f - g) \\ &= (P_{F,G} - P_{G,F})(f - g) \\ &= f - (-g) \\ &= v \end{aligned}$$

**$G = \text{aFix}(S_{F,G})$ :** Como  $\text{aFix}(S_{F,G}) = \text{Fix}(S_{G,F})$  o próximo item aplica.

**$F = \text{Fix}(S_{F,G})$ :** '⊂' Seja  $f \in F$ . Como  $F = \text{Im}(P_{F,G}) = \text{Fix}(P_{F,G})$  e  $F = \text{N}(P_{G,F})$  obtemos  $Sf = P_{F,G}f - P_{G,F}f = f$ .

'⊃' **Caso  $1 + 1 \neq 0$  em  $\mathbb{K}$ :** Escreva  $x \in \text{Fix}(S) \subset E$  unicamente na forma  $x = f + g$  onde  $f \in F$  e  $g \in G$ . Então

$$f + g = x = Sx = P_{F,G}(f + g) - P_{G,F}(f + g) = f - g$$

Assim  $g + g = \mathcal{O}$ . Segundo Corolário 1.1.20 obtemos  $g = \mathcal{O}$ . Então  $x = f \in F$ .

'⊃' **Caso  $\dim E < \infty$ :** Como  $(F, G) \in \mathcal{SC}$  e segundo Lema 6.2.2 ( $S^2 = \mathbf{I}_E$ )

$$F \oplus G = E = \text{Fix}(S) \oplus \text{aFix}(S)$$

Então aplicando a fórmula (6.0.2) a cada uma soma direta nos dá as igualdades

$$\dim F + \dim G = \dim E = \dim \text{Fix}(S) + \dim \text{aFix}(S)$$

Como  $0 \leq \dim F \leq \dim \text{Fix}(S)$  e  $0 \leq \dim G \leq \dim \text{aFix}(S)$  segundo Teorema 3.2.1 (c), as dimensões devem ser iguais, ou seja

$$\dim F = \dim \text{Fix}(S), \quad \dim G = \dim \text{aFix}(S)$$

Mas, segundo Teorema 3.2.1 (d), inclusão com a mesma dimensão implica igualdade, assim  $F = \text{Fix}(S)$  e  $G = \text{aFix}(S)$ .  $\square$

**Exercício 6.2.6.** Faça um desenho de  $E = \mathbb{R}^2$  com dois subespaços  $F \neq G$  de dimensão 1. Ilustre para varias escolhas de  $v \in E, F, G$  a imagem  $S_{F,G}v$  usando os vetores (pensa em flechas)  $P_{F,G}v$  e  $-P_{G,F}v$ .

### 6.3 Exercícios

Seja  $E$  um espaço vetorial sobre um corpo  $\mathbb{K}$ .

- No plano  $\mathbb{R}^2$ , considere as retas  $F_1$  e  $F_2$ , definidas respectivamente pelas equações  $y = ax$  e  $y = bx$ , onde  $a \neq b$  são números reais.
  - Exprima  $v = (x, y) \in \mathbb{R}^2$  como soma de um vetor de  $F_1$  e um de  $F_2$ .
  - Seja  $P = P_{F_1, F_2} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  a projeção sobre  $F_1$  paralelamente a  $F_2$ . Obtenha a matriz  $[P]$  de  $P$ .
  - Encontre a matriz  $[S]$  da reflexão  $S = S_{F_2, F_1} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , em torno da reta  $F_2$ , paralelamente a  $F_1$ .
- Exprima  $v = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  como soma de um vetor do plano  $F_1$ , cuja equação é  $x + y - z = 0$ , com um vetor da reta  $F_2$ , gerada pelo vetor  $(1, 2, 1)$ . Conclua que  $\mathbb{R}^3 = F_1 \oplus F_2$ . Determine a matriz  $[P]$  da projeção  $P : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  que tem imagem  $F_1$  e núcleo  $F_2$ .
- Dado  $P \in \mathcal{L}(E)$ , *prove* ou *desprove*:
  - $E = N(P) \oplus \text{Im}(P) \Rightarrow P$  é projeção de  $E$ .
  - $E = N(P) + \text{Im}(P) \Rightarrow P$  é projeção de  $E$ .
  - $P$  é projeção  $\Leftrightarrow I - P$  é projeção.
  - $P$  é projeção  $\Leftrightarrow N(P) = \text{Im}(I - P)$  ( $\Leftrightarrow N(I - P) = \text{Im}(P)$ ).
- Sejam  $F_1, F_2 \subset E$  subespaços com  $\dim F_1 + \dim F_2 = \dim E < \infty$ . Prove
 
$$E = F_1 \oplus F_2 \iff F_1 \cap F_2 = \{\mathcal{O}\}.$$
- Sejam  $P_1, \dots, P_n : E \rightarrow E$  operadores lineares tais que
 
$$P_1 + \dots + P_n = I \quad \text{e} \quad \forall i \neq j : P_i P_j = \mathcal{O}.$$
 Prove que estes operadores são projeções.
- Sejam  $P, Q \in \mathcal{L}(E)$  projeções e  $1+1 \neq 0$  em  $\mathbb{K}$ , prove que são equivalentes:
  - $P + Q$  é uma projeção;
  - $PQ + QP = \mathcal{O}$ ;
  - $PQ = QP = \mathcal{O}$ .

[Para provar (b)  $\Rightarrow$  (c), multiplique à esquerda e à direita da hipótese  $PQ = -QP$  por  $P$  e conclua  $\mathcal{O} = PQP$ . Consequentemente  $\mathcal{O} = \mathcal{O}Q = PQQPQ = P(-PQ)Q = -PQ$ .]
- Seja  $E = F_1 \oplus F_2$ . O **gráfico** de uma transformação linear  $B : F_1 \rightarrow F_2$  é o subconjunto  $\text{graph}(B) := \{v + Bv \mid v \in F_1\}$  de  $E$ . Prove que
  - $\text{graph}(B)$  é um subespaço de  $E$ .
  - a projeção  $P = P_{F_1, F_2} : E \rightarrow E$ , restrita a  $\text{graph}(B)$ , define um isomorfismo entre  $\text{graph}(B)$  e  $F_1$ .



# Aula 17





Adicionado:

Def. 1.2.9 (esp-lin/col)

Teor. 1.2.18 (Esp-lin invariante sob  $oe$ 's)

Coment. 4.2.1 (esp-col = imagem), Thm. 4.2.2 (pc=pl)

Def. 5.0.3 (posto de  $A$ )

Depois:

Seção 8



## Capítulo 7

# Matrizes de transformações lineares

Consideramos uma transformação linear

$$A : E \rightarrow F$$

entre espaços vetoriais sobre um corpo  $\mathbb{K}$ . Denotamos o operador identidade de

$$I_E : E \rightarrow E, \quad v \mapsto v$$

e o em  $F$  de  $I_F$ , veja (4.1.1). Agora será muito útil escrever uma base ordenada na forma de uma lista ordenada. Sejam  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  e  $\tilde{\mathcal{U}}$  bases ordenadas de  $E$  e  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$  e  $\tilde{\mathcal{V}}$  de  $F$ . Nas seguintes seções vamos estabelecer e provar os detalhes da seguinte diagrama comutativa<sup>1</sup>

$$\begin{array}{ccccc}
 & & \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}} & \mathbb{K}^m \\
 & & \downarrow \mathcal{U} & & \downarrow \mathcal{V} \\
 & & E & \xrightarrow{A} & F \\
 & & \uparrow \tilde{\mathcal{U}} & & \uparrow \tilde{\mathcal{V}} \\
 & & \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\tilde{\mathbf{a}} := [A]_{\tilde{\mathcal{U}}, \tilde{\mathcal{V}}}} & \mathbb{K}^m \\
 \mathbf{p} [v]_{\mathcal{U}} = \mathbf{p} [v]_{\tilde{\mathcal{U}}} & \xrightarrow{\mathbf{p} := [I_E]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}}} & & & \xrightarrow{\mathbf{q} := [I_F]_{\mathcal{V}, \tilde{\mathcal{V}}}} & 
 \end{array} \quad (7.0.1)$$

Na diagrama  $\mathbf{p}$  é a chamada **matriz de passagem** da base  $\mathcal{U}$  de  $E$  para  $\tilde{\mathcal{U}}$ . Ela leva, dado  $v \in E$ , o vetor coordenada  $[v]_{\mathcal{U}}$  em respeito à base  $\mathcal{U}$  ao vetor coordenada  $[v]_{\tilde{\mathcal{U}}}$  em respeito à base  $\tilde{\mathcal{U}}$ . Além disso  $\mathbf{a}$  é a **matriz da transformação linear**  $A : E \rightarrow F$  em respeito às bases  $\mathcal{U}$  do domínio e  $\mathcal{V}$  do contradomínio.

<sup>1</sup> **Comutatividade** significa que caso entre dois espaços vetoriais no diagrama tem dois caminhos de flechas, então não importa o qual usamos. Note que a flecha de um isomorfismo ' $\simeq$ ' também existe na direção reversa (no diagrama só mostramos uma flecha para simplicidade).

**Comentário 7.0.1** (Interpretação da parte triangular esquerda da diagrama). Sejam  $\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}$ , e  $\mathcal{W}$  bases do espaço vetorial  $E$  da dimensão  $n$ . Sejam

- p**: a matriz de passagem de  $\mathcal{U}$  para  $\tilde{\mathcal{U}}$   
**r**: a matriz de passagem de  $\tilde{\mathcal{U}}$  para  $\mathcal{W}$

Vamos entender nesta seção que sob estas hipóteses vale o seguinte

- rp** é a matriz de passagem de  $\mathcal{U}$  para  $\mathcal{W}$   
**p**<sup>-1</sup> é a matriz de passagem de  $\tilde{\mathcal{U}}$  para  $\mathcal{U}$

## 7.1 Bases induzem isomorfismos

**Definição 7.1.1** (Um símbolo com duas significados). Usamos *o mesmo símbolo* para a base e para o isomorfismo determinado pela: Escrevemos

$$\mathcal{U} : \mathbb{K}^n \rightarrow E, \quad x \mapsto \mathcal{U}x$$

para a transformação linear determinada pela base  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$ , ou seja

$$\mathcal{U}x := (\xi_1, \dots, \xi_n) \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} := \underbrace{\xi_1 x_1 + \dots + \xi_n x_n}_{=v} \in E \quad (7.1.1)$$

Obviamente a aplicação  $\mathcal{U} : \mathbb{K}^n \rightarrow E$  é linear. Ela é injetiva como a base  $\mathcal{U}$  é LI (Corolário 3.1.2) e sobrejetiva como  $\mathcal{B}$  gera  $E$ .

Portanto  $\mathcal{U} : \mathbb{K}^n \rightarrow E$  é um isomorfismo (símbolo  $\simeq$ ).

No caso  $E = \mathbb{K}^n$  a base canônica  $\mathcal{E}^n$  produz o operador identidade  $\mathcal{E}^n = I_{\mathbb{K}^n}$ .

Seja  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  uma base ordenada de  $E$ . Dado  $v \in E$ , então  $x := \mathcal{U}^{-1}v \in \mathbb{K}^n$  é o vetor coordenada  $[v]_{\mathcal{U}}$  de  $v$  em respeito à base  $\mathcal{U}$  introduzido em (3.1.2): Com efeito como  $\mathcal{B}$  é base exprime-se  $v$  como CL dos elementos de  $\mathcal{B}$  com coeficientes únicos  $x_i$ , ou seja  $v = \xi_1 x_1 + \dots + \xi_n x_n =: \mathcal{U}x$ . Assim

$$\mathcal{U}^{-1}v = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = [v]_{\mathcal{U}} \in \mathbb{K}^n \quad (7.1.2)$$

O isomorfismo  $\mathcal{U}^{-1} : E \rightarrow \mathbb{K}^n$  é chamado de **sistema de coordenadas** em  $E$ . No caso de  $E = \mathbb{K}^n$  com base canônica  $\mathcal{U} = \mathcal{E}$  abreviamos  $[v] := [v]_{\mathcal{E}}$ .

## 7.2 A matriz em respeito a uma base

Dado uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E, F)$  e bases  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  de  $E$  e  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$  de  $F$ , então podemos representar os elementos  $A\xi_j \in F$  como combinação linear na base  $\mathcal{V}$  com coeficientes  $a_{ij} \in \mathbb{K}$  únicos. Com efeito

$$\boxed{A\xi_j = \eta_1 a_{1j} + \dots + \eta_m a_{mj}} \quad (7.2.1)$$

Note como pela nossa definição o índice do  $\eta_i$  coincide com o primeiro (mais perto) índice do escalar  $a_{ij}$  o qual deve ser escrito *atrás*.

Os escalares  $a_{ij}$  formam uma matriz  $m \times n$  chamada de **matriz de  $A$**  em respeito às bases  $\mathcal{U}$  e  $\mathcal{V}$ , símbolo

$$[A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}} := \mathbf{a} = [a_{ij}] \quad (7.2.2)$$

Note-se que a matriz  $\mathbf{a}$  tem como colunas

$$\mathbf{a}_{\bullet j} = \begin{bmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{bmatrix} = [A\xi_j]_{\mathcal{V}}$$

os vetores coordenadas dos imagens  $A\xi_j$ , ou seja

$$[A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}} = [[A\xi_1]_{\mathcal{V}} \dots [A\xi_n]_{\mathcal{V}}] = [\mathbf{a}_{\bullet 1} \dots \mathbf{a}_{\bullet n}] = \mathbf{a}$$

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  $[A] := [A]_{\mathcal{E}, \mathcal{E}}$ .

**Exercício 7.2.1.** Seja  $\mathcal{E} \subset \mathbb{R}^3$  a base canônica e  $A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  determinado por

$$\begin{aligned} Ae_1 &= 2e_1 - e_2 - e_3 \\ Ae_2 &= -e_1 + e_2 \\ Ae_3 &= -e_1 \quad + e_3 \end{aligned} \quad (7.2.3)$$

Considere a base ordenada  $\mathcal{V} := (e_1, e_1 + e_3, e_1 + e_2)$  e determine a matriz  $\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{E}, \mathcal{V}}$ . (Vamos reencontrar  $A$  nos Exercícios 7.3.10 e 8.4.5.)

