

# Álgebra Linear

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

manuscrito em progresso

Joa Weber  
UNICAMP

17 de dezembro 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 . . . . .	15
1.2.3 Funções e polinômios . . . . .	17
1.2.4 Excurso: Escalonamento de matrizes segundo Gauss . . .	17
1.3 Independência linear . . . . .	20
1.3.1 Combinação linear . . . . .	20
1.3.2 Independência linear . . . . .	22
<b>2 Subespaços</b>	<b>25</b>
2.1 Definição e exemplos . . . . .	25
2.2 Conjuntos gerandos . . . . .	27
2.3 Soma direta . . . . .	29
<b>3 Bases</b>	<b>31</b>
3.1 Aplicações . . . . .	32
3.1.1 Coordenadas de um vetor . . . . .	32
3.1.2 Dimensão de um espaço vetorial . . . . .	34
3.2 Existência e extensão . . . . .	37

<b>II</b>	<b>Teoria das transformações lineares</b>	<b>41</b>
<b>4</b>	<b>Transformações lineares</b>	<b>43</b>
4.1	Exemplos e construção . . . . .	43
4.1.1	O espaço vetorial das transformações lineares . . . . .	45
4.1.2	Construção . . . . .	46
4.1.3	O espaço dual . . . . .	48
4.2	Matrizes . . . . .	49
4.3	Dimensão dois – o plano . . . . .	53
4.3.1	rotações . . . . .	54
4.3.2	Projeção ortogonal sobre uma reta . . . . .	57
4.3.3	Reflexão em torno de uma reta . . . . .	58
4.4	Produto de transformações lineares . . . . .	59
<b>5</b>	<b>Núcleo e imagem</b>	<b>61</b>
5.1	Sobrejetividade – inversa à direita . . . . .	63
5.2	Injetividade – inversa à esquerda . . . . .	64
5.3	Bijetividade – inversa . . . . .	66
5.3.1	Isomorfismos . . . . .	66
5.4	Teorema de núcleo e imagem . . . . .	68
<b>6</b>	<b>Soma direta e projeções</b>	<b>71</b>
6.1	Projeções . . . . .	73
6.2	Involuções . . . . .	74
6.3	Exercícios . . . . .	77
<b>7</b>	<b>Matrizes de transformações lineares</b>	<b>79</b>
7.1	Bases induzem isomorfismos . . . . .	80
7.2	A matriz em respeito a uma base . . . . .	81
7.3	Mudança de base – comutatividade da diagrama . . . . .	83
7.3.1	Vetor coordenada . . . . .	83
7.3.2	Matriz de uma transformação linear . . . . .	84
7.4	Exercícios e umas soluções . . . . .	86
<b>8</b>	<b>Eliminação e aplicações (repetição de MA141)</b>	<b>91</b>
8.1	Dimensão do subespaço gerado . . . . .	91
8.2	Cálculo do posto . . . . .	92
8.3	Cálculo da matriz inversa – Gauss-Jordan . . . . .	93
8.3.1	O determinante . . . . .	93
8.4	Resolução de sistemas lineares . . . . .	94
8.5	Exercícios e umas soluções . . . . .	96
<b>9</b>	<b>Subespaços invariantes – autovalores/vetores</b>	<b>103</b>
9.1	Autovalores e autovetores . . . . .	104
9.2	Polinômio característico . . . . .	110
9.3	Existência – caso real . . . . .	112

9.4	Exercícios . . . . .	113
<b>III Estruturas adicionais e operadores especiais</b>		<b>115</b>
<b>10</b>	<b>Produto interno</b>	<b>119</b>
10.1	Produto interno, norma, distância . . . . .	119
10.1.1	Produto interno e espaço dual – dualidade . . . . .	122
10.1.2	Produto interno e matrizes . . . . .	124
10.2	Ortogonalidade . . . . .	126
10.2.1	Projeção ortogonal sobre uma reta . . . . .	127
10.3	Ângulos e comprimentos em $(\mathbb{R}^2, \langle \cdot, \cdot \rangle_0)$ . . . . .	127
10.4	Desigualdades . . . . .	128
10.5	Ortonormalização – processo de Gram-Schmidt . . . . .	131
10.5.1	Existência e extensão de bases ortogonais . . . . .	133
10.5.2	Projeção ortogonal sobre um subespaço . . . . .	133
10.6	Complemento ortogonal . . . . .	134
10.7	Exercícios e umas soluções . . . . .	135
<b>11</b>	<b>A adjunta</b>	<b>139</b>
11.1	Definição e propriedades . . . . .	139
11.2	Fórmula para inversa à direita/esquerda . . . . .	143
11.3	Traço – produto interno em $\mathcal{L}(E, F)$ . . . . .	144
11.4	Operadores normais . . . . .	144
11.5	Exercícios . . . . .	144
<b>12</b>	<b>Operadores auto-adjuntos</b>	<b>149</b>
12.1	Auto-adjunto e ortogonalidade . . . . .	150
12.2	Matrizes simétricas . . . . .	150
12.3	Teorema espectral – autovetores . . . . .	157
12.4	Operadores não-negativos . . . . .	158
12.5	Exercícios . . . . .	158
<b>13</b>	<b>Operadores ortogonais</b>	<b>161</b>
13.1	Matrizes . . . . .	161
13.2	Operadores . . . . .	161
13.3	Decomposição polar . . . . .	161
13.4	Exercícios . . . . .	162
<b>14</b>	<b>Operadores hermitianos</b>	<b>163</b>
<b>A</b>	<b>Demonstrações restantes</b>	<b>167</b>
A.1	Espaços vetoriais . . . . .	167
A.2	Subespaços . . . . .	169
A.3	Bases – SLH . . . . .	169
A.4	Transformações lineares . . . . .	170
A.5	Existência de subespaço invariante ( $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ) . . . . .	172



# 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  $w$ .

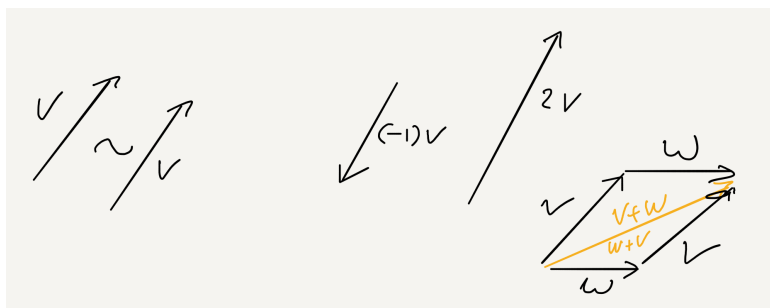


Figura 1: Flechas consideradas iguais, multiplicação escalar, e adição

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  $OXY$ .