**Exercício 7.2.2** (Identidade  $I = I_E$ ). Mostre que a matriz da identidade

$$[I]_{\mathcal{U}} := [I]_{\mathcal{U}, \mathcal{U}} = \mathbb{1}$$

sempre é a matriz identidade se usamos a mesma base  $\mathcal{U}$  para  $I: E \rightarrow E$ .

**Exercício 7.2.3** (Homotetias  $\alpha I$ ). 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  $\alpha \in \mathbb{R}$ .

1. 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.

2. Conclua que as **homotetias** (múltiplos  $\alpha I$  do operador identidade) são os únicos operadores cuja matriz não depende da base escolhida.
3. Conclua que as matrizes do tipo  $\alpha \mathbb{1}_n$  são os únicos que comutam (**ab = ba**) com todas matrizes invertíveis  $n \times n$ .

[ad 1.: 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  $E$ .]

**Exercício 7.2.4.** Suponha que  $E = F \oplus G$  e  $n = \dim E$  é finita. Mostre que existe uma base ordenada  $\mathcal{X}$  de  $E$  tal que

$$[P_{F,G}]_{\mathcal{X}} = \begin{bmatrix} \mathbb{1}_k & \mathcal{O}_{k,\ell} \\ \mathcal{O}_{\ell,k} & \mathcal{O}_{\ell} \end{bmatrix}, \quad [S_{F,G}]_{\mathcal{X}} = \begin{bmatrix} \mathbb{1}_k & \mathcal{O} \\ \mathcal{O} & -\mathbb{1}_{\ell} \end{bmatrix}$$

**Teorema 7.2.5.** Levando transformações lineares às suas matrizes

$$\begin{aligned} \Phi = \Phi_{\mathcal{U},\mathcal{V}} : \mathcal{L}(E, F) &\xrightarrow{\cong} \mathbb{M}(n \times m; \mathbb{K}) \\ A &\mapsto [A]_{\mathcal{U},\mathcal{V}} \end{aligned}$$

é um isomorfismo.

*Demonstração.* Seja  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  base de  $E$  e  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$  de  $F$ .

LINEAR. Escreve (7.2.2) para  $A$ , para  $B$ , e depois adiciona as duas equações e use  $(A+B)\xi_j = A\xi_j + B\xi_j$ .

INJETIVO. Suponha  $(a_{ij}) := [A]_{\mathcal{U},\mathcal{V}} = [B]_{\mathcal{U},\mathcal{V}} =: (b_{ij})$ . Então  $A$  e  $B$  coincidem

$$A\xi_j = \eta_1 a_{1j} + \dots + \eta_m a_{mj} = \eta_1 b_{1j} + \dots + \eta_m b_{mj} = B\xi_j$$

nos elementos de uma base e linearidade implica que coincidem em todo  $v \in E$ .

SOBREJETIVO. Dado  $\mathbf{a} = (a_{ij}) \in \mathbb{M}(m \times n; \mathbb{K})$ , para cada um  $j$  defina

$$A\xi_j := \eta_1 a_{1j} + \dots + \eta_m a_{mj}$$

Isso determina  $A$  unicamente (Prop. 4.1.16). Então  $\Psi(A) := [A]_{\mathcal{U},\mathcal{V}} = \mathbf{a}$ .  $\square$

Lembre-se do Exemplo 3.1.22 (c) que  $\dim \mathbb{M}(n \times m; \mathbb{K}) = nm$ . Segundo Corolário 5.3.9 isomorfismos preservam dimensões, assim obtemos  $\dim \mathcal{L}(E, F)$ .

**Corolário 7.2.6.**  $\dim \mathcal{L}(E, F) = \dim \mathbb{M}(n \times m; \mathbb{K}) = nm = \dim E \cdot \dim F$

**Teorema 7.2.7.** Considere duas transformações lineares entre espaços vetoriais

$$E \xrightarrow{A} F \xrightarrow{B} G$$

com bases respectivas  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$ ,  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$ , e  $\mathcal{W} = (\nu_1, \dots, \nu_p)$ . Então a matriz da composição

$$[BA]_{\mathcal{U},\mathcal{W}} = [B]_{\mathcal{V},\mathcal{W}} [A]_{\mathcal{U},\mathcal{V}} \tag{7.2.4}$$

é o produto das matrizes.

*Demonstração.* Sejam  $\mathbf{a}$  e  $\mathbf{b}$  as matrizes de  $A$  e  $B$ , seja  $\mathbf{c}$  aquela de  $BA$ . Assim

$$A\xi_j = \sum_{k=1}^m \eta_k a_{kj}, \quad B\eta_k = \sum_{i=1}^p \nu_i b_{ik}, \quad BA\xi_j = \sum_{i=1}^p \nu_i c_{ij}$$

para  $j = 1, \dots, n$  e  $k = 1, \dots, m$ . Use estas identidades para obter

$$\sum_{i=1}^p \nu_i c_{ij} = B(A\xi_j) = \sum_{k=1}^m (B\eta_k) a_{kj} = \sum_{i=1}^p \nu_i \sum_{k=1}^m b_{ik} a_{kj}$$

onde no último passo temos permutado a ordem das somas *finitas*. Mas como a base  $\mathcal{W}$  é LI os coeficientes dos  $\nu_i$  devem ser iguais (Corolário 3.1.2).  $\square$

## Matrizes – propriedades herdadas de $\Phi: \mathcal{L} \rightarrow \mathbf{M}$

### 7.3 Mudança de base – diagrama comutativa

Nesta seção estudamos na diagrama (7.0.1) o que acontece a) com um vetor coordenada  $[v]_{\mathcal{U}} = \mathcal{U}^{-1}v$  se trocamos a base  $\mathcal{U}$  de  $E$  para uma outra base  $\tilde{\mathcal{U}}$  e b) com a matriz de uma transformação linear onde adicionalmente permitimos trocar a base de  $F$ .

#### 7.3.1 Vetor coordenada

A matriz  $\mathbf{p} := [I_E]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}}$  do operador identidade, por definição (7.2.1), satisfaz

$$\xi_j = I_E \xi_j = \tilde{\xi}_1 p_{1j} + \dots + \tilde{\xi}_n p_{nj} \quad j = 1, \dots, n. \quad (7.3.1)$$

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 de **matriz de passagem de  $\mathcal{U}$  para  $\tilde{\mathcal{U}}$** . A matriz de passagem participa do diagrama (7.0.1) fazendo as partes triangulares comutativo (7.0.1).

**Lema 7.3.1.**  $\tilde{\mathcal{U}}\mathbf{p} = \mathcal{U}$  na diagrama (7.0.1), equivalentemente  $[I_E]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}} = \tilde{\mathcal{U}}^{-1}\mathcal{U}$ .

*Demonstração.* Para  $x \in \mathbb{K}^n$  vale

$$\tilde{\mathcal{U}}\mathbf{p}x = \left( \tilde{\xi}_1, \dots, \tilde{\xi}_n \right) \begin{bmatrix} \sum_k p_{1k} x_k \\ \vdots \\ \sum_k p_{nk} x_k \end{bmatrix} = \sum_{\ell} \tilde{\xi}_{\ell} \sum_k p_{\ell k} x_k = \sum_k \underbrace{\left( \sum_{\ell} \tilde{\xi}_{\ell} p_{\ell k} \right)}_{\stackrel{(7.3.1)}{=} \xi_k} x_k = \mathcal{U}x$$

$\square$

**Corolário 7.3.2.** Toda matriz de passagem é um isomorfismo e sua inversa é

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

*Demonstração.* Aplicando  $\tilde{U}^{-1}$  em ambos os lados de  $\tilde{U}\mathbf{p} = \mathcal{U}$  obtém-se  $\tilde{U}^{-1}\mathcal{U} = \mathbf{p} := [I_E]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}}$ . Assim  $\mathbf{p}$  é um isomorfismo como  $\mathcal{U}$  e  $\tilde{\mathcal{U}}$  são. Toma as inversas em ambos lados e use (4.1.2) para obter  $[I_E]_{\tilde{\mathcal{U}}, \mathcal{U}}^{-1} = \mathbf{p}^{-1} = \mathcal{U}^{-1}\tilde{U} = [I_E]_{\tilde{\mathcal{U}}, \mathcal{U}}$ .  $\square$

**Comentário 7.3.3** (Trocando a base (o sistema de coordenadas)). Seja  $v \in E$ . Dado o vetor coordenada  $[v]_{\mathcal{U}}$  em respeito a uma base  $\mathcal{U}$  de  $E$ . Para calcular as coordenadas em respeito a uma outra base  $\tilde{\mathcal{U}}$  simplesmente aplique a matriz de passagem  $\mathbf{p} = [I]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}}$ , ou seja

$$[I]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}} [v]_{\mathcal{U}} = [v]_{\tilde{\mathcal{U}}}$$

**Exercício 7.3.4.** Considere as bases  $\mathcal{U} = (\xi, \eta)$  e  $\tilde{\mathcal{U}} = (\tilde{\xi}, \tilde{\eta})$  de  $\mathbb{R}^2$  onde

$$\xi = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \eta = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \tilde{\xi} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \tilde{\eta} = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Seja  $v = (1, 1) \in \mathbb{R}^2$ . Determine os vetores coordenadas  $[v]_{\mathcal{U}}$  e  $[v]_{\tilde{\mathcal{U}}}$ .<sup>2</sup>

### 7.3.2 Matriz de uma transformação linear

**Lema 7.3.5.**  $A\mathcal{U} = \mathcal{V}\mathbf{a}$  na diagrama (7.0.1).

*Demonstração.* Seja  $x \in \mathbb{K}^n$ , então

$$\begin{aligned} A\mathcal{U}x &= A(\xi_1, \dots, \xi_n) \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = A(\xi_1 x_1 + \dots + \xi_n x_n) \\ &= \underbrace{(A\xi_1)}_{\eta_1 a_{11} + \dots + \eta_m a_{m1}} x_1 + \dots + \underbrace{(A\xi_n)}_{\eta_1 a_{1n} + \dots + \eta_m a_{mn}} x_n \\ &= \sum_{j=1}^m (\eta_j a_{j1}) x_1 + \dots + \sum_{j=1}^m (\eta_j a_{jm}) x_n \end{aligned}$$

e assim

$$\begin{aligned} A\mathcal{U}x &= \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^m (\eta_j a_{jk}) x_k = \sum_{j=1}^m \eta_j \underbrace{\sum_{k=1}^n a_{jk} x_k}_{\mathbf{a}_{j\bullet} x} \\ &= \eta_1 \mathbf{a}_{1\bullet} x + \dots + \eta_m \mathbf{a}_{m\bullet} x = (\eta_1, \dots, \eta_m) \begin{bmatrix} \mathbf{a}_{1\bullet} x \\ \vdots \\ \mathbf{a}_{m\bullet} x \end{bmatrix} = \mathcal{V}\mathbf{a}x \end{aligned}$$

$\square$

<sup>2</sup> Controle:  $[v]_{\tilde{\mathcal{U}}} = [I]_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}} [v]_{\mathcal{U}} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}_{\mathcal{U}, \tilde{\mathcal{U}}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}_{\mathcal{U}} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}_{\tilde{\mathcal{U}}}$ ,  $\tilde{\mathcal{U}} = [I]_{\tilde{\mathcal{U}}, \mathcal{U}} \mathcal{U}$



Segundo as Lemas 7.3.5 e 7.3.1 o diagrama (7.0.1) é comutativo, e assim recebemos a relação

$$\tilde{\mathbf{a}} = \mathbf{qap}^{-1}$$

entre as matrizes de  $A$  em respeito às bases novas e velhas.

No caso  $F = E$  munido das bases  $\mathcal{V} = \mathcal{U}$  e  $\tilde{\mathcal{V}} = \tilde{\mathcal{U}}$  recebemos

$$\tilde{\mathbf{a}} = \mathbf{pap}^{-1}, \quad \tilde{\mathbf{a}} = [A]_{\tilde{\mathcal{U}}}, \quad \mathbf{a} = [A]_{\mathcal{U}}$$

**Definição 7.3.6.** Chama-se **semelhante** duas matrizes quadradas  $\mathbf{a}$  e  $\mathbf{b}$  se existe uma matriz invertível  $\mathbf{p}$  tal que  $\mathbf{a} = \mathbf{p}^{-1}\mathbf{bp}$ .

**Exercício 7.3.7.** Mostre que se  $\mathbf{a}$  e  $\tilde{\mathbf{a}} = \mathbf{p}^{-1}\mathbf{ap}$  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  $\mathbb{R}^n$ .

**Caso especial  $E = F = \mathbb{K}^n$  com a base canônica  $\mathcal{E}$  e uma base  $\mathcal{U}$**

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 (7.0.1) torna-se no diagrama comutativo

$$\begin{array}{ccc}
 \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\mathbf{a} := [A]} & \mathbb{K}^n \\
 \downarrow \mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} & \searrow \mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} & \swarrow \mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} \\
 \mathbb{K}^n & \xrightarrow{A} & \mathbb{K}^n \\
 \uparrow \mathcal{U} & \swarrow \mathcal{U} & \downarrow \mathcal{U} \\
 \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\tilde{\mathbf{a}} := [A]_{\mathcal{U}}} & \mathbb{K}^n
 \end{array}
 \quad (7.3.2)$$

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.

**Exercício 7.3.8.** Suponha que  $E = \mathbb{K}^n$  munido da base canônica  $\mathcal{E}$  como base velha, veja diagrama (7.3.2). Então os membros da base nova  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  formam as colunas da matriz inversa  $\mathbf{p}^{-1}$ . Veja Exercício 7.4.6.