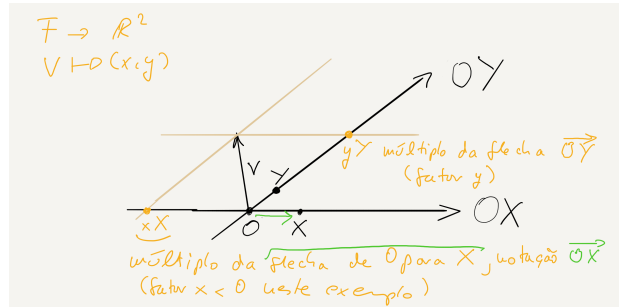


Figura 2: Sistema de coordenadas  $OXY$  composto de dois eixos  $OX$  e  $OY$

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 177.

**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 útil 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>

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

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

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

<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.

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

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

**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  $n \times p$  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

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

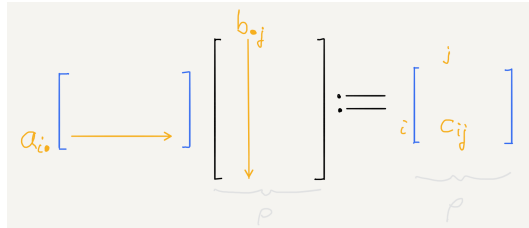


Figura 1.1: Produto matriz – o número de colunas de  $\mathbf{a}$  igual o de linhas de  $\mathbf{b}$

**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)  $\mathbf{a}\mathbb{1}_n = \mathbf{a}$  e  $\mathbb{1}_m\mathbf{a} = \mathbf{a}$   $\mathbf{a} \in M(m \times n; \mathbb{K})$
- (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 operações 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  $x \in \mathbb{K}$ , no caso  $\alpha_n \neq 0$  de **polinômio de grau  $n$** , e no caso  $\alpha_n = 1$  de **polinômio mônico**. 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) 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.

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

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

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

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

**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

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





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 reais.

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.  $\square$





**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  $Y \subset X$ , CLe's em  $Y$  são CLe'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 CLe 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. '⊂' 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  $F \cup G$ .

'⊃' 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 do 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

$$\dim \mathcal{S} = \frac{n(n+1)}{2} \quad \dim \mathcal{A} = \frac{n(n-1)}{2} \quad (3.2.2)$$

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.*

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

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

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

$$(iv) \text{ Indução sobre } k \text{ baseado na linearidade.} \quad \square$$

**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  $f * g := K_g f$ .

### Isomorfismos

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

**Definição 4.1.6** (Isomorfismo). Um **isomorfismo** entre espaços vetoriais  $E$  e  $F$  é uma transformação linear (homomorfismo)  $T: E \rightarrow F$  tal que a aplicação

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

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.

**Definição 4.1.7** (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 4.1.8.** 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

$$(BA)^{-1} = A^{-1}B^{-1} \tag{4.1.1}$$

#### 4.1.1 O espaço vetorial das transformações lineares

**Definição 4.1.9** (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 4.1.10.** *O conjunto  $\mathcal{L}(E, F)$  das transformações lineares de  $E$  para  $F$  munido das operações '+ ' e '· ' 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 4.1.11** (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

$$I = I_E : E \rightarrow E, \quad v \mapsto v \tag{4.1.2}$$

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

### 4.1.2 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 4.1.12.** *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*

$$A_f \xi_j := f_j, \quad j = 1, \dots, n \tag{*_f}$$

*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*

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

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

<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

*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 4.1.13.** 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 4.1.14.** *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 4.1.12 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 4.1.15.**  $\dim \mathcal{L}(E, F) = \dim F^{\times n} = \dim E \cdot \dim F$

**Exercício 4.1.16.** 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 4.1.17** (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 4.1.12 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  $A_{\tilde{f}}^{\tilde{\mathcal{X}}} |_{\langle \mathcal{X} \rangle} \in A_f^{\mathcal{X}}$ . 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.

### 4.1.3 O espaço dual

**Definição 4.1.18** (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**.

**Definição 4.1.19** (A base dual  $\mathcal{B}^*$ ). Na dimensão finita uma base  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  de  $E$  induz uma base,<sup>2</sup> a chamada **base dual**  $\mathcal{B}^* := \{\phi_1, \dots, \phi_n\}$  de  $E^*$ . Como transformação linear, cada um membro  $\phi_i : E \rightarrow \mathbb{K}$  é determinado pelos valores numa base (Proposição 4.1.12) e a escolha seja essa

$$\phi_i(\xi_j) := \delta_{ij} := \begin{cases} 1 & , i = j \\ 0 & , i \neq j \end{cases} \quad (4.1.5)$$

onde chama-se  $\delta_{ij}$  o **símbolo de Kronecker**. Equivalentemente

$$\phi_i(\alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_n \xi_n) := \alpha_i \quad (4.1.6)$$

para  $i = 1, \dots, n$ . Note-se que  $\dim E = n = \dim E^*$ .

**Lema 4.1.20.** A base dual  $\mathcal{B}^* = \{\phi_1, \dots, \phi_n\}$  é base de  $E^*$  e  $\dim E^* = \dim E$ .

*Demonstração.* Bem definida: Deixamos ao leitor verificar que os membros  $\phi_i : E \rightarrow \mathbb{R}$  definidos por (4.1.6) são lineares. Gera: Dado  $\psi \in E^*$ , denotamos as imagens dos membros  $\xi_i$  da base  $\mathcal{B}$  de  $\alpha_i := \psi \xi_i$ , então  $\alpha_1 \phi_1 + \dots + \alpha_n \phi_n = \psi$ . Com efeito, escrevendo  $E \ni v = v_1 \xi_1 + \dots + v_n \xi_n$  como CL na base  $\mathcal{B}$ , obtemos

$$\begin{aligned} \psi(v) &= \psi(v_1 \xi_1 + \dots + v_n \xi_n) \\ &= v_1 \psi(\xi_1) + \dots + v_n \psi(\xi_n) \\ &= v_1 \alpha_1 + \dots + v_n \alpha_n \\ &= \phi_1(v) \alpha_1 + \dots + \phi_n(v) \alpha_n \\ &= (\alpha_1 \phi_1 + \dots + \alpha_n \phi_n) v \end{aligned}$$

LI: Suponha que  $\alpha_1 \phi_1 + \dots + \alpha_n \phi_n = \mathcal{O}$ . Segundo (4.1.6), avaliando no vetor  $\xi_1$  obtemos  $\alpha_1 = 0$ , avaliando em  $\xi_2, \dots, \xi_n$  obtemos  $\alpha_2 = 0, \dots, \alpha_n = 0$ .  $\square$

**Exercício 4.1.21.** 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>3</sup>

<sup>2</sup> Errado na dimensão infinita. Porque? Relembre-se que CL's são somas *finitas*.

<sup>3</sup> A resposta para seu controle:  $a = -\frac{1}{2}, b = \frac{1}{4}, c = 0$ .

**Exemplo 4.1.22** (Funcionais lineares  $\varphi, \psi \in E^*$ ). Seja  $E = C^0([a, b])$  o espaço vetorial real<sup>4</sup> 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  $\psi \in E^*$ .

## 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  $x \in \mathbb{K}^n$  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  $\mathbf{a} \in \mathcal{L}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m)$ .

<sup>4</sup> 'real' indica que o corpo são os números reais  $\mathbb{R}$

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

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

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

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

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

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

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

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

'≥' Usando '≤' 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?

Escreve 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

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

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 4.1.12.

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>5</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>6</sup> Deixa nos formalizar esta idéia próximo.

## 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.*

<sup>5</sup> Verifique que os membros da lista  $Ae_i$  são as entradas do vetor coordenada  $[Ae_i]_{\mathcal{E}^m}$ .

<sup>6</sup> Alternativamente, vamos ver no futuro que, como as dimensões são iguais e finito, injetividade de uma TL é equivalente a sobrejetividade.

*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 4.1.12. *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

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

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 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 distância 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

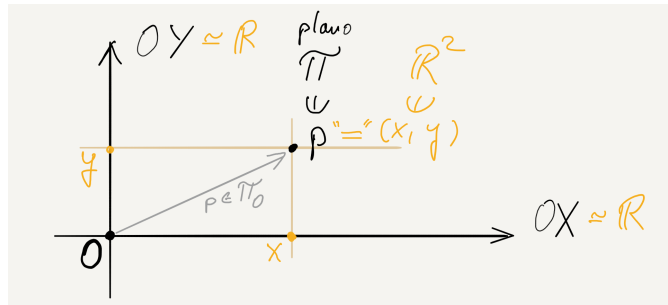


Figura 4.1: Sistema ortogonal de coordenadas  $OXY$  no plano  $\Pi$

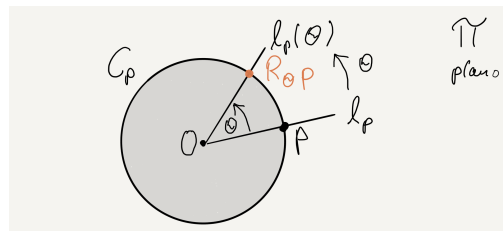


Figura 4.2: Rotação  $R_\theta$  no plano  $\Pi$  em torno do ponto  $O$  por um ângulo  $\theta$

**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  $\theta$ .

**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.

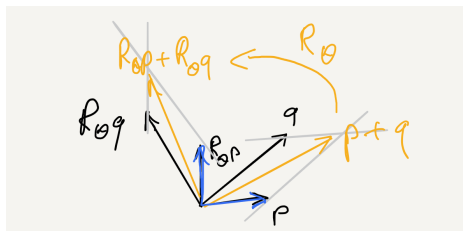


Figura 4.3: Preservação de ângulos

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

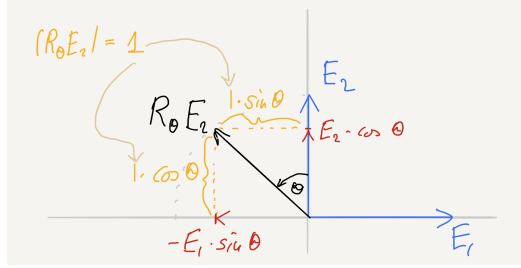


Figura 4.4: Rotação do vetor unitário – coeficientes formam coluna 2 da matriz

*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 distância dos ponto  $p$  e  $O$ . Dado  $p$ , denotamos ambos, **comprimento da flecha** e **distância 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  $R_\theta(\alpha p) = \alpha R_\theta(p)$ .

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  $r_\theta$  da rotação  $R_\theta$  em respeito à base  $\mathcal{E} := \{E_1, E_2\}$  contem como colunas os coeficientes (veja Figura 4.4) de

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

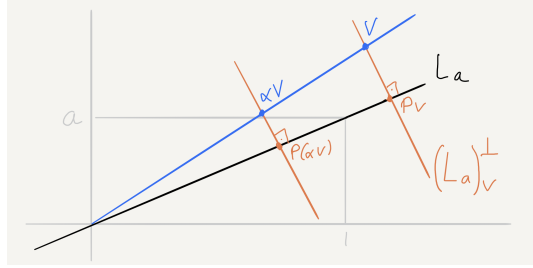


Figura 4.5: Projeção ortogonal  $P$  sobre a reta  $L_a$

**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  $\Pi_{\mathcal{O}} \simeq \mathbb{R}^2$  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  $\Pi_{\mathcal{O}}$ . 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 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.  $\square$

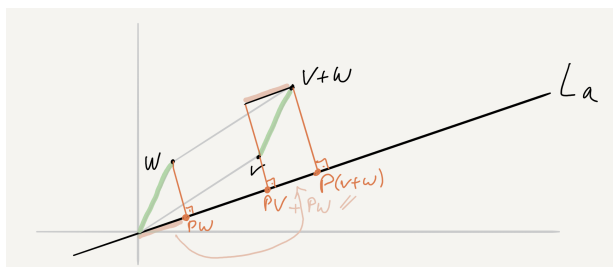


Figura 4.6: A identidade  $P(v + w) = Pv + Pw$

### 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*

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

*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

$$\begin{aligned} S = S_{L_a} : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ v &\mapsto v + 2(P_{L_a}v - v) = (2P_{L_a} - I)v \end{aligned} \quad (4.3.3)$$