Nas outras palavras, como a inversa de  $\mathbf{p} := [I_{\mathbb{K}^n}]_{\mathcal{E}, \mathcal{U}}$  é  $[I_{\mathbb{K}^n}]_{\mathcal{U}, \mathcal{E}}$ , vale a seguinte fórmula

$$\boxed{[I_{\mathbb{K}^n}]_{\mathcal{U}, \mathcal{E}} = [\mathcal{U}]}$$

onde  $[\mathcal{U}]$  denota a matriz cujas colunas são os elementos da base  $\mathcal{U}$  de  $\mathbb{K}^n$ .

**Exemplo 7.3.9.** Em  $\mathbb{R}^3$  considere a base canônica  $\mathcal{E}$  e a base  $\mathcal{V} = \{\xi_1, \xi_2, \xi_3\}$

$$\xi_1 = (1, 1, 0), \quad \xi_2 = (-1, 0, 0), \quad \xi_3 = (0, 0, 1)$$

Determine a matriz de passagem  $\mathbf{p}$  de  $\mathcal{V}$  para  $\mathcal{E}$ , e aquela vice versa.

**Uma solução.** As colunas da matriz  $\mathbf{p} := [I]_{\mathcal{V}, \mathcal{E}} = [\mathcal{V}]$  são os  $\xi_i$ 's. A outra matriz desejada  $\mathbf{q} := [I]_{\mathcal{E}, \mathcal{V}} = \mathbf{p}^{-1}$  é a matriz inversa de  $\mathbf{p}$ . Pode-se calcular com o processo de Gauss-Jordan (MA141), veja § 8.3, ou seja

$$[\mathbf{p} : \mathbb{1}] = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\text{oe})} \dots \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = [\mathbb{1} : \mathbf{p}^{-1}]$$

**Exercício 7.3.10.** Seja  $\mathcal{E} \subset \mathbb{R}^3$  a base canônica e seja  $A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  determinado por (7.2.3). Dada a base ordenada  $\mathcal{V} := (e_1, e_1 + e_3, e_1 + e_2)$ , determine a matriz

$$\mathbf{a} = [A]_{\mathcal{E}, \mathcal{V}} = [I]_{\mathcal{E}, \mathcal{V}} [A]_{\mathcal{V}, \mathcal{E}} [I]_{\mathcal{E}, \mathcal{V}} = \mathbf{p} \tilde{\mathbf{a}} \mathbf{p}$$

calculando  $\mathbf{p}$  e  $\tilde{\mathbf{a}}$ , veja (7.0.1).<sup>3</sup> (Reencontramos  $A$  nos Exercícios 7.2.1 e 8.4.5.)

## 7.4 Exercícios e umas soluções

### Matriz de uma transformação linear

**Exercício 7.4.1.** Considere a base ordenada  $\mathcal{B} = (u, v, w)$  de  $\mathbb{R}^3$ , onde

$$u = (1, 1, 1), \quad v = (1, -1, 1), \quad w = (1, 1, -1)$$

Seja  $\mathcal{B}^* = (\phi, \psi, \chi)$  a base (de  $\mathbb{R}^{3*}$ ) dual de  $\mathcal{B}$ . Calcule as matrizes  $[\phi], [\psi], [\chi]$  das transformações lineares  $\phi, \psi, \chi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ .

**Uma solução.** Sejam  $\mathcal{E}^3 = (e_1, e_2, e_3)$  e  $\mathcal{E}^1 = (E_1)$  as bases canônicas onde o vetor unitário em  $\mathbb{R}^1$  é a lista  $E_1 = (1)$  de um membro com 1 no 1-ésimo lugar (e nulos nos outros lugares – as quais não têm). Seja  $x_i := \phi e_i$ , então usando a propriedade da base dual e linearidade obtemos

$$\begin{aligned} 1 &= \phi u = \phi(1, 1, 1) = \phi e_1 + \phi e_2 + \phi e_3 = x_1 + x_2 + x_3 \\ 0 &= \phi v = \phi(1, -1, 1) = \phi e_1 - \phi e_2 + \phi e_3 = x_1 - x_2 + x_3 \\ 0 &= \phi w = \phi(1, 1, -1) = \phi e_1 + \phi e_2 - \phi e_3 = x_1 + x_2 - x_3 \end{aligned}$$

Usamos escalonamento para resolver o SL de 3 equações nas 3 incógnitas  $x_1, x_2, x_3 \in \mathbb{R}^3$  as quais são listas de um membro só. O resultado é

$$x_1 = 1, \quad x_2 = 0, \quad x_3 = 0$$

Observamos que

$$\begin{aligned} 1 &= x_1 = \phi e_1 = E_1 \phi_{11} = 1 \cdot \phi_{11} = \phi_{11} \\ 0 &= x_2 = \phi e_2 = E_1 \phi_{12} = 1 \cdot \phi_{12} = \phi_{12} \\ 0 &= x_3 = \phi e_3 = E_1 \phi_{13} = 1 \cdot \phi_{13} = \phi_{13} \end{aligned}$$

---

<sup>3</sup> controle: inverta  $\mathbf{q} = [I]_{\mathcal{V}, \mathcal{E}}$  (Gauss-Jordan):  $\mathbf{p} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 4 & -2 & -2 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$ .

e assim

$$[\phi]_{\mathcal{E}^3, \mathcal{E}^1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Analogamente obtemos

$$[\psi]_{\mathcal{E}^3, \mathcal{E}^1} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad [\chi]_{\mathcal{E}^3, \mathcal{E}^1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Olha só, no caso  $E = \mathbb{R}^n$  a matriz da base dual de qualquer base  $\mathcal{B}$  de  $\mathbb{R}^n$  tem em respeito às bases canônicas de  $\mathbb{R}^n$  e  $\mathbb{R}^1$  a forma da base canônica.

**Exercício 7.4.2.** Considere as transformações lineares

$$A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad (x, y) \mapsto (x, y, x + y)$$

e  $B : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  definido assim

$$B(x, y, z) = (ax + (a - 1)y + (1 - a)z, -bx + (1 - b)y + bz)$$

onde  $a, b \in \mathbb{R}$  são constantes. Determine o operador  $BA \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$ .

[Dica: Use as matrizes  $[A]$  e  $[B]$  que correspondem a  $A$  e  $B$  respectivamente.]

**Uma solução.** Denotamos de  $\mathcal{E}^2 = \{e_1, e_2\}$  e  $\mathcal{E}^3 = \{E_1, E_2, E_3\}$  as bases canônicas. As duas colunas da matriz  $[A] \in M(3 \times 2)$  são formadas das coeficientes seguintes

$$\begin{aligned} Ae_1 &= A(1, 0) = (1, 0, 1) = 1E_1 + 0E_2 + 1E_3 \\ Ae_2 &= A(0, 1) = (0, 1, 1) = 0E_1 + 1E_2 + 1E_3 \end{aligned}$$

As três colunas da matriz  $[B] \in M(2 \times 3)$  são formadas das coeficientes seguintes

$$\begin{aligned} BE_1 &= B(1, 0, 0) = (a, -b) = ae_1 - be_2 \\ BE_2 &= B(0, 1, 0) = (a - 1, 1 - b) = (a - 1)e_1 + (1 - b)e_2 \\ BE_3 &= B(0, 0, 1) = (1 - a, b) = (1 - a)e_1 + be_2 \end{aligned}$$

Assim recebemos

$$[A] = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad [B] = \begin{bmatrix} a & a - 1 & 1 - a \\ -b & 1 - b & b \end{bmatrix}$$

Use (7.2.4) no primeiro passo e no segundo calcule produto matriz para obter

$$[BA] = [B][A] = \begin{bmatrix} a + 1 - a & a - 1 + 1 - a \\ -b + b & 1 - b + b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \mathbb{1}_2$$

Use a relação (7.2.1) entre matriz e operador para concluir que  $BA = I_{\mathbb{R}^2}$ .

**Exercício 7.4.3.** Qual é a matriz  $[A]$  do operador  $A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  definido por

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

**Exercício 7.4.4.** 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  $[BA]$  da composição  $BA : \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}$ .

**Uma solução.** Seja  $\mathcal{E} = (e_1, \dots, e_{n+1})$  a base canônica e seja

$$\mathcal{M} = (x^0, x, x^2, \dots, x^n) =: (\eta_1, \dots, \eta_{n+1}), \quad x^0 := 1$$

a base de  $\mathcal{P}_n(\mathbb{R})$  composto de monômios. Segundo a definição de  $A$  recebemos

$$Ae_i = A(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) = 0x^0 + \dots + 0x^{i-1} + 1x^i + 0x^{i+1} + \dots + 0x^n$$

para  $i = 1, \dots, n+1$ . Segundo (7.2.1) obtemos  $[A]_{\mathcal{E}, \mathcal{M}} = \mathbb{1}_{n+1}$ . Analogamente

$$B\eta_i = (\eta_i(0), \eta_i(1), \dots, \eta_i(n)) = (0^{i-1}, 1^{i-1}, \dots, n^{i-1}) = \sum_{j=1}^{n+1} e_j \underbrace{(j-1)^{i-1}}_{b_{ji}}$$

para cada  $i = 1, \dots, n+1$  o que nos dá a  $i$ -ésima coluna da matriz

$$[B]_{\mathcal{M}, \mathcal{E}} = \begin{bmatrix} 0^0 & 0^1 & \dots & 0^n \\ 1^0 & 1^1 & \dots & 1^n \\ 2^0 & 2^1 & \dots & 2^n \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ n^0 & n^1 & \dots & n^n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & 2 & \dots & 2^n \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ 1 & n & \dots & n^n \end{bmatrix}$$

Assim  $[B]_{\mathcal{M}, \mathcal{E}} = [B]_{\mathcal{M}, \mathcal{E}} \mathbb{1}_{n+1} = [B]_{\mathcal{M}, \mathcal{E}} [A]_{\mathcal{E}, \mathcal{M}} = [BA]_{\mathcal{E}, \mathcal{E}}$  segundo (7.2.4).

**Exercício 7.4.5.** Dado  $w = (\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$ , determine a matriz  $[A]$  do operador<sup>4</sup>

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

Descreva geometricamente o núcleo desse operador e determina sua imagem.

### Mudança de base – vetor

### Mudança de base – matriz

**Exercício 7.4.6.** Seja  $\mathcal{E} = (e_1, \dots, e_n)$  a base canônica de  $\mathbb{R}^n$ . Suponha vetores  $\xi_1, \dots, \xi_n \in \mathbb{R}^n$  e escalares  $p_{ij} \in \mathbb{R}$  satisfazem

$$e_j = \xi_1 p_{1j} + \xi_2 p_{2j} + \dots + \xi_n p_{nj}, \quad \forall j = 1, \dots, n$$

Mostre que

<sup>4</sup> O **produto vetorial** de dois vetores  $v$  e  $w$  de  $\mathbb{R}^3$  é o vetor  $v \times w$  de  $\mathbb{R}^3$  definido por

$$v \times w = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{bmatrix} := \begin{bmatrix} y\gamma - z\beta \\ z\alpha - x\gamma \\ x\beta - y\alpha \end{bmatrix}$$

1. a lista ordenada  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  é uma base de  $\mathbb{R}^n$ .
2. a matriz  $\mathbf{p} = [p_{ij}]$  é a inversa da matriz  $\mathbf{q}$  cujas colunas são por definição  $\xi_1, \dots, \xi_n$ , em símbolos  $\mathbf{q}\mathbf{p} = \mathbb{1}_n$ . Veja Exercício 7.3.8.

Em palavras, obtém-se a matriz  $\mathbf{p} := [I_{\mathbb{R}^n}]_{\mathcal{E}, \mathcal{U}}$  de mudança da base canônica  $\mathcal{E}$  para uma base nova  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  como a matriz inversa da matriz

$$\mathbf{q} := [\xi_1 \dots \xi_n]$$

cujas colunas são os  $\xi_i$ 's, em símbolos

$$\mathbf{p} := [I_{\mathbb{R}^n}]_{\mathcal{E}, (\xi_1, \dots, \xi_n)} = \mathbf{q}^{-1} = [\xi_1 \dots \xi_n]^{-1}$$

**Exercício 7.4.7.**

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

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

Poderia usar (e provar) o

**Lema 7.4.8.** Para matrizes  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in M(n \times n; \mathbb{K})$  tem-se  $\text{tr}(\mathbf{ab}) = \text{tr}(\mathbf{ba})$ .

[ad (a): Observe que para provar (\*) pode-se 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  $\mathbb{K}^n$ .]

**Exercício 7.4.9.** Sejam  $A : E \rightarrow F$  e  $B : F \rightarrow G$  transformações lineares entre espaços vetoriais de dimensão finita.

1. Prove que:  $B$  injetiva  $\Rightarrow \text{posto}(BA) = \text{posto}(A)$ .
2. Encontre uma condição sobre  $A$  a qual implica  $\text{posto}(BA) = \text{posto}(B)$ .



# Capítulo 8

## Eliminação e aplicações

Agora revisamos do curso MA141 aplicações do processo de escalonar uma matriz  $\mathbf{a}$ . Recomendamos recapitular os detalhes deste processo da Seção 1.2.4.

### 8.1 Dimensão do subespaço gerado

Consideramos  $m$  vetores  $v_1, \dots, v_m$  do espaço vetorial  $\mathbb{K}^n$ . (No caso geral de um espaço vetorial  $E$  de dimensão  $n$  use uma base para chegar em  $\mathbb{K}^n \simeq E$ .) Escreve as  $m$  listas  $v_1, \dots, v_m \in \mathbb{K}^n$  como linhas de uma matriz  $m \times n$ , ou seja

$$\mathbf{a} = (a_{ij}) := \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \dots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{array}{l} \leftarrow v_1 \\ \vdots \\ \leftarrow v_m \end{array}$$

Escalonamento da matriz  $\mathbf{a}$ , veja Seção 1.2.4, lida à matriz escalonada  $\mathbf{a}_{\text{esc}}$ . Enumere as linhas não-nulas de  $\mathbf{a}_{\text{esc}}$  de cima para baixo, dizemos  $\ell_1, \dots, \ell_d$ .