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

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

**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  $Rv, Pv, Sv$ .



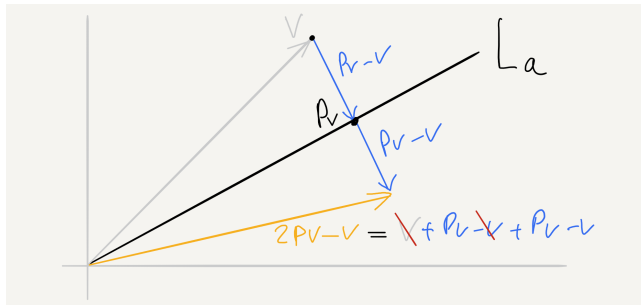


Figura 4.7: Reflexão  $S = 2P - I$  em torno da reta  $L_a$

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

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

- Mostre que se tem  $PS = SP = P$ .
- Verifique a igualdade  $RSR = S$ .
- Mostre que  $R$  não comuta com  $S$  nem com  $P$ .
- 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

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

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 existência de uma inversa à direita e injetividade à existência 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)  $N(A) = \{\mathcal{O}\} \iff A \text{ é injetivo}$
- (ii)  $\text{Im}(A) = F \iff A \text{ é sobrejetivo}$

*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*

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

*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

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

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) a inversa de  $A$  (se existasse) é única
- b)  $(A^{-1})^{-1} = A$
- c)  $(BA)^{-1} = A^{-1}B^{-1}$
- d)  $(\alpha A)^{-1} = \alpha^{-1}A^{-1}$  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 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  $\alpha \neq 0$ .*

<sup>1</sup> Com efeito  $B = BI_F = B(AC) = (BA)C = I_EC = C$ .



*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

$$E \simeq E \text{ para cada um espaço vetorial} \quad (\text{reflexividade})$$

$$E \simeq F \Rightarrow F \simeq E \quad (\text{simetria})$$

$$E \simeq F \text{ e } F \simeq G \Rightarrow E \simeq G \quad (\text{transitividade})$$

**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  $A$  leva 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*

$$E \simeq F \Leftrightarrow \dim E = \dim F$$

*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.

## 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*

$$\dim E = \dim \mathcal{N}(A) + \dim \text{Im}(A)$$

*Demonstração.* Segundo Lema 5.0.2 os conjuntos  $\mathcal{N}(A)$  e  $\text{Im}(A)$  são subespaços de  $E$  e  $F$ , respectivamente. Segundo Teorema 3.2.1 (c) e Corolário 5.0.6 temos

$$\begin{aligned} k &:= \dim \mathcal{N}(A) \leq \dim E =: n < \infty \\ \ell &:= \dim \text{Im}(A) \leq \dim E =: n < \infty \end{aligned}$$

Escolha uma base ordenada  $(\xi_1, \dots, \xi_k)$  de  $\mathcal{N}(A)$  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  $\dim E = k + \ell = \dim \mathcal{N}(A) + \dim \text{Im}(A)$ .

**$\mathcal{B}$  é LI.** Suponha que uma CL em  $\mathcal{B}$  representa o vetor nulo, ou seja

$$\alpha_1 \xi_1 + \cdots + \alpha_k \xi_k + \beta_1 \nu_1 + \cdots + \beta_\ell \nu_\ell = \mathcal{O}$$

Resta mostrar que todos os coeficientes se anulam. Aplique  $A$  usando linearidade e que  $\xi_i \in N(A)$  para obter

$$\alpha_1 \underbrace{A\xi_1}_{\mathcal{O}} + \cdots + \alpha_k \underbrace{A\xi_k}_{\mathcal{O}} + \beta_1 A\nu_1 + \cdots + \beta_\ell A\nu_\ell = \mathcal{O}$$

Então  $\beta_1 = \cdots = \beta_\ell = 0$  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  $\alpha_1 \xi_1 + \cdots + \alpha_k \xi_k = \mathcal{O}$ . Mas os  $\xi_i$ 's formam uma base, então um conjunto LI, assim os coeficientes se anulam  $\alpha_1 = \cdots = \alpha_k = 0$ .

**$\mathcal{B}$  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  $Av = \beta_1 A\nu_1 + \cdots + \beta_\ell A\nu_\ell$  com coeficientes únicos  $\beta_j$ . Mas isso nos dá um elemento  $w$  do núcleo

$$A(\underbrace{v - \beta_1 \nu_1 - \cdots - \beta_\ell \nu_\ell}_{=:w}) = \mathcal{O}$$

Exprimindo  $w$  como CL na base do núcleo, com coeficientes únicos  $\alpha_j$ , obtemos

$$\alpha_1 \xi_1 + \cdots + \alpha_k \xi_k = w = v - \beta_1 \nu_1 - \cdots - \beta_\ell \nu_\ell$$

Assim temos exprimido

$$v = \alpha_1 \xi_1 + \cdots + \alpha_k \xi_k + \beta_1 \nu_1 + \cdots + \beta_\ell \nu_\ell$$

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). □

**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

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

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

$$\underbrace{\dim \mathbb{R}^n}_{=n} = \underbrace{\dim N(\varphi_\alpha)}_{H_\alpha} + \underbrace{\dim \text{Im}(\varphi_\alpha)}_{=1}$$

Resta ver que  $\text{Im}(\varphi_\alpha) = \mathbb{R}$ . O subespaço  $\text{Im}(\varphi_\alpha)$  de  $\mathbb{R}$  não é o trivial  $\{0\}$  porque  $\varphi_\alpha \alpha = \alpha_1^2 + \cdots + \alpha_n^2 > 0$  é não-nulo como  $\alpha \neq (0, \dots, 0)$ . Então  $\text{Im}(\varphi_\alpha)$  deve ser o outro subespaço de  $\mathbb{R}$ , o  $\mathbb{R}$  mesmo, veja Exercício 2.1.4.

## 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 nós 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.

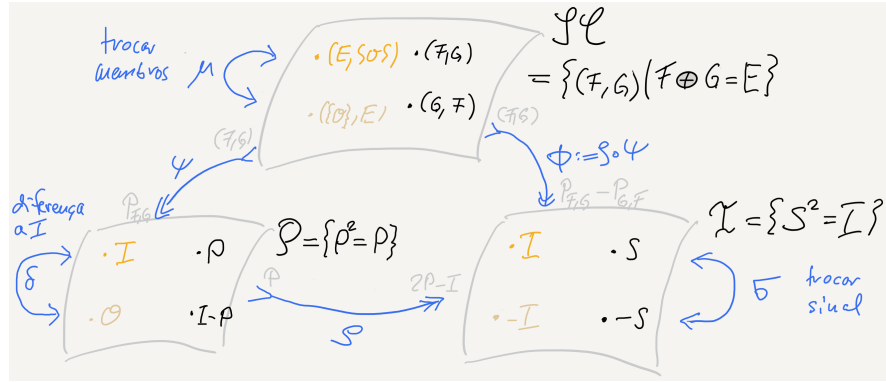


Figura 6.1: Conjuntos  $\mathcal{SC}$  dos subespaços complementares,  $\mathcal{P}$  das projeções, e  $\mathcal{I}$  das involuções lineares – a diagrama das seis bijeções é comutativa

### 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

$$P_{F,G}: E \rightarrow E, \quad v \mapsto f \quad (6.1.1)$$

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*

$$F = \text{Im}(P_{F,G}) = \text{Fix}(P_{F,G}), \quad G = \text{N}(P_{F,G}) \quad (6.1.2)$$

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 (4.3.3), 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  $F_1$ .



## Capítulo 7

# Matrizes de transformações lineares

Na dimensão *finita* 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 (4.1.2). 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  $\mathbf{p} [v]_{\tilde{\mathcal{U}}}$  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

$$[I]_{\mathcal{U}} := [I]_{\mathcal{U}, \mathcal{U}} = \mathbb{1} \quad (7.2.4)$$

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. 4.1.12). 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

$$[BA]_{\mathcal{U},\mathcal{W}} = [B]_{\mathcal{V},\mathcal{W}} [A]_{\mathcal{U},\mathcal{V}} \quad (7.2.5)$$

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 (4.1.1) 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

$$\tilde{\mathbf{a}} = \mathbf{pap}^{-1}, \quad \tilde{\mathbf{a}} = [A]_{\tilde{\mathcal{U}}}, \quad \mathbf{a} = [A]_{\mathcal{U}} \quad (7.3.2)$$

**Definição 7.3.6.** Chama-se **semelhante** duas matrizes quadradas  $\mathbf{a}$  e  $\mathbf{b}$  se existe uma matriz invertível  $\mathbf{p}$  tal que  $\mathbf{a} = \mathbf{p}^{-1}\mathbf{b}\mathbf{p}$ .

**Exercício 7.3.7.** Mostre que se  $\mathbf{a}$  e  $\tilde{\mathbf{a}} = \mathbf{p}^{-1}\mathbf{a}\mathbf{p}$  são matrizes  $n \times n$  semelhantes, então existe  $A \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n)$  tal que  $\mathbf{a}$  e  $\tilde{\mathbf{a}}$  são matrizes de  $A$  relativamente a duas bases de  $\mathbb{R}^n$ .

**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

$$\begin{array}{ccc}
 \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\mathbf{a} := [A]} & \mathbb{K}^n \\
 \downarrow \mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} & \searrow \cong & \swarrow \mathcal{E} = I_{\mathbb{K}^n} \\
 \mathbb{K}^n & \xrightarrow{A} & \mathbb{K}^n \\
 \uparrow \mathcal{U} & \swarrow \cong & \downarrow \mathcal{U} \\
 \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\tilde{\mathbf{a}} := [A]_{\mathcal{U}}} & \mathbb{K}^n
 \end{array}
 \quad (7.3.3)$$

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 (7.3.3). 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

$$Ae_1 = A(1, 0) = (1, 0, 1) = 1E_1 + 0E_2 + 1E_3$$

$$Ae_2 = A(0, 1) = (0, 1, 1) = 0E_1 + 1E_2 + 1E_3$$

As três colunas da matriz  $[B] \in M(2 \times 3)$  são formadas das coeficientes seguintes

$$BE_1 = B(1, 0, 0) = (a, -b) = ae_1 - be_2$$

$$BE_2 = B(0, 1, 0) = (a - 1, 1 - b) = (a - 1)e_1 + (1 - b)e_2$$

$$BE_3 = B(0, 0, 1) = (1 - a, b) = (1 - a)e_1 + be_2$$

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 (7.2.5) 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 (7.2.5).

**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*

$$\text{tr}(\mathbf{ab}) = \text{tr}(\mathbf{ba}) \tag{7.4.1}$$

[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  $\ell_1, \dots, \ell_d$ .

$$a_{\text{esc}} = \begin{bmatrix} * & & & * \\ & * & & * \\ & & \dots & * \\ & & & * \\ \bigcirc & & & \end{bmatrix} \begin{array}{l} \ell_1 \\ \ell_2 \\ \vdots \\ \ell_d \end{array}$$

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  $\mathbf{a}^{-1}$ .  $\square$

#### 8.3.1 O determinante

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** (Matrizes). 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.

**Exercício 8.3.3.** Seja  $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$  e  $\mathbf{m} = \begin{bmatrix} p & q \\ r & s \end{bmatrix}$ . Prove que

1.  $\det(\mathbf{am}) = \det \mathbf{a} \cdot \det \mathbf{m}$  [cálculo direto];
2.  $\det \mathbf{a} \neq 0 \iff \mathbf{a}$  é invertível;

3.  $\det(\mathbf{m}^{-1}\mathbf{a}\mathbf{m}) = \det \mathbf{a}$ , para todo  $\mathbf{m}$  invertível.

[Logo todas as matrizes de um operador linear  $A : E \rightarrow E$ , com  $\dim E = 2$ , têm o mesmo determinante, o qual é chamado de *determinante do operador*  $A$  denominado  $\det A$  ( $:= \det[A]_{\mathcal{U}}$  para qualquer base  $\mathcal{U}$  de  $E$ ).]

**Teorema 8.3.4.** *Seja  $\mathbf{a}$  uma matriz  $n \times n$  (quadrada), então são equivalente*

$$\det \mathbf{a} \neq 0 \quad \Leftrightarrow \quad \mathbf{a} \text{ invertível } (\mathbf{a}^{-1} \text{ existe})$$

*Além disso, a ordem no produto matriz não importa, em símbolos*

$$\det \mathbf{b}\mathbf{a} = \det \mathbf{a}\mathbf{b} \tag{8.3.1}$$

**Definição 8.3.5** (Transformações lineares). Para  $A \in \mathcal{L}(A)$  define-se

$$\det A := \det [A]_{\mathcal{B}} \tag{8.3.2}$$

onde  $\mathcal{B}$  é uma matriz ordenada de  $E$ .

**Exercício 8.3.6.** Verifique que  $\det A$  é bem definido, o que quer dizer que é independente da escolha da base. [Dica: (7.3.2)]

**Exercício 8.3.7.** Determine a inversa da matriz  $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$  caso existisse.<sup>2</sup>

## 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  $\mathbf{a}\mathbf{x} = b$  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

$$\mathbf{a}\mathbf{x} = b \text{ tem solução } x \quad \Leftrightarrow \quad b \in \text{Im}(\mathbf{a}) \quad \Leftrightarrow \quad p := \text{posto}(\mathbf{a}) = \text{posto}[\mathbf{a} : b]$$

veja Exemplo 5.0.8. Mas neste caso tem como saber quantas soluções?