Figura 8.1: Linhas não-nulas  $\ell_1, \dots, \ell_d$  da matriz escalonada  $\mathbf{a}_{\text{esc}}$

É fácil checar que estas linhas formam um conjunto LI, com efeito

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} = \alpha_1 \ell_1 + \alpha_2 \ell_2 + \dots + \alpha_d \ell_d = \begin{bmatrix} \alpha_1 *_1 \\ \alpha_1 *_1 + \alpha_2 *_2 \\ \vdots \\ \dots \alpha_{d-1} *_{d-1} + \alpha_d *_d \end{bmatrix} \begin{array}{l} \Rightarrow \alpha_1 = 0 \\ \Rightarrow \alpha_2 = 0 \\ \vdots \\ \Rightarrow \alpha_d = 0 \end{array}$$

Então  $\{\ell_1, \dots, \ell_d\}$  é uma base do  $\text{Esp-lin}(\mathbf{a}_{\text{esc}})$ , qual ígual a  $\text{Esp-lin}(\mathbf{a})$  porque operações elementares não mudam o espaço linha, veja Teorema 1.2.18. Então

$$\langle v_1, \dots, v_m \rangle = \text{Esp-lin}(\mathbf{a}) = \text{Esp-lin}(\mathbf{a}_{\text{esc}}) \subset \mathbb{K}^n$$

é um subespaço com base as linhas não-nulas  $\{\ell_1, \dots, \ell_d\}$  da matriz  $\mathbf{a}_{\text{esc}}$ .

## 8.2 Cálculo do posto

**Lema 8.2.1.** *Dado uma transformação linear  $A: E \rightarrow F$  entre espaços vectoriais das dimensões finitas  $n$  e  $m$ , respectivamente, então*

$$\underbrace{\text{posto}(A)}_{:= \dim \text{Im}(A)} = \underbrace{\text{posto}(\mathbf{a})}_{:= \dim \text{Im}(\mathbf{a})}, \quad \mathbf{a} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}$$

para qualquer escolha de bases ordenadas  $\mathcal{U}$  de  $E$  e  $\mathcal{V}$  de  $F$ . Repetimos que vale  $\text{posto}(\mathbf{a}) = \text{pc}(\mathbf{a}) = \text{pl}(\mathbf{a})$  segundo Teorema 4.2.2.

*Demonstração.* Temos que

$$\text{posto}(A) := \dim \text{Im}(A) = \dim \text{Im}([A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}) = \dim \text{Im}(\mathbf{a}) =: \text{posto}(\mathbf{a})$$

onde a primeira identidade segue do isomorfismo entre as imagens das transformações lineares  $A$  e  $\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}$ , veja a diagrama comutativa (7.0.1).  $\square$

**Exemplo 8.2.2.** Dado  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , determine  $\text{posto}(A)$  e uma base de  $\text{Im}(A)$ .

**Uma solução.** Escolhe bases e considere a matriz  $\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}$  de  $A$ . Aplique escalonamento para a transposta  $\mathbf{a}^t$ , então as linhas não-nulas de  $(\mathbf{a}^t)_{\text{esc}}$ , dizemos  $\ell_1, \dots, \ell_d$ , formam uma base de

$$\text{Esp-lin}((\mathbf{a}^t)_{\text{esc}}) \stackrel{\text{Teor. 1.2.18}}{=} \text{Esp-lin}(\mathbf{a}^t) = \text{Esp-col}(\mathbf{a}) \stackrel{(4.2.3)}{=} \text{Im}(\mathbf{a})$$

e o  $\text{posto}(A) \stackrel{\text{Le. 8.2.1}}{=} \text{posto}(\mathbf{a}) := \dim \text{Im}(\mathbf{a}) = d$  é dado pelo número  $d$  das linhas não-nulas do escalonamento da transposta  $\mathbf{a}^t$ . Resta traduzir a base  $\{\ell_1, \dots, \ell_d\}$  de  $\text{Im}(\mathbf{a}) \subset \mathbb{K}^m$  numa base de  $\text{Im}(A) \subset F$ . Usamos o isomorfismo  $\mathcal{V}: \mathbb{K}^m \rightarrow F$  gerado pela base ordenada  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$  de  $F$ . Definimos

$$\zeta_i := \mathcal{V}\ell_i \stackrel{\text{def.}}{=} (\eta_1, \dots, \eta_m) \begin{bmatrix} (\ell_i)_1 \\ \vdots \\ (\ell_i)_m \end{bmatrix} \stackrel{\text{def.}}{=} \eta_1(\ell_i)_1 + \dots + \eta_m(\ell_i)_m \in F$$

para obter uma base  $\{\zeta_1, \dots, \zeta_d\}$  de  $\text{Im}(A)$ .

**Exercício 8.2.3.** Encontre o posto de  $\mathbf{a} := \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$  e uma base da imagem.<sup>1</sup>

<sup>1</sup> Obtém-se posto 2 e uma base é  $\{(1, 1, 1), (0, 1, 2)\}$ . Com efeito, um escalonamento é

$$(\mathbf{a}^t)_{\text{esc}} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



### 8.3 Cálculo da matriz inversa – Gauss-Jordan

**Proposição 8.3.1.** *Caso uma matriz  $n \times n$  (quadrada)  $\mathbf{a}$  admite uma inversa, encontra-se a inversa assim: Considere a matriz  $[\mathbf{a} : \mathbb{1}]$  obtida por escrever a matriz identidade  $\mathbb{1} = \mathbb{1}_n$  à direita de  $\mathbf{a}$ . Aplique as três operações elementares (oe1 – oe3), veja Definição 1.2.17, até a matriz modificada tem a forma  $[\mathbb{1} : \mathbf{b}]$  para uma matriz  $\mathbf{b}$ . Neste caso  $\mathbf{b} = \mathbf{a}^{-1}$  é a inversa buscada.*

$$[\mathbf{a} : \mathbb{1}] \xrightarrow{(oe)} \dots \xrightarrow{(oe)} [\mathbb{1} : \underbrace{\mathbf{b}}_{\mathbf{a}^{-1}}]$$

**Dica:** *É aconselhável produzir como passo intermediário uma matriz da forma  $[\mathbf{t} : \mathbf{c}]$  onde  $\mathbf{t}$  é uma matriz triangular superior e depois elimina todas as entradas acima da diagonal para chegar em  $[\mathbb{1} : \mathbf{b}]$ .*

*Ideia de demonstração.* (Veja por exemplo Artin “Álgebra” (1991), p.17.)

As operações elementares podem ser escrito como matrizes invertíveis  $\mathbf{e}$ . O resultado de uma operação elementar numa matriz  $\mathbf{a}$  então é a matriz  $\mathbf{ea}$ . Assim reduzir  $\mathbf{a}$  para a matriz identidade  $\mathbb{1}$  traduz num produto matriz  $\mathbf{e}_1 \dots \mathbf{e}_k \mathbf{a} = \mathbb{1}$ . Aplicando  $\mathbf{a}^{-1}$  da direita obtemos  $\mathbf{e}_1 \dots \mathbf{e}_k \mathbb{1} = \mathbf{a}^{-1}$ . Esta identidade diz que aplicando as mesmas operações elementares na mesma ordem à matriz identidade  $\mathbb{1}$  obtém-se a matriz inversa  $\mathbf{a}^{-1}$ .  $\square$

Antes de começar o processo descrito na Proposição 8.3.1 deve saber que a matriz é invertível. Nas dimensões 2 e 3 a ferramenta mais útil para checar é o determinante.

**Definição 8.3.2.** Nas dimensões 1, 2, 3 define-se  $\det[a_{11}] = a_{11}$  e

$$\det \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} = \overbrace{a_{11}a_{22}}^{\text{diagonal}} - \overbrace{a_{21}a_{12}}^{\text{anti-diagonal}}$$

e

$$\det \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} = \overbrace{a_{11}a_{22}a_{33}}^{\text{diagonal}} - \overbrace{a_{31}a_{22}a_{13}}^{\text{anti-diagonal}} + a_{12}a_{23}a_{31} - a_{32}a_{23}a_{11} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{33}a_{21}a_{12}$$

Note como o primeiro índice dos  $a_{ij}$ 's embaixo do produto da diagonal / anti-diagonal fica constante e o segundo índice muda ciclicamente.

**Teorema 8.3.3.** *Seja  $\mathbf{a}$  uma matriz  $n \times n$  (quadrada), então*

$$\det \mathbf{a} \neq 0 \quad \Leftrightarrow \quad \mathbf{a} \text{ invertível } (\mathbf{a}^{-1} \text{ existe})$$

**Exercício 8.3.4.** Determine a inversa da matriz  $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$  caso existisse.<sup>2</sup>

<sup>2</sup>  $\det \mathbf{a} = 1 \neq 0$  então  $\mathbf{a}^{-1}$  existe, resultado  $\mathbf{a}^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$

## 8.4 Resolução de sistemas lineares

Sistemas lineares foram introduzido em Definição 1.2.21 e tratado em Exemplo 5.0.8. Estes conteúdos são pressupostos. Seja  $\mathbf{a}$  uma matriz  $m \times n$  com entradas num corpo  $\mathbb{K}$  e  $b \in \mathbb{K}^m$  uma lista. Lembre-se de (1.2.5) que a equação  $\mathbf{a}x = b$  é chamado de sistema linear de  $m$  equações a  $n$  incógnitas  $(x_1, \dots, x_n) = x$ .

Existência de uma solução  $x$  é equivalente ao fato que a lista  $b$  é localizada na imagem da matriz  $\mathbf{a}$ , em símbolos

$$\mathbf{a}x = b \text{ tem solução } x \Leftrightarrow b \in \text{Im}(\mathbf{a}) \Leftrightarrow p := \text{posto}(\mathbf{a}) = \text{posto}[\mathbf{a} : b]$$

veja Exemplo 5.0.8. Mas neste caso tem como saber quantas soluções?

**Lema 8.4.1.** *Suponha que  $\mathbf{a}x = b$  admite uma solução  $x_0$  ( $b \in \text{Im}(\mathbf{a})$ ). Então*

- a)  $p = n$  ( $\mathbf{a} : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$  é injetivo)  $\Rightarrow$  a solução é única  $p := \text{posto}(\mathbf{a})$
- b)  $p < n \Leftrightarrow$  o número de soluções é infinito

No caso b) o conjunto das soluções  $x$  de  $\mathbf{a}x = b$  é dado pela translação do núcleo

$$x_0 + N(\mathbf{a}) = \{\text{soluções } x \text{ de } \mathbf{a}x = b\}$$

e  $\dim N(\mathbf{a}) = n - p \geq 1$ .

*Demonstração.* Como a dimensão  $p$  da imagem  $\text{Im}(\mathbf{a}) \subset \mathbb{K}^m$  é no máximo a dimensão  $n$  do domínio, segundo Corolário 5.0.6, temos que  $p \leq \max\{n, m\}$ .

a) Segundo o Teorema 5.4.1 de núcleo e imagem  $n = p$  ( $\dim \mathbb{K}^n = \dim \text{Im}(\mathbf{a})$ ) é equivalente a  $N(\mathbf{a}) = \{\mathcal{O}\}$  o que, segundo Lema 5.0.4, significa que  $\mathbf{a} : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$  é injetivo. Por isso  $\mathbf{a} : \mathbb{K}^n \rightarrow \text{Im}(\mathbf{a})$  é um isomorfismo, e assim  $b \in \text{Im}(\mathbf{a})$  corresponde a exatamente um elemento  $x \in \mathbb{K}^n$  tal que  $\mathbf{a}x = b$ .

b) Seja  $\nu \in N(\mathbf{a})$ , então  $x := x_0 + \nu$  satisfaz  $\mathbf{a}x = \mathbf{a}x_0 + \mathbf{a}\nu = b$ .  $\square$

**Lema 8.4.2.** *Uma lista  $x$  é solução do sistema linear  $[\mathbf{a} : b]$  se e somente se  $x$  é solução do sistema linear associado à matriz escalonada  $[\mathbf{a} : b]_{\text{esc}}$ .*

*Ideia de demonstração.* (Veja por exemplo Artin “Álgebra” (1991), p. 13.)

As operações elementares podem ser escrito como matrizes invertíveis  $\mathbf{e}$ . O resultado de uma operação elementar numa matriz  $\mathbf{a}$  então é a matriz  $\mathbf{e}\mathbf{a}$ . Assim  $\mathbf{a}_{\text{esc}} = \mathbf{p}\mathbf{a}$  onde  $\mathbf{p}$  é da forma  $\mathbf{p} := \mathbf{e}_1 \dots \mathbf{e}_k$ . Além disso  $\mathbf{e}[\mathbf{a} : b] = [\mathbf{e}\mathbf{a} : \mathbf{e}b]$ , então  $[\mathbf{a} : b]_{\text{esc}} = [\mathbf{p}\mathbf{a} : \mathbf{p}b]$ . ‘ $\Rightarrow$ ’ Se  $\mathbf{a}x = b$ , então  $\mathbf{p}\mathbf{a}x = \mathbf{p}b$ . ‘ $\Leftarrow$ ’ Use  $\mathbf{p}^{-1}$ .  $\square$

**Comentário 8.4.3.** Para resolver o SL  $\mathbf{a}x = b$

- escalone a matriz aumentada  $[\mathbf{a} : b]$
- obtendo uma matriz escalonada  $[\mathbf{a} : b]_{\text{esc}} =: [\tilde{\mathbf{a}} : \tilde{b}]$
- resolve o SL  $\tilde{\mathbf{a}}x = \tilde{b}$  “de baixo para cima”, veja Exemplo 1.2.24
- uma lista  $x$  é solução de  $\tilde{\mathbf{a}}x = \tilde{b}$  se e somente se  $x$  é solução de  $\mathbf{a}x = b$

**Exemplo 8.4.4.** Determine uma base do núcleo da transformação linear

$$A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad (x, y, z) \mapsto (x + 2y + z, 2x + 4y, 3x + 6y + 3z)$$

**Uma solução.** Para obter uma matriz de  $A$  escolhamos as bases mais simples, a base canônica  $\mathcal{E}^3$ . Obtemos

$$\mathbf{a} := [A] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 0 \\ 3 & 6 & 3 \end{bmatrix}$$

Escalonamos a matriz

$$[\mathbf{a} : \mathcal{O}] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 2 & 4 & 0 & 0 \\ 3 & 6 & 3 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\text{oe})} \dots \xrightarrow{(\text{oe})} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = [\mathbf{a}_{\text{esc}} : \mathcal{O}]$$

Agora resolvemos o sistema escalonado  $\mathbf{a}_{\text{esc}}x = \mathcal{O}$ , ou seja

$$\begin{cases} \alpha + 2\beta + \gamma = 0 & \Rightarrow \alpha = -2\beta, \beta \in \mathbb{R} \\ -2\gamma = 0 & \Rightarrow \gamma = 0 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

Então  $N(\mathbf{a}) = \mathbb{R}\xi$  onde  $\xi = (-2, 1, 0)$  e  $\mathcal{B} := \{\xi\}$  é uma base.