**Lema 8.4.1.** *Suponha que  $\mathbf{a}\mathbf{x} = b$  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  $\mathbf{a}\mathbf{x} = b$  é dado pela translação do núcleo

$$x_0 + N(\mathbf{a}) = \{\text{soluções } x \text{ de } \mathbf{a}\mathbf{x} = b\}$$

e  $\dim N(\mathbf{a}) = n - p \geq 1$ .

---

<sup>2</sup>  $\det \mathbf{a} = 1 \neq 0$  então  $\mathbf{a}^{-1}$  existe, resultado  $\mathbf{a}^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$

*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 “Algebra” (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  $A$  escolhemos 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

$$\begin{aligned} Ae_1 &= 2e_1 - e_2 - e_3 \\ Ae_2 &= -e_1 + e_2 \\ Ae_3 &= -e_1 \quad + e_3 \end{aligned}$$

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:

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 8 \end{bmatrix}.$$





# Aula 21



- § 4.1.3 esp. dual  $E^*$
- § 10.1.1 prod. interno e  $E^*$
- Cap. 11 Adjunta
- § 11.5 (excs. adjunta)



## Capítulo 9

# Subespaços invariantes

Durante o Capítulo 3 denotamos de  $A \in \mathcal{L}(E)$  uma transformação linear, alternativamente chamado de operador linear

$$A: E \rightarrow E, \quad E = (E, +, \cdot, \mathbb{K}), \quad n := \dim E < \infty$$

num espaço vetorial  $E$  sobre um corpo  $\mathbb{K}$  e de dimensão *finita*. No início do capítulo a dimensão pode ser também *infinita* no qual caso usamos a notação

$$A: X \rightarrow X, \quad X = (X, +, \cdot, \mathbb{K}), \quad \dim X \in \mathbb{N}_0 \cup \{\infty\}$$

para indicar esta generalidade maior. Ao fim do Capítulo 9 vamos despedir os corpos gerais  $\mathbb{K}$  e especializar para os números reais  $\mathbb{R}$ . Isso é causado pelo fato que tem-se conhecimento bom sobre as raízes de polinômios reais.

**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

$$[A]_{\mathcal{X}} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_{n-1} & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix} =: \text{diag}[\lambda_1, \dots, \lambda_n] \quad (9.0.1)$$

Tal simplificação máxima, para uma diagonal, é realmente possível para a classe de operadores as quais admitem uma base composto de autovetores. Por exemplo, os operadores auto-adjuntos as quais pode-se definir depois introduzir mais uma estrutura no espaço vetorial – um chamado produto interno, veja Capítulo 10.

**Definição 9.0.1.** Um transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E)$  que admite uma base  $\mathcal{X}$  tal que a matriz correspondente é diagonal é chamado de **diagonalizável**.

**Definição 9.0.2.** Um subespaço  $F \subset X$  é chamado de **invariante por  $A$**  se a imagem  $AF \subset F$  é contido no subespaço. Neste caso o operador linear  $A|_F : F \rightarrow F, f \mapsto Af$ , é chamado de **restrição de  $A$** .

**Exemplo 9.0.3** (Subespaços invariantes). Seja  $A \in \mathcal{L}(X)$ .

- a)  $F = \{\mathcal{O}\}$  e  $F = X$  (os subespaços invariantes triviais)  
 b)  $F = N(A), \text{Im}(A), \text{Fix}(A), \text{aFix}(A)$  (subespaços invariantes canônicos de  $A$ )

**Lema 9.0.4** (Dimensão 1). *Seja  $A \in \mathcal{L}(X)$  e  $F$  um subespaço de  $\dim F = 1$ .*

$$F \text{ invariante por } A \Leftrightarrow \exists \lambda = \lambda(A) \in \mathbb{K}: Af = \lambda f \forall f \in F$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Fixe  $\xi \in F$  não-nulo, assim  $\mathcal{B} = \{\xi\}$  é base de  $F$ . Seja  $f \in F$  não-nulo (para  $f = \mathcal{O}$  vale  $A\mathcal{O} = \lambda\mathcal{O}$  para qualquer um escalar  $\lambda$ ). Então  $f = \alpha\xi$  para um único escalar  $\alpha$ . Como  $F$  é invariante por  $A$  temos  $A\xi \in F$  e assim  $A\xi = \lambda\xi$  para um único escalar  $\lambda = \lambda(A, \xi)$ . Vale

$$Af = A(\alpha\xi) = \alpha A\xi = \alpha(\lambda\xi) = \lambda(\alpha\xi) = \lambda f$$

O  $\lambda(A, \xi)$  depende de  $\xi$ ? Repetindo o argumento para  $\tilde{\xi} \in F$  não-nulo obtemos

$$Af = A(\tilde{\alpha}\tilde{\xi}) = \tilde{\alpha}A\tilde{\xi} = \tilde{\alpha}(\tilde{\lambda}\tilde{\xi}) = \tilde{\lambda}(\tilde{\alpha}\tilde{\xi}) = \tilde{\lambda}f$$

Assim  $\lambda f = \tilde{\lambda}f$ . Daí  $f \neq \mathcal{O}$  implica que  $\lambda(A, \xi) = \tilde{\lambda}(A, \tilde{\xi})$ . Então os escalares  $\lambda = \tilde{\lambda}$  são iguais e não dependem nem de  $\xi$  nem de  $\tilde{\xi}$ , só de  $A$ .

“ $\Leftarrow$ ” Um subespaço é fechado sob multiplicação escalar.  $\square$

**Lema 9.0.5** (Dimensão 2). *Para subconjuntos  $\{u, v\} \subset X$  LI vale*

$$F := \langle u, v \rangle \text{ invariante por } A \Leftrightarrow Au, Av \in \langle u, v \rangle = F$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Invariância por  $A$  junto com o fato que  $u, v \in \langle u, v \rangle$ .