**Exemplo 8.4.5.** Seja  $\mathcal{E} \subset \mathbb{R}^3$  a base canônica e  $A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  determinado por

$$\begin{aligned} Ae_1 &= 2e_1 - e_2 - e_3 \\ Ae_2 &= -e_1 + e_2 \\ Ae_3 &= -e_1 + e_3 \end{aligned}$$

Determine os subespaços  $N(A)$ ,  $\text{Im}(A)$ , as dimensões, e uma base de cada um. (Tenhamos encontrado  $A$  antes nos Exercícios 7.2.1 e 7.3.10.)

**Uma solução.** A definição de  $A$  já mostra que a matriz é dada por

$$\mathbf{a} := [A] = \begin{bmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

• Como  $\mathcal{E}$  corresponde ao isomorfismo identidade, veja (7.0.1) com  $\mathcal{U} = \mathcal{E}$ , e usando (4.2.2) obtemos passos 1 e 2 de

$$\text{Im}(A) = \text{Im}(\mathbf{a}) = \text{Esp-col}(\mathbf{a}) = \text{Esp-lin}(\mathbf{a}^t)$$

Escalonamos

$$\mathbf{a}^t = \begin{bmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\text{oe})} \dots \xrightarrow{(\text{oe})} \begin{bmatrix} 2 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{matrix} \ell_1 \\ \ell_2 \\ \ell_3 \end{matrix}$$

Então as listas  $\{\ell_1, \ell_3\}$  formam uma base da imagem e assim  $\dim \text{Im}(A) = 2$ .

- Em respeito ao núcleo de  $A = \mathbf{a}$  escalonamos o SL  $\mathbf{a}x = 0$ , ou seja

$$[\mathbf{a} : \mathcal{O}] = \begin{bmatrix} 2 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\text{oe})} \dots \xrightarrow{(\text{oe})} \begin{bmatrix} 2 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Resolvemos o SL escalonado de baixo para cima, ou seja

$$\begin{cases} 2x - y - z = 0 & \Rightarrow x = z, z \in \mathbb{R} \\ y - z = 0 & \Rightarrow y = z, z \in \mathbb{R} \\ 0 = 0 \end{cases}$$

Assim  $N(A) = \mathbb{R}\xi$  onde  $\xi = (1, 1, 1)$ . Então  $\{\xi\}$  é uma base e a dimensão é 1.

## 8.5 Exercícios e umas soluções

1. Determine o posto da matriz

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}.$$

[Dica: Calcule o posto-linha da matriz transposta. Escalonamento (modificando linhas) não muda o espaço-linha.]

2. Calcule a dimensão do subespaço vetorial de  $\mathbb{R}^5$  gerado pelos vetores

$$\begin{aligned} v_1 &= (1, 1, 1, -1, 1) & v_2 &= (1, -1, -1, 0, 1) \\ v_3 &= (0, 1, 1, -1, -1) & v_4 &= (-1, 1, 1, -1, 1) \end{aligned}$$

Decida se o vetor  $b = (6, 18, 1, -9, 8)$  pertence ou não a este subespaço.

3. Obtenha uma base para o subespaço  $F$  de  $\mathbb{R}^4$  gerado pelo conjunto

$$\{(1, 2, 3, 4), (3, 4, 7, 10), (2, 1, 3, 5)\}.$$

[Dica: Use os vetores como as linhas de uma matriz. Escalonamento.]  
Determine a dimensão de  $F$ .

4. Encontre uma base para o núcleo da transformação linear

$$\begin{aligned} C : \mathbb{R}^4 &\rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z, t) &\mapsto (2x + y - z + 3t, x - 4y + 2z + t, 2y + 4z - t) \end{aligned}$$

[Dica: Calcule a matriz de  $C$ . Escalonamento. Resolva o sistema linear homogêneo resultante.]

5. Use escalonamento para resolver o sistema linear

$$\begin{aligned}x + 3y + z &= 1 \\2x + 6y + 9z &= 7 \\2x + 8y + 8z &= 6\end{aligned}$$

nas incógnitas  $x, y, z \in \mathbb{R}$ .

6. Decida quais das matrizes possuem inversa e calcule quando existir:

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 8 \end{bmatrix}.$$



## Capítulo 9

# Subespaços invariantes

Durante o Capítulo 3 denotamos de  $A \in \mathcal{L}(E)$  uma transformação, ou operador, linear

$$A: E \rightarrow E, \quad E = (E, +, \cdot, \mathbb{K})$$

num espaço vetorial sobre um corpo  $\mathbb{K}$  e de dimensão finita  $n = \dim E$ .

**Motivação.** A matriz  $[A]_{\mathcal{B}}$  de  $A$  depende da base  $\mathcal{B}$  de  $E$ . Assim chega naturalmente o desejo de escolher uma base  $\mathcal{X}$  tal que a matriz toma uma forma simples, por exemplo uma forma diagonal

$$[A]_{\mathcal{X}} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_{n-1} & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix} =: \text{diag}[\lambda_1, \dots, \lambda_n]$$

Tal simplificação máxima, para uma diagonal, é realmente possível para uma classe de operadores muito especiais e importante – os operadores auto-adjuntos as quais pode-se definir na presença de mais uma estrutura no espaço vetorial  $E$  – um chamado produto interno, veja Capítulo 10.

**Definição 9.0.1.**

- A) Polinômio característico - autovalores
- B) Traço e determinante
- C) Matrizes reais diagonalizáveis





## Parte III

# Estruturas adicionais e operadores especiais



# Aula 18



# Capítulo 10

## Produto interno

Neste Capítulo 10 consideramos exclusivamente sub/espços vetoriais **reais**

$$F \subset E = (E, +, \cdot, \mathbb{R})$$

o que quer dizer que o corpo neste capítulo são os números reais. Suponhamos que as dimensões  $k := \dim F \leq \dim E =: n < \infty$  são finitas. Além disso

$$E = (E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$$

seja munido de um produto interno.

**Definição 10.0.2.** Um **produto interno**<sup>1</sup> num espaço vetorial é uma função

$$\langle \cdot, \cdot \rangle: E \times E \rightarrow \mathbb{R}, \quad (u, v) \mapsto \langle u, v \rangle$$

a qual satisfaz os três axiomas seguintes

- (SIM)  $\langle u, v \rangle = \langle v, u \rangle$  (simetria)  
(BL)  $\langle u + \tilde{u}, v \rangle = \langle u, v \rangle + \langle \tilde{u}, v \rangle, \quad \langle \alpha u, v \rangle = \alpha \langle u, v \rangle$  (bi-linearidade)<sup>2</sup>  
(POS)  $u \neq \mathcal{O} \Rightarrow \langle u, u \rangle > 0$  (positividade)

para todos os vetores  $u, v, \tilde{u}, \tilde{v} \in E$  e escalares  $\alpha \in \mathbb{R}$ . O par  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  é chamado de **espaço vetorial com produto interno**.

**Lema 10.0.3.**

- $\langle v, \mathcal{O} \rangle = 0 \quad \forall v \in E$   
(ND)  $\langle u, v \rangle = \langle \tilde{u}, v \rangle \quad \forall v \in E \Rightarrow u = \tilde{u}$  (não-degenerado)  
(ND)'  $\langle u, v \rangle = 0 \quad \forall v \in E \Rightarrow u = \mathcal{O}$  (não-degenerado)'

<sup>1</sup> Produtos internos são também chamados de **produtos escalares**.

<sup>2</sup> Note que simetria implica linearidade também na segunda variável, por isso o nome para o axioma dois, abreviando bi-linearidade, é justificado.

**Definição 10.0.4.** Num espaço vetorial munido de um produto interno  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  existe para cada um vetor  $v \in E$  um número não-negativo

$$|v| := \sqrt{\langle v, v \rangle} \geq 0$$

chamado de **norma induzida** de  $v$ , ou informalmente o “*comprimento*” do vetor. Um vetor de comprimento  $|v| = 1$  é chamado de **vetor unitário** e às vezes denotado de  $\hat{v}$  para ênfase.

**Lema 10.0.5.** Para todos os vetores  $u \in E$  e escalares  $\alpha \in \mathbb{R}$  vale

- (i)  $u \neq \mathcal{O} \Rightarrow |u| > 0$
- (ii)  $|\alpha u| = |\alpha| \cdot |u|$
- (iii)  $v \neq \mathcal{O} \Rightarrow \hat{u} := \frac{1}{|u|}u$  é um vetor unitário

**Exemplo 10.0.6** (Produto euclidiano em  $\mathbb{R}^n$ ). A função

$$\langle \cdot, \cdot \rangle_0: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, \quad (x, y) \mapsto x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n = \begin{bmatrix} x_1 & \cdots & x_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

é chamado de **produto euclidiano** em  $\mathbb{R}^n$ . O leitor pode verificar os 3 axiomas. Caso não especificamos diferentemente o  $\mathbb{R}^n$  sempre será munido do produto euclidiano.

**Exemplo 10.0.7.** No espaço vetorial  $E = C^0([a, b])$  das funções reais contínuas num intervalo  $[a, b]$  integração do produto

$$\langle f, g \rangle := \int_a^b f(x)g(x) dx$$

define um produto interno. Deixamos ao leitor verificar os 3 axiomas.

### 10.0.1 Matrizes do produto interno

**Definição 10.0.8** (Matrizes do produto interno). Dado  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  e uma base ordenada  $\mathcal{B} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  de  $E$ , então a matriz quadrada

$$\mathbf{g}_{\mathcal{B}} = [g]_{\mathcal{B}} := (g_{ij})_{i,j=1}^n \in M(n \times n)$$

com entradas os números reais

$$g_{ij} := \langle \xi_i, \xi_j \rangle$$

é chamada a **matriz do produto interno** em respeito à base  $\mathcal{B}$  de  $E$ .

**Comentário 10.0.9.** Observe que  $[g]_{\mathcal{B}}$  é uma matriz simétrica e que

$$\langle u, v \rangle = \sum_{i,j=1}^n g_{ij} u_i v_j = \langle [g]_{\mathcal{B}} [u]_{\mathcal{B}}, [v]_{\mathcal{B}} \rangle_0 =: \langle [u]_{\mathcal{B}}, [v]_{\mathcal{B}} \rangle_{\mathbf{g}_{\mathcal{B}}}$$

onde  $[u]_{\mathcal{B}}, [v]_{\mathcal{B}} = [v_1 \ \cdots \ v_n]^t$  são os vetores coordenadas, veja (7.1.2).

**Proposição 10.0.10** (Existência de produtos internos). *Um espaço vetorial real  $E$  de dimensão finita  $n$  admite um produto interno – um para cada uma base ordenada.*

*Demonstração.* Dado uma base ordenada  $\mathcal{B} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  de  $E$  defina

$$\langle u, v \rangle_{\mathcal{B}} := \langle [u]_{\mathcal{B}}, [v]_{\mathcal{B}} \rangle_0$$

onde  $[u]_{\mathcal{B}} \in \mathbb{R}^n$  é o vetor coordenada, veja (7.1.2).  $\square$

**Exercício 10.0.11.** Mostre que o produto interno associado à base canônica  $\langle \cdot, \cdot \rangle_{\mathcal{E}} = \langle \cdot, \cdot \rangle_0$  reproduz o produto euclidiano no  $\mathbb{R}^n$ .

**Exemplo 10.0.12.** Nos polinômios  $\mathcal{P}_1(\mathbb{R}) = \{p \mid p(x) = a_0 + a_1x, a_0, a_1 \in \mathbb{R}\}$  considere a base ordenada  $\mathcal{B} = (\xi_1, \xi_2) = (3, 1+x)$ . A função definida em  $\mathcal{P}_1(\mathbb{R})$

$$\langle p, q \rangle := \int_{-1}^1 p(x)q(x) dx$$

é um produto interno cuja matriz em respeito à base  $\mathcal{B}$  é tem entradas

$$g_{11} := \langle \xi_1, \xi_1 \rangle = \int_{-1}^1 3 \cdot 3 dx = 9x \Big|_{-1}^1 = 18$$

$$g_{22} := \langle \xi_2, \xi_2 \rangle = \int_{-1}^1 (1+x) \cdot (1+x) dx = (x + x^2 + x^3/3) \Big|_{-1}^1 = 8/3$$

$$g_{12} := \langle \xi_1, \xi_2 \rangle = \int_{-1}^1 3(1+x) dx = (3x + 3x^2/2) \Big|_{-1}^1 = 6$$

$$g_{21} := \langle \xi_2, \xi_1 \rangle \stackrel{(\text{SIM})}{=} \langle \xi_1, \xi_2 \rangle = g_{12} = 18$$

## 10.1 Ortogonalidade

**Definição 10.1.1.**

- (i) Chama-se dois vetores  $u$  e  $v$  **ortogonais**, ou **perpendiculares**, símbolo  $u \perp v$ , se tem produto nulo  $\langle u, v \rangle = 0$ . (Note  $\mathcal{O} \perp v$  para todos vetores.)
- (ii) Chama-se  $X \subset E$  um **subconjunto ortogonal** se os vetores de  $X$  são dois-a-dois ortogonais.
- (iii) Chama-se  $X \subset E$  um **subconjunto ortonormal (ON)** se  $X$  é composto de vetores unitários dois-a-dois ortogonais.
- (iv) Uma base  $\mathcal{X} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  é chamado de **base ortonormal (ON)** se

$$\langle \xi_i, \xi_j \rangle = \delta_{ij} := \begin{cases} 1 & , i = j \\ 0 & , i \neq j \end{cases}$$

onde chama-se  $\delta_{ij}$  o símbolo de Kronecker.

**Teorema 10.1.2** (Conjuntos ortogonais, sem  $\mathcal{O}$ , são LI).

$$X \subset E \setminus \{\mathcal{O}\} \text{ conjunto ortogonal} \Rightarrow X \text{ LI}$$

**Exemplo 10.1.3** (Conjuntos e bases ortogonais).

- a) A base canónica  $\mathcal{E}^n$  é ortogonal em respeito a  $\langle \cdot, \cdot \rangle_0$ .
- b) O conjunto  $\{(0, 0), (-1, 1)\}$  é ortogonal em  $\mathbb{R}^2$ .
- c) O conjunto  $\{(1, 1), (-1, 1)\}$  é uma base ortogonal de  $\mathbb{R}^2$ .

**Teorema 10.1.4** (Teorema de Pitágoras generalizado). *Sejam  $u, v \in E$ , então*

$$u \perp v \Leftrightarrow |u+v|^2 = |u|^2 + |v|^2$$

**Exemplo 10.1.5.** Para vetores não-nulos  $u, v \in \mathbb{R}^2$  ter produto nulo

$$0 = \langle u, v \rangle = |u| \cdot |v| \cdot \cos \angle(u, v)$$

é equivalente que o ângulo entre eles é rectângulo, ou seja  $\angle(u, v) \in \{\frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}\}$ .

### 10.1.1 Projeção ortogonal sobre uma reta

**Definição 10.1.6** (Projeção ortogonal sobre uma reta  $\mathbb{R}\hat{u}$ ). Para  $u \in E$  não-nulo, seja  $\hat{u} = \frac{1}{|u|}u$  o vetor unitário correspondente, definimos a transformação linear

$$\begin{aligned} \text{pr}_u : E &\rightarrow E \\ v &\mapsto \frac{\langle u, v \rangle}{\langle u, u \rangle} u = \langle \hat{u}, v \rangle \hat{u} =: \text{pr}_{\hat{u}} v \end{aligned}$$

**Comentário 10.1.7** (Idempotente - projeção).

- a)  $\text{pr}_u(\alpha v) \stackrel{\text{def.}}{=} \alpha \frac{\langle u, v \rangle}{\langle u, u \rangle} u = \alpha u \Rightarrow \text{pr}_u|_{\mathbb{R}u} = I_{\mathbb{R}u}$
- b)  $(\text{pr}_u)^2 v = \underbrace{\text{pr}_u}_{I \text{ em } \mathbb{R}u} \underbrace{\text{pr}_u v}_{\in \mathbb{R}u} = \text{pr}_u v$  e assim  $\text{pr}_u$  é uma projeção em  $E$ .

**Lema 10.1.8** (Projeções não aumentam comprimento).  $|\text{pr}_u v| \leq |v| \quad \forall v \in E$

*Demonstração.* □

### 10.1.2 Projeção ortogonal sobre um subespaço

**Definição 10.1.9** (Projeção ortogonal sobre um subespaço  $F$ ). Escolha uma base ordenada ON  $\mathcal{Y} = (\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_k)$  de  $F$  e defina a transformação linear

$$\begin{aligned} \text{pr}_F : E &\rightarrow E \\ v &\mapsto \sum_{i=1}^k \text{pr}_{\varepsilon_i} v = \sum_{i=1}^k \langle \varepsilon_i, v \rangle \varepsilon_i \end{aligned}$$



**Teorema 10.1.10.** *Vale o seguinte.*

1.  $\text{pr}_F$  é linear
2.  $(\text{pr}_F)^2 = \text{pr}_F$
3. bem definido (independente da base  $\mathcal{Y}$ )
4.  $\text{pr}_F|_F = I_F \in \mathcal{L}(F)$
5.  $\text{Im}(\text{pr}_F) = F$
6.  $\omega := (v - \text{pr}_F v) \perp f \quad \forall f \in F$
7.  $\forall v \in E$  vale<sup>3</sup>  $\text{dist}(v, F) := \min_{f \in F} \underbrace{\text{dist}(v, f)}_{=: |v-f|} = |v - \text{pr}_F v|$

*Demonstração.* □

**Exercício 10.1.11.** Dado uma base ON de  $E$  e um vetor  $v \in E$ , mostre que

$$v = \sum_{i=1}^n v_i \varepsilon_i \quad \Leftrightarrow \quad v_i = \langle \varepsilon_i, v \rangle, \quad i = 1, \dots, n$$

## 10.2 Ângulos e cumprimentos

**Comentário 10.2.1.** Para  $u = (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$  vale

$$\text{dist}(u, \mathcal{O}) \stackrel{\text{Pit.}}{=} \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} = \sqrt{\langle u, u \rangle_0} = |u|_0$$

**Lema 10.2.2.** Para  $u, v \in \mathbb{R}^2 \setminus \{\mathcal{O}\}$  vale  $\langle u, v \rangle_0 = |u|_0 \cdot |v|_0 \cdot \cos \angle(u, v)$ .

**Comentário 10.2.3.** São equivalentes

$$\langle u, v \rangle_0 = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \cos \theta = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \theta \in \{\pi/2, 3\pi/2\} \quad \Leftrightarrow \quad u \perp v$$

## 10.3 Desigualdades

**Proposição 10.3.1** (Desigualdade de Schwarz). Para vetores  $u, v \in E$  vale

$$|\langle u, v \rangle| \leq |u| \cdot |v|$$

onde igualdade “=” é equivalente a um de  $u, v$  é múltiplo do outro.

**Proposição 10.3.2** (Desigualdade triangular). Para vetores  $u, v \in E$  vale

$$|u + v| \leq |u| + |v|$$

onde igualdade “=” é equivalente a um de  $u, v$  é múltiplo não-negativo do outro.

<sup>3</sup> como  $\dim F < \infty$  ínfimo igual mínimo

## 10.4 Processo de Gram-Schmidt

## 10.5 Complemento ortogonal

**Definição 10.5.1.** O complemento ortogonal de um subespaço  $F \subset E$  é

$$F^\perp := \{v \in E \mid \langle v, f \rangle = 0 \ \forall f \in F\}$$

**Exercício 10.5.2.** O complemento ortogonal  $F^\perp$  é um subespaço de  $E$ .

entao

## 10.6 Exercícios e umas soluções

### Exercícios.

1. Prove que  $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  dado por

$$((x_1, x_2), (y_1, y_2)) \mapsto 2x_1y_1 - x_1y_2 - x_2y_1 + 2x_2y_2,$$

define um produto interno em  $\mathbb{R}^2$ .

2. Seja  $E$  um espaço vetorial com produto interno  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ . Prove que para todo  $u, v \in E$ :

$$|u + v|^2 + |u - v|^2 = 2|u|^2 + 2|v|^2 \quad (10.6.1)$$

onde  $|\cdot| := \sqrt{\langle \cdot, \cdot \rangle}$  é a **norma induzida**. Interprete (10.6.1) geometricamente.

3. Seja  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  um espaço vetorial com produto interno. Seja  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  uma base de  $E$ .

- (a) Dados  $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}$ , prove que existe um único vetor  $w \in E$  tal que

$$\langle w, \xi_1 \rangle = \alpha_1, \dots, \langle w, \xi_n \rangle = \alpha_n.$$

- (b) Prove que existe uma única base  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_n)$  de  $E$  tal que

$$\langle \eta_i, \xi_j \rangle = \delta_{ij}, \quad i, j = 1, \dots, n.$$

Defina  $a_{ij} := \langle \xi_i, \xi_j \rangle$  e  $b_{ij} := \langle \eta_i, \eta_j \rangle$ , onde  $i, j = 1, \dots, n$ . Prove que as matrizes  $\mathbf{a} = (a_{ij})$  e  $\mathbf{b} = (b_{ij})$  são inversas uma da outra.

4. Considere os vetores  $u = (2, -1, 2)$ ,  $v = (1, 2, 1)$  e  $w = (-2, 3, 3)$ . Determine o vetor de  $\mathbb{R}^3$  que é a projeção ortogonal de  $w$  sobre o plano gerado por  $u$  e  $v$ .

5. Prove que o produto vetorial  $\cdot \times \cdot : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definido no Exercício 7.4.5, satisfaz:

- (a)  $u \times v = -v \times u$ ;  
 (b)  $u \times (v + \tilde{v}) = u \times v + u \times \tilde{v}$ ;  
 (c)  $u \times (\alpha v) = \alpha(u \times v)$ , para todo  $\alpha \in \mathbb{R}$ ;  
 (d)  $u \times v \neq 0 \iff \{u, v\}$  é um conjunto LI;  
 (e)  $u \times v$  é ortogonal a  $u$  e ortogonal a  $v$ ;  
 (f)  $e_1 \times e_2 = e_3$ ,  $e_2 \times e_3 = e_1$ ,  $e_3 \times e_1 = e_2$ .

6. Considere a base  $\mathcal{U} = (\xi_1, \xi_2, \xi_3)$  de  $\mathbb{R}^3$  onde

$$\xi_1 = (1, 1, 1), \quad \xi_2 = (1, -1, 1), \quad \xi_3 = (1, -1, -1).$$

Aplique o método de Gram-Schmidt para obter uma base ortonormal  $\mathcal{B} = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ . Determine a matriz  $\mathbf{p}$  de passagem da base  $\mathcal{U}$  para a base  $\mathcal{B}$ .

7. Determine as bases obtidas de  $\mathcal{U} = (\xi_1, \xi_2, \xi_3)$  pelo processo de Gram-Schmidt nos casos seguintes:

(a)  $\xi_1 = (3, 0, 0), \quad \xi_2 = (-1, 3, 0), \quad \xi_3 = (2, -5, 1);$

(b)  $\xi_1 = (-1, 1, 0), \quad \xi_2 = (5, 0, 0), \quad \xi_3 = (2, -2, 3).$

# Aula X



## Capítulo 11

# A adjunta





## Capítulo 12

# Operadores auto-adjuntos



## Capítulo 13

# Operadores ortogonais

13.1 Matrizes

13.2 Operadores

13.3 Decomposição polar



# Apêndice A

## Demonstrações restantes

### A.1 Espaços vetoriais

**Lema A.1.1** (Lema 1.1.5). *Seja  $(G, *)$  um grupo. Então vale o seguinte.*

- 1) *O elemento neutro é único.*
- 2) *Os elementos inversos são únicos.*
- 3) *Para todos os elementos  $f, g, h \in G$  vale:*

- a)  $f * g = f * h \Rightarrow g = h$  *(lei da corte)*
- b)  $f * g = f \Rightarrow g = e$
- c)  $f * g = e \Rightarrow g = \bar{f}$

*Demonstração.* 1) Se  $e, \tilde{e} \in G$  satisfazem o axioma (elemento neutro), então usando o axioma para  $e$  e depois para  $\tilde{e}$  obtemos que  $e = e * \tilde{e} = \tilde{e}$ .

2) Seja  $g \in G$ . Se  $\bar{g}, \tilde{g} \in G$  satisfazem o axioma (inverso) para  $g$ , então obtemos

$$\bar{g} = e * \bar{g} = \underbrace{(\tilde{g} * g)}_{=e} * \bar{g} = \tilde{g} * \underbrace{(g * \bar{g})}_{=e} = \tilde{g} * e = \tilde{g}$$

usando (elem. neutro) no início e fim, (inverso) $_{\tilde{g}}$ , (associatividade), (inverso) $_{\bar{g}}$ .

- 3) a)  $g = e * g = (\bar{f} * f) * g = \bar{f} * (f * g) \stackrel{\text{hip.}}{=} \bar{f} * (f * h) = (\bar{f} * f) * h = e * h = h$ .
- b) Use a) com  $h = e$ . c) Use a) com  $h = \bar{f}$ . □

**Lema A.1.2** (Lema 1.1.10). *Seja  $\mathbb{K}$  um corpo e  $0 \in K$  é o elemento neutro da adição. Então  $0\beta = 0$  e  $\beta 0 = 0$  para todos os elementos  $\beta \in \mathbb{K}$ .*

*Demonstração.* Seja  $\beta \in \mathbb{K}$ , denotamos o inverso aditivo de  $-\beta$ . Então

$$\beta \stackrel{(\text{el.n.})}{=} 1\beta \stackrel{(\text{el.n.})_+}{=} (1+0)\beta \stackrel{(\text{distr.})}{=} 1\beta + 0\beta \stackrel{(\text{el.n.})}{=} \beta + 0\beta$$

Usamos esta identidade para obter a segunda igualdade no seguinte

$$0 \stackrel{(\text{inv.})}{=} (-\beta) + \beta = -\beta + (\beta + 0\beta) \stackrel{(\text{ass.})_+}{=} (-\beta + \beta) + 0\beta \stackrel{(\text{inv.})}{=} 0 + 0\beta \stackrel{(\text{el.n.})}{=} 0\beta$$

□

**Lema A.1.3** (Lema 1.1.18). *Para o vetor nulo  $\mathcal{O} \in E$  de um espaço vetorial e o elemento neutro aditivo  $0 \in \mathbb{K}$  do corpo vale o seguinte.*

- (i)  $\alpha\mathcal{O} = \mathcal{O}$  para todos os escalares  $\alpha \in \mathbb{K}$ .
- (ii)  $0v = \mathcal{O}$  para todos os vetores  $v \in E$ .
- (iii) Para todo o escalar  $\alpha \in \mathbb{K}$  e todo o vetor  $w \in E$  são equivalentes:

$$\alpha w = \mathcal{O} \quad \Leftrightarrow \quad \alpha = 0 \text{ ou } w = \mathcal{O}$$

*Demonstração.* (i) CASO  $\alpha = 0$ . Como  $\alpha\mathcal{O} + 0\mathcal{O} = (\alpha + 0)\mathcal{O} = \alpha\mathcal{O}$ , então  $0\mathcal{O} = \mathcal{O}$  pela lei da corte (Lema A.1.1 3b) para  $(G, *) = (E, +)$ . CASO  $\alpha \neq 0$ . Tal  $\alpha$  tem um inverso aditivo, notação  $\alpha^{-1}$ . Seja  $v \in E$ , então

$$v \stackrel{(\text{comp.})}{=} 1v \stackrel{(\text{inv.})_{\mathbb{K}}}{=} (\alpha\alpha^{-1})v \stackrel{(\text{comp.})}{=} \alpha(\alpha^{-1}v)$$

Usando este resultado no início e no fim do seguinte obtemos que

$$v + \alpha\mathcal{O} = \alpha(\alpha^{-1}v) + \alpha\mathcal{O} \stackrel{(\text{distr.})_E}{=} \alpha((\alpha^{-1}v) + \mathcal{O}) \stackrel{(\text{el.n.})_{E,+}}{=} \alpha(\alpha^{-1}v) = v$$

Então  $\alpha\mathcal{O} = \mathcal{O}$  pela lei da corte (Lema A.1.1 3b) para  $(G, *) = (E, +)$ .