“ $\Leftarrow$ ” Como  $\mathcal{B} = \{u, v\}$  é uma base de  $F$ , todo  $f \in F$  é da forma  $f = \alpha u + \beta v$  para escalares  $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$ . Assim  $Af = \alpha Au + \beta Av$  é elemento de  $F$ , porque  $Au$  e  $Av$  são e  $F$  é fechado sob  $\cdot$  e  $+$ .  $\square$

## 9.1 Autovalores e autovetores

**Definição 9.1.1** (autovalor, autovetores, espectro). Seja  $A \in \mathcal{L}(X)$ .

- a) Por definição chama-se um vetor não-nulo

$$v \in X \setminus \{\mathcal{O}\} \text{ autovetor de } A \quad :\Leftrightarrow \quad \exists \lambda \in \mathbb{K}: Av = \lambda v$$

em palavras, se a imagem  $Av$  é um múltiplo de  $v$ . Neste caso o escalar  $\lambda$  é chamado de **autovalor de  $A$**  e  $v = v_\lambda$  um autovetor associado a  $\lambda$ .

- b) O **espectro de  $A$**  é o conjunto composto de

$$\{\text{todos os autovalores de } A\} =: \text{spec } A$$



$$a_{\text{esc}} = \begin{bmatrix} \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} & \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} \\ \bigcirc & \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} \end{bmatrix} \begin{array}{c} l_1 \\ l_2 \\ \vdots \\ l_d \end{array}$$

Figura 9.2: Rotação em  $\mathbb{R}^3$  em torno do eixo  $z$ 

$$a_{\text{esc}} = \begin{bmatrix} \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} & \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} \\ \bigcirc & \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} \end{bmatrix} \begin{array}{c} l_1 \\ l_2 \\ \vdots \\ l_d \end{array}$$

Figura 9.3: Reflexão sobre  $F$  paralelamente  $L$ 

$$a_{\text{esc}} = \begin{bmatrix} \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} & \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} \\ \bigcirc & \begin{array}{c} * \\ \text{---} \\ * \\ \text{---} \\ \vdots \\ * \\ \text{---} \\ * \end{array} \end{bmatrix} \begin{array}{c} l_1 \\ l_2 \\ \vdots \\ l_d \end{array}$$

Figura 9.4: Cisalhamento  $C_a: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$



# Aula 22



**Teorema 9.1.7** (Autovetores associados a autovalores diferentes são LI). *Se  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$  são autovalores dois-a-dois diferentes de  $A \in \mathcal{L}(X)$ , então qualquer escolha  $\{\xi_1, \dots, \xi_k\}$  de autovetores associados forma um conjunto LI.*

*Demonstração.* Indução sobre o número  $k$  de autovalores.

$k = 1$ . Como é autovetor  $\xi_1$  é não-nulo, assim  $\{\xi_{\lambda_1}\}$  é LI.

$k - 1 \Rightarrow k$ . Dado escalares  $\alpha_1, \dots, \alpha_k$ , suponhamos que

$$\alpha_1 \xi_1 + \dots + \alpha_k \xi_k = \mathcal{O}$$

Aplicamos  $A$  para obtemos

$$\alpha_1 \underbrace{A\xi_1}_{\lambda_1 \xi_1} + \dots + \alpha_k \underbrace{A\xi_k}_{\lambda_k \xi_k} = A\mathcal{O} = \mathcal{O}$$

Adicionamos a esta equação  $-\lambda_k$  vezes a equação anterior, obtemos

$$\alpha_1 \underbrace{(\lambda_1 - \lambda_k)}_{\neq 0} \xi_1 + \dots + \alpha_{k-1} \underbrace{(\lambda_{k-1} - \lambda_k)}_{\neq 0} \xi_{k-1} + \mathcal{O} = \mathcal{O}$$

Pela hipótese  $k - 1$  da indução  $\{\xi_1, \dots, \xi_{k-1}\}$  é LI, então cada um coeficiente anula-se, consequentemente  $0 = \alpha_1 = \dots = \alpha_{k-1}$ . Com estes valores a equação no início da indução reduz-se a  $\alpha_k \xi_k = \mathcal{O}$ , então como um autovetor não se anula segue que  $\alpha_k = 0$  segundo (1.1.3).  $\square$

**Corolário 9.1.8** (Não tem mais autovalores como  $\dim E < \infty$ ).

$$n := \dim E \quad \Rightarrow \quad |\text{spec } A| \leq n$$

*Demonstração.* Se por absurdo  $|\text{spec } A| > n$ , então segundo Teorema 9.1.7 pode-se escolher um conjunto LI composto de mais como  $\dim E$  elementos. Mas isso contradiz Corolário 3.1.17.  $\square$

**Corolário 9.1.9** (Diagonalizável). *Se  $A \in \mathcal{L}(E)$  possui  $n = \dim E < \infty$  autovalores dois-a-dois diferentes  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ , então obtém-se uma matriz diagonal*

$$[A]_{\mathcal{X}} = \text{diag}[\lambda_1, \dots, \lambda_n]$$

veja (9.0.1), para qualquer seleção  $\mathcal{X} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  de autovetores associados.

*Demonstração.* A  $i$ -ésima coluna da matriz  $[A]_{\mathcal{X}}$  é composto dos coeficientes de

$$A\xi_i = \lambda_i \xi_i = \xi_1 \cdot 0 + \dots + \xi_{i-1} \cdot 0 + \xi_i \cdot \lambda_i + \xi_{i+1} \cdot 0 + \dots + \xi_n \cdot 0$$

veja (7.2.1).  $\square$

**Exercício 9.1.10.** Mostre que se a matriz de um operador  $A \in \mathcal{L}(E)$  em respeito a uma base  $\mathcal{B} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  de  $E$  é uma matriz diagonal

$$[A]_{\mathcal{B}} = \text{diag}[a_{11}, \dots, a_{nn}]$$

então cada um elemento  $a_{ii}$  na diagonal é autovalor de  $A$  e  $\xi_i$  é um autovetor.

**Proposição 9.1.11.** *Seja  $A \in \mathcal{L}(E)$  ou  $A \in \mathcal{L}(X)$  e  $\lambda \in \text{spec } A$ , então vale:*

- a)  $E_\lambda = N(\lambda I_X - A)$
- b)  $\lambda \in \text{spec } A \Leftrightarrow \lambda I_E - A$  não admite inversa  $\Leftrightarrow \det(\lambda I_E - A) = 0$
- c)  $E_\lambda \subset X$  é subespaço invariante por  $A \in \mathcal{L}(X)$
- d)  $\forall \xi \in E_\lambda \setminus \{\mathcal{O}\}$ : o subespaço  $\langle \xi \rangle$  é invariante por  $A \in \mathcal{L}(X)$
- e) Um subespaço 1-dimensional invariante por  $A$  é composto de autovetores.

*Demonstração.* Abreviamos  $I_E$  e  $I_X$  de  $I$ .