- (ii) Como  $v + 0v = 1v + 0v = (1 + 0)v = 1v = v$  a lei da corte diz que  $0v = \mathcal{O}$ .
- (iii) '⇒' Suponha  $\alpha w = \mathcal{O}$ . Caso  $\alpha = 0$ , pronto. Caso  $\alpha \neq 0$  concluímos que

$$w \stackrel{(\text{comp.})}{=} 1w \stackrel{(\text{el.n.})_{\mathbb{K}}}{=} (\alpha^{-1}\alpha)w \stackrel{(\text{comp.})}{=} \alpha^{-1}(\alpha w) \stackrel{\text{hip.}}{=} \alpha^{-1}\mathcal{O} \stackrel{(i)}{=} \mathcal{O}$$

'⇐' Se  $w = \mathcal{O}$ , então  $\alpha\mathcal{O} \stackrel{(i)}{=} \mathcal{O}$ , pronto. Se  $\alpha = 0$ , então  $0w \stackrel{(ii)}{=} \mathcal{O}$ , pronto. □

**Corolário A.1.4** (Corolário 1.1.19). *Para todos os  $\alpha \in \mathbb{K}$  e  $w \in E$  vale:*

- a)  $\alpha(-w) = -(\alpha w)$
- b)  $(-\alpha)w = -(\alpha w)$

*Demonstração.* a) Temos que mostrar que a soma de  $\alpha w$  e o candidato para ser seu inverso aditivo iguale o vetor nulo. Com efeito

$$\alpha w + \alpha(-w) \stackrel{(\text{distr.})_E}{=} \alpha(w + (-w)) \stackrel{(\text{el.n.})_{E,+}}{=} \alpha\mathcal{O} = \mathcal{O}$$

onde o último passo é parte (i) de Lema A.1.3.

b) Temos o objetivo análogo de chegar ao vetor nulo, com efeito

$$\alpha w + (-\alpha)w \stackrel{(\text{distr.})_E}{=} (\alpha + (-\alpha))w \stackrel{(\text{el.n.})_{\mathbb{K},+}}{=} 0w = \mathcal{O}$$

onde o último passo é parte (ii) de Lema A.1.3. □

## A.2 Subespaços

**Lema A.2.1** (Lema 2.2.4). *Todo subconjunto LI  $\{u, v\} \subset \mathbb{R}^2$  gera  $\mathbb{R}^2$ .*

*Demonstração.* Vai ter 4 passos. I. Os vetores  $u, v$  não são múltiplos um do outro: Suponha por absurdo que  $u = \alpha v$  para um  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Então  $1u + (-\alpha)v = 1\alpha v - (\alpha v) = \mathcal{O}$  contradizendo LI. II.  $u \neq \mathcal{O}$ : Caso contrário  $u = \mathcal{O} = 0v$  contradizendo I. III.  $v \neq \mathcal{O}$ : Análogo. IV. Seja  $v \in \mathbb{R}^2$ . Caso  $w = \mathcal{O}$  escrevemos  $w = 0u$ , pronto. Caso  $v \neq \mathcal{O}$ : Agora identificamos  $\mathbb{R}^2$  com o plano usando dois eixos  $OXY$ , veja Figura 2. Segundo II. e III. temos duas retas  $\mathbb{R}u$  e  $\mathbb{R}v$  passando ambas a origem  $O$ , mas não são iguais segundo I. Recebemos um paralelogramo com dois lados parte das retas e dois vértices sendo  $O$  e  $v$ ; pensa Figura 2 com  $OX$  e  $OY$  substituído para  $Ou$  e  $Ov$ . Então a flecha  $v$  é a soma de duas flechas do paralelogramo, uma flecha sendo um múltiplo de  $u$  e a outra de  $v$ . Pronto.  $\square$

**Teorema A.2.2** (Teorema 2.3.4). *Sejam  $F_1, F_2 \subset F$  três subespaços de um espaço vetorial  $E$ , então são equivalentes*

$$F = F_1 \oplus F_2 \quad \Leftrightarrow \quad \forall f \in F, \exists! f_1 \in F_1, f_2 \in F_2 \text{ tal que } f = f_1 + f_2$$

*Demonstração.* ' $\Rightarrow$ ' Seja  $f \in F$ . Como hipótese temos duas informações, a saber (i)  $F = F_1 + F_2$  e (ii)  $F_1 \cap F_2 = \{\mathcal{O}\}$ , dando existência e unicidade.

EXISTÊNCIA: De (i) sabemos que  $f = f_1 + f_2$  para um  $f_1 \in F_1$  e um  $f_2 \in F_2$ .

UNICIDADE. Suponha que  $f = \tilde{f}_1 + \tilde{f}_2$  também para um  $\tilde{f}_1 \in F_1$  e um  $\tilde{f}_2 \in F_2$ . Então  $F_1 \ni f_1 - \tilde{f}_1 = \tilde{f}_2 - f_2 \in F_2$ . Assim cada um lado pertence a ambos espaços, então a  $F_1 \cap F_2$  o qual segundo (ii) iguale  $\{\mathcal{O}\}$ . Como não tem outro elemento, cada um lado deve ser o vetor nulo.

' $\Leftarrow$ '  $F_1 + F_2 = F$ : A hipótese *existência* disponibiliza a primeira inclusão  $F \subset F_1 + F_2 \subset F$  e a segunda vale como  $F_1, F_2 \subset F$ .

$F_1 \cap F_2 = \{\mathcal{O}\}$ : Seja  $f \in F_1 \cap F_2$ , a mostrar  $f = \mathcal{O}$ . Note que  $f \in F$  como  $F_1, F_2 \subset F$ . Então segundo a propriedade do vetor nulo

$$\underbrace{f}_{\in F_1} + \underbrace{\mathcal{O}}_{\in F_2} = f = \underbrace{\mathcal{O}}_{\in F_1} + \underbrace{f}_{\in F_2} \quad (\text{A.2.1})$$

Mas pela hipótese *unicidade* escrever  $f$  como soma de um elemento de  $F_1$  e um elemento de  $F_2$  é único, então  $f = \mathcal{O}$  e  $\mathcal{O} = f$ .  $\square$

## A.3 Bases – SLH

**Teorema A.3.1** (Teorema 3.1.11). *Dado uma matriz  $\mathbf{a} \in M(m \times n; \mathbb{K})$ . Se tem menos linhas (equações) como colunas (incógnitas), em símbolos  $m < n$ , então o sistema linear homogêneo (SLH)*

$$(*) \quad \begin{cases} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n = 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots + a_{mn}x_n = 0 \end{cases}$$

admite soluções  $x = (x_1, \dots, x_n)$  não triviais (não todos  $x_j$  nulos).

*Demonstração.* Se todos os coeficientes  $a_{ij}$  são nulos, então todos os elementos  $x \in \mathbb{K}^n$  são soluções. Sejam então não todos coeficientes nulos: A prova usa indução sobre o número  $m$  de equações.

**$m = 1$ :** Em  $a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = 0$  temos pelo menos dois incógnitas segundo nossa hipótese  $n > m = 1$ . Além disso, pelo menos um dos coeficientes é não-nulo, dizemos  $a_{1n} \neq 0$  (caso fosse um outro renomeamos eles). Então

$$\left( x_1, \dots, x_{n-1}, -\frac{a_{11}}{a_{1n}}x_1 - \dots - \frac{a_{1,n-1}}{a_{1n}}x_{n-1} \right)$$

é uma solução para cada um  $(x_1, \dots, x_{m-1}) \in \mathbb{K}^{m-1}$ .

**$m - 1 \Rightarrow m$ :** Caso todos os coeficientes da última equação em (\*) são nulos, então as primeiras  $m - 1$  equações tem uma solução não-trivial  $x$  pela hipótese da indução ( $x$  também resolve a última equação: os coeficientes dela são nulos).

Suponha então que pelo menos um coeficiente da última equação em (\*) não é nulo, dizemos  $a_{mn} \neq 0$ . Nas primeiras  $n - 1$  equações de (\*) substitua  $x_n$  por

$$x_* := -\frac{a_{m1}}{a_{mn}}x_1 - \dots - \frac{a_{m,n-1}}{a_{mn}}x_{n-1}$$

para obter um SLH de  $m - 1$  equações a  $\tilde{n} := n - 1 > m - 1$  incógnitas. O qual tem uma solução  $(x_1, \dots, x_{n-1}) \neq (0, \dots, 0)$  pela hipótese  $m - 1$  da indução. Verifica-se que  $(x_1, \dots, x_{n-1}, x_*)$  é uma solução não-trivial de (\*).  $\square$

## A.4 Transformações lineares

**Lema A.4.1** (Lema 4.3.10). *Trabalhamos no plano  $\Pi$  identificado com  $\mathbb{R}^2$  mediante um sistema ortogonal de coordenadas. A projeção ortogonal sobre a reta  $L_a$  é denotada de  $P = P_{L_a} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  e dada por (4.3.2). Sua matriz é*

$$\mathbf{p}_a := [P_{L_a}] = \frac{1}{1+a^2} \begin{bmatrix} 1 & a \\ a & a^2 \end{bmatrix} \quad (\text{A.4.1})$$

onde  $[P_{L_a}] := [P_{L_a}]_{\mathcal{E}, \mathcal{E}}$  denota a matriz em respeito à base canônica.

*Demonstração.* Seja  $a \in \mathbb{R}$ . Dado um elemento  $v = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ , denota sua imagem sob  $P$  de  $(X, Y) := Pv \in L_a = \{(x, ax) \mid x \in \mathbb{R}\}$ . Assim  $X$  e  $Y$  são funções de  $(x, y)$  e  $Y = aX$ . Resta determinar a função  $X(x, y)$ . Vamos provar

$$X(x, y) = \frac{1}{1+a^2}x + \frac{a}{1+a^2}y, \quad (x, y) \in \mathbb{R}^2 \quad (\text{A.4.2})$$

Segundo o Teorema de Pitágoras a distancia  $\text{dist}(\mathcal{O}, v)$  entre a origem  $\mathcal{O} = (0, 0)$  e o vetor  $v = (x, y)$  é dada por  $\sqrt{x^2 + y^2}$ . Assim, usando Pitágoras de novo na



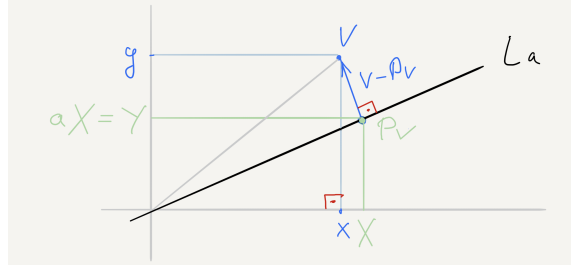


Figura A.1: Dois ângulos retângulos - usando Pitágoras duas vezes

igualdade dois, veja Figura A.1, obtemos

$$\begin{aligned}
 x^2 + y^2 &= \text{dist}(\mathcal{O}, v)^2 \\
 &= \text{dist}(\mathcal{O}, Pv)^2 + \text{dist}(v, Pv)^2 \\
 &= X^2 + (aX)^2 + (\text{comprimento}^2 \text{ do vetor } v - Pv = (x - X, y - aX)) \\
 &= X^2 + (aX)^2 + (x - X)^2 + (y - aX)^2 \\
 &= X^2 + (aX)^2 + x^2 - 2xX + X^2 + y^2 - 2aYX + a^2X^2
 \end{aligned}$$

o que é equivalente a

$$X(x, y)^2(1 + a^2) = X(x, y)(x + ay)$$

**Caso**  $X(x, y) \neq 0$ . Divida por  $X(x, y)$  e  $1 + a^2$  para obter (A.4.2).

**Caso**  $X(x, y) = 0$ . Então  $Y(x, y) = aX(x, y) = 0$  e assim  $Pv = (X, Y) = \mathcal{O}$ . Como a projeção é ortogonal o ponto  $v$  deve ser localizado na reta  $(L_a)_{\mathcal{O}}^{\perp}$  ortogonal a  $L_a$  e passando a origem. Mas esta reta resulta de  $L_a$  mediante uma rotação por  $\pi/2$  ( $90^\circ$ ), em símbolos

$$(L_a)_{\mathcal{O}}^{\perp} = R_{\pi/2}L_a = \left\{ \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ at \end{bmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\} = \{(-at, t) \mid t \in \mathbb{R}\}$$

Então  $v$  é da forma  $(-at, t)$  para um  $t \in \mathbb{R}$  e tal par satisfaz (A.4.2) também.

Para concluir note-se que os coeficientes na última identidade de

$$Pe_1 = P(1, 0) = (X(1, 0), Y(1, 0)) = X(1, 0)e_1 + Y(1, 0)e_2$$

disponibiliza a primeira coluna da matriz (A.4.1) e analogamente

$$Pe_2 = X(0, 1)e_1 + Y(0, 1)e_2$$

disponibiliza a segunda coluna. Para obter os valores de  $X$  e  $Y$  nos pontos  $(1, 0)$  e  $(0, 1)$  usa-se a fórmula (A.4.2).  $\square$



# Índice Remissivo

- $A^{-1}$  inversa, 49, 70  
 $v \times w$  produto vetorial, 102  
 $Av := A(v)$  operador linear, 45  
 $A_f^B = A_f \in \mathcal{L}(E, F)$ , 49  
 $AX := \{Ax \mid x \in X\}$  imagem do conjunto  $X$  sob  $A$ , 65  
 $C^0(\mathbb{R})$  funções contínuas  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , 28  
 $C^k(\mathbb{R})$  funções  $k$  vezes continuamente diferenciáveis, 28  
 $C^\infty(\mathbb{R})$  funções suaves  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , 28  
 CL combinação linear, 23  
 CLe combinação linear estrita, 22  
 $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$  espaço vetorial, 12  
 $\mathcal{E}^n := \{e_1, \dots, e_n\}$  base canônica, 14, 30, 34  
 $\mathcal{E}^\infty := \{e_1, e_2, \dots\}$  base canônica, 15, 30, 34  
 $\mathcal{E}^{m \times n} := \{e^{ij}\}_{i,j}$  base canônica, 34  
 Esp-col( $\mathbf{a}$ ), 18  
 $\mathcal{F}(X, \mathbb{K}) := \{f \mid f : X \rightarrow \mathbb{K}\}$ , 19  
 Fix( $r$ ) conjunto dos pontos fixos, 82  
 aFix( $r$ ) conjunto dos pontos anti-fixos, 82  
 $(G, *)$  grupo, 8  
 $H_\alpha$  hiperplano no  $\mathbb{R}^n$ , 28, 34, 39, 76  
 Im( $A$ ) imagem, 65  
 $I = I_E$  operador identidade, 47  
 $(\mathbb{K}, +, \cdot)$  corpo, 9  
 $\mathbb{K}v$  reta passando  $v$  e  $\mathcal{O}$ , 28  
 LI/LD linearmente in/dep., 24  
 $\mathcal{L}(E, F)$  operadores lineares, 47  
 $\mathcal{L}(E)$  operadores lineares em  $E$ , 47  
 $M(m \times n)$  matrizes  $m \times n$ , 17, 32, 39  
 $\mathcal{A}, \mathcal{S}$  matrizes anti-/simétricas, 32  
 $N(A)$  núcleo, 65  
 $\mathcal{O}$  vetor nulo, 13  
 (oe) operações elementares, 19  
 $\mathcal{P}(\mathbb{K})$  polinômios, 19  
 $\mathcal{P}(\mathbb{R}), \mathcal{P}_n(\mathbb{R})$  polinômios reais e aqueles do grau  $\leq n$ , 28, 39  
 $P = P_{L_a} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  projeção ortogonal sobre a reta  $L_a$ , 61  
 $\mathbf{p}_a \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  matriz da projeção ortogonal, 62  
 $P_{F,G} : E \rightarrow E$  projeção sobre  $F$ , 83  
 $\mathbb{R}^n$  listas ordenadas de  $n$  reais, 14, 39  
 $\mathbb{R}^\infty$  sequências reais, 14  
 $\mathbb{R}_0^\infty$  quase todos membros nulos, 14, 28, 39  
 $R_\theta \in \mathcal{L}(\Pi_{\mathcal{O}})$  rotação no plano, 58  
 $\mathbf{r}_\theta \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  matriz da rotação, 60  
 $S = S_{L_a} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  reflexão em torno da reta  $L_a$ , 62  
 $\mathbf{s}_a \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  matriz da reflexão, 62  
 $S^2 = I_E : E \rightarrow E$  involução, 81  
 $S_{F,G} := P_{F,G} - P_{G,F}$  involução (ou reflexão), 85  
 $\mathcal{SC}(E) = \{(F, G) \mid F \oplus G = E\}$ , 81  
 SL sistema linear, 21, 67  
 SLH sistema linear homogêneo, 21, 36, 137  
 TL transformação (ou operador) linear, 45  
 $\mathbb{1} = \mathbb{1}_n = \text{diag}(1, \dots, 1) \in M(n \times n; \mathbb{K})$  matriz identidade, 17  
 $\forall, \exists, \exists!$  “para todos”, “existe”, “existe unicamente”, 3  
 $\mapsto$  injetivo, 81  
 $\twoheadrightarrow$  sobrejetivo, 81  
 $:=$  “definido por”, 3  
 $\simeq$  isomorfismo, 70  
 $\langle X \rangle$  subespaço gerado por  $X$ , 29

- $\langle v_1, \dots, v_\ell \rangle := \langle \{v_1\} \cup \dots \cup \{v_\ell\} \rangle$ , 29  
 $|X|$  número de elementos de um conjunto  $X$ , 7  
 $|\alpha|$  absoluto de um número  $\alpha$ , 3  
 $\mathbf{a} = (a_{ij})$  matriz, 17  
 $\mathbf{a}^t = (a_{ij}^t = a_{ji})$  matriz transposta, 17  
 $\mathbf{a}_{\bullet k}, \mathbf{a}_{k \bullet}$   $k$ -ésima coluna, linha, 17  
 $\mathbf{a}_{\text{esc}}$  matriz escalonada, 20  
 $a_{ij}$   $i$ -ésima linha,  $j$ -ésima coluna, 17  
 $\text{diag}[\lambda_1, \dots, \lambda_n]$  matriz diagonal, 113  
 $e_i \in \mathbb{K}^n$   $i$ -ésimo vetor canônico, 14  
 $\mathbf{e}^{ij} \mp = \frac{1}{2}(\mathbf{e}^{ij} \mp (\mathbf{e}^{ij})^t) \in \mathcal{A}/\mathcal{S}$ ,  $i \leq j$ , 42  
 $E^*$  espaço dual de  $E$ , 48  
 $\mathbf{g}_{\mathcal{B}} = [g]_{\mathcal{B}}$  matriz do produto interno, 120  
 $[a, b]$ ,  $(a, b)$  intervalo fechado, aberto, 3  
 $[\mathbf{a} : b]$  matriz aumentada, 20  
 $[v]_{\mathcal{B}}$  vetor coordenada do vetor  $v$  na base  $\mathcal{B}$ , 36  
 $[v]_{\mathcal{B}}$  vetor coordenada do vetor  $v$  na base  $\mathcal{B}$ , 94  
 $[v] := [v]_{\mathcal{E}^m}$  na base canônica, 36  
 $[v] := [v]_{\mathcal{E}^m}$  na base canônica, 94  
 $[A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}$  matriz de  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , 95  
 $[A] = [A]_{\mathcal{E}^n, \mathcal{E}^m}$  nas bases canôn., 55  
 $[A]_{\mathcal{U}} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{U}}$ , 95  
 $[A] := [A]_{\mathcal{E}}$  na base canônica, 95  
 $\langle \cdot, \cdot \rangle_0$  produto euclidiano, 120  
 $\text{posto}(A) := \dim \text{Im}(A)$ , 66  
 $\text{pr}_F$  projeção ortogonal sobre subespaço  $F$ , 122  
 $\text{pr}_u$  projeção ortogonal sobre reta  $\mathbb{R}u$ , 122  

 pla posto-linha, 51  
 $X \times Y$  produto cartesiano, 8  
 $Y^{\times k} := Y \times \dots \times Y$ , 8, 39  
 $F \oplus G$  soma direta, 31  
 $X + Y$  soma de subconjuntos, 31  
 $\text{tr } \mathbf{a} := \sum_{i=1}^n a_{ii}$  traço, 42  
 $\dot{\cup}$  união de conjuntos disjuntos, 7  
 $\hat{v}$  vetor unitário, 120  
 adição  
     de funções, 19  
 base, 33  
     canônica, 14, 15, 30, 34  
     das matrizes  $m \times n$ , 34  
     ordenada, 33, 49  
     ortonormal (ON), 121  
 bijetivo, 48, 70  
 combinação linear, 23  
     'de vetores', 23  
 combinação linear estrita (num conjunto), 22  
 composição  
     de funções, 12  
 comutar  
     matrizes, 18  
 comutativo  
     diagrama  $-$ , 93  
 conjunto, 7  
     composto de elementos  $x_1, \dots, x_\ell$ , 3, 7  
     finito, 7  
     gerando, 29  
     linearmente independente LI, 24  
     ordenado, 7  
     que gera, 29  
 conjuntos  
     interseção de  $-$ , 7  
     união de  $-$ , 7  
 convolução, 47  
 coordenadas  
     de um vetor, 36  
     no plano, 2  
 corpo, 9  
 decomposição  
     de vetores, 31  
 diagrama  
     comutativo, 93  
 eixo, 2  
 elemento neutro  
     aditivo, 9  
     multiplicativo, 9  
 escalares, 13  
 espaço dual  $E^*$ , 48  
 espaço vetorial, 12

- base, 33
  - com produto interno, 119
  - real ( $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ), 48
  - subespaço, 27
  - trivial, 14
- espaço-coluna, 18
- espaço-linha, 18
- fechado sob uma operação, 27
- funções
  - adição de  $-$ , 19
  - composição de  $-$ , 12
  - multiplicação de  $-$ , 12
- funcional
  - $\mathbb{K}$ -linear, 48
  - linear, 48
  - real, 48
- gráfico, 87
- grau
  - de um polinômio, 19
- grupo, 8
  - abeliano, 9
- hiper, 39
- hiperplano, 28, 34, 76
- homomorfismo, 45
- homotetia, 96
- imagem, 65
- independência linear
  - de um conjunto, 24
- inimigo da clareza
  - desnecessidade, 22
- injetivo, 48, 81
- interseção de conjuntos, 7
- inversa, 70
  - à direita, 67
  - à esquerda, 69
  - de um operador linear, 49
- invertível, 70
  - transformação linear, 49
- involução, 81
  - $S_{F,G}$ , 85
  - $S_{F,G}$  em torno de  $F$ , 85
  - linear, 84
- isomorfismo, 48, 70
  - inversa, 49
- lei
  - da corte, 8
- linearidade, 45
- linearmente in/dependente, 24
- matriz
  - anti-/simétrica, 32
  - aumentada, 20
  - de passagem, 97
  - de passagem entre bases, 93
  - de uma transformação linear, 55, 95
  - entradas da  $-$ , 17
  - escalonada, 20
    - pivôs, 20
  - identidade  $\mathbb{1}$ , 17
  - linhas e colunas, 17
  - operações elementares numa  $-$ , 19
  - produto  $-$ , 18
  - projeção ortogonal, 62
  - reflexão, 62
  - rotação, 60
  - traço de uma  $-$  quadrada, 42
  - transposta  $\mathbf{a}^t$ , 17
- matrizes
  - comutam, 18
  - semelhante, 99
  - triangulares
    - inferiores, 42
- monômios, 30, 34
- multiplicação
  - de funções, 12
- núcleo, 65
- norma
  - induzida, 120
- operações elementares numa matriz, 19
- operador
  - identidade, 47
- operador linear, 45
  - em  $E$ , 47
  - inversa, 49

- origem, 14
- ortogonal
  - subconjunto  $-$ , 121
  - vetores, 121
- ortonormal (ON)
  - base  $-$ , 121
  - subconjunto  $-$ , 121
- par
  - de subespaços complementares, 81, 83
- perpendicular
  - vetores, 121
- pivôs, 20
- polinômio, 19
  - grau de um  $-$ , 19
- ponto
  - anti-fixo, 82
  - fixo, 82
- posto
  - coluna, 51
  - linha, 51
  - transformação linear, 66
- produto
  - cartesiano, 8, 39
  - escalar (= interno), 119
  - euclidiano, 120
  - interno, 119
  - matriz, 18
  - vetorial  $\times$ , 102
- projeção, 81, 83
  - $P_{F,G}$  sobre  $F$ , 83
  - ortogonal, 61
    - sobre reta, 122
    - sobre subespaço, 122
- projeção ortogonal
  - matriz da  $-$ , 62
- reflexão
  - $S_{F,G}$ , 85
  - em torno de uma reta, 62
  - matriz da  $-$ , 62
- relação
  - de equivalência, 71
- rotação, 58
  - matriz de  $-$ , 60
- no plano, 1
- semelhante
  - matrizes  $-$ , 99
- sistema de
  - coordenadas
    - no plano, 2
- sistema de coordenadas, 94
- sistema linear (SL), 21, 67
  - inomogeneidade, 21
  - resolver “de baixo para cima”, 21
- sistema linear homogêneo (SLH), 21, 36
- sobrejetivo, 48, 81
- soma
  - de subconjuntos, 31
  - direta, 31
- subconjunto
  - ortogonal, 121
  - ortonormal (ON), 121
  - translação de  $-$ , 31
- subconjuntos
  - herdam LI, 35
  - soma de  $-$ , 31
- subespaço
  - vetorial, 27
- subespaços
  - complementares, 81, 83
  - soma direta de  $-$ , 31
- teorema
  - decomposição única de vetores, 31
- traço, 42
- transformação linear
  - gráfico, 87
  - inversa, 70
  - invertível, 70
  - matriz de uma  $-$ , 95
- transformação linear (TL), 45
- translação, 31
- transposta, 17
- união de conjuntos, 7
- verdade vazia, 24
- vetor

- decomposição, 31
  - unitário, 120
- vetor coordenada, 36, 94
- vetor nulo, 13
- vetores, 13
  - ortogonais/perpendicular, 121