- a)  $Av = \lambda v \Leftrightarrow (\lambda I - A)v = \mathcal{O}$ .
- b)  $\lambda \in \text{spec } A \Leftrightarrow Av = \lambda v$  para um  $v \neq \mathcal{O} \Leftrightarrow (\lambda I - A)v = \mathcal{O}$  para um  $v \neq \mathcal{O} \Leftrightarrow \lambda I - A$  não injetivo  $\Leftrightarrow^1 \lambda I - A$  não invertível  $\Leftrightarrow^2 \det(\lambda I - A) = 0$ .
- c) Para  $v \in E_\lambda$  vale  $Av = \lambda v \in E_\lambda$  como o subespaço  $E_\lambda$  é fechado sob “.”.
- d) Seja  $\alpha \xi \in \langle \xi \rangle$ , então  $A(\alpha \xi) = \alpha A\xi = \alpha \lambda \xi \in \langle \xi \rangle$ .
- e) Lema 9.0.4. □

**Lema 9.1.12.** *Seja  $\mathcal{U} = \{\xi_1, \xi_2\} \subset E$  LI e  $a, b, c, d \in \mathbb{K}$ , então o conjunto*

$$\underbrace{\{\alpha \xi_1 + \beta \xi_2\}}_{=: \eta_1}, \underbrace{\{\gamma \xi_1 + \delta \xi_2\}}_{=: \eta_2} \text{ é LD} \Leftrightarrow \alpha \delta - \beta \gamma = 0$$

*Demonstração.* Provamos que LI é equivalente a  $\neq 0$ . Seja  $F := \langle \xi_1, \xi_2 \rangle$  com base  $\mathcal{U}$  e seja  $G := \langle \eta_1, \eta_2 \rangle$ . Então LI significa que o operador linear  $A : F \rightarrow G$  definido por  $A\xi_1 = \eta_1$  e  $A\xi_2 = \eta_2$ , assim levando base em base, é um isomorfismo segundo Teorema 5.3.7. Mas isso é equivalente a sua matriz  $[A]_{\mathcal{U}}$  ser invertível e isso a seu determinante não se anula  $0 \neq \det [A]_{\mathcal{U}} = \alpha \delta - \beta \gamma$ . □

## 9.2 Polinômio característico

Nesta Seção 9.2 utilizamos polinômios e o determinante e conseqüentemente precisamos restringir a dimensão finita ainda permitindo corpos gerais  $\mathbb{K}$ , ou seja  $A \in \mathcal{L}(E)$  e  $n := \dim E < \infty$ .

**Teorema 9.2.1** (Polinômio característico). *Dado um operador linear  $A \in \mathcal{L}(E)$ , então as raízes<sup>3</sup> do **polinômio característico** de  $A$*

$$p_A(\lambda) := \det(\lambda I_E - A), \quad \lambda \in \mathbb{K}$$

*são os autovalores de  $A$ , assim*

$$\text{spec } A = \{\lambda \in \mathbb{K} \mid p_A(\lambda) = 0\}$$

*A ordem<sup>4</sup> de uma raiz  $\lambda$  é a **multiplicidade algébrica**  $\text{alg}_\lambda$  do autovalor  $\lambda$ .*

<sup>1</sup> Corolário 5.4.2 e Proposição 5.3.4

<sup>2</sup> Teorema 8.3.4

<sup>3</sup> as **raízes** de um polinômio  $p$  são os pontos  $\lambda$  nos quais  $p(\lambda) = 0$  anula-se

<sup>4</sup> só para ilustrar a idéia, a ordem de  $\lambda^2$  é 2 e de  $(\lambda - 5)^4 + \lambda$  é 4

*Demonstração.* Proposição 9.1.11 b).  $\square$

Assim existência de autovalores, então autovetores (ou equivalentemente subespaços invariantes de dimensão 1), é reduzido a existência de raízes de um polinômio com coeficientes em  $\mathbb{K}$  e de grau  $n = \dim E$ . Nos casos importantes  $\mathbb{K} = \mathbb{C}$  e  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  (veja Seção A.5) tem-se resultados sobre raízes.

**Comentário 9.2.2** (Multiplicidades). Para os autovalores  $\lambda \in \text{spec } A$  vale que

$$g_\lambda \leq \text{alg}_\lambda$$

Um exemplo para uma desigualdade estrita é o cisalhamento  $C_1 \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$ , veja Figura 9.4. No caso  $C_1$  o leitor pode verificar que  $g_\lambda = 1 < 2 = \text{alg}_\lambda$ .

### Caso $\dim E = 2$

Seja  $A \in \mathcal{L}(E)$  um operador linear e  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \xi_2\}$  uma base ordenada de  $E$ . As colunas da matriz correspondente

$$\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} \alpha & \gamma \\ \beta & \delta \end{bmatrix}$$

são os coeficientes de  $A\xi_1 = \xi_1\alpha + \xi_2\beta$  e de  $A\xi_2 = \xi_1\gamma + \xi_2\delta$  segundo (7.2.1). Isso implica, dado  $\lambda \in \mathbb{K}$  e  $I = I_E$ , as equações

$$\begin{aligned} (\lambda I - A)\xi_1 &= (\alpha - \lambda)\xi_1 + \beta\xi_2 =: v_1 \\ (\lambda I - A)\xi_2 &= \gamma\xi_1 + (\delta - \lambda)\xi_2 =: v_2 \end{aligned}$$

Usamos três equivalências chegando, respectivamente, da Proposição 9.1.11 b), do fato que  $\{\xi_1, \xi_2\}$  é base, e do Lema 9.1.12, isto é

$$\begin{aligned} \lambda \in \text{spec } A &\Leftrightarrow \lambda I - A \in \mathcal{L}(E) \text{ não é um isomorfismo} \\ &\Leftrightarrow \{v_1, v_2\} \text{ é LD} \\ &\Leftrightarrow 0 = \underbrace{(\alpha - \lambda)(\delta - \lambda) - \beta\gamma}_{\lambda^2 - (\alpha + \delta)\lambda + \alpha\delta - \beta\gamma} = \boxed{\lambda^2 - (\text{tr } \mathbf{a})\lambda + \det \mathbf{a} =: p_A(\lambda)} \end{aligned}$$

Note que traço e determinante de  $[A]_{\mathcal{B}}$  não dependem da escolha da base  $\mathcal{B}$ ; veja (7.4.1) e (8.3.2). Em resumo, na dimensão dois temos mostrado

$$\lambda \in \text{spec } A \ (\lambda \text{ autovalor}) \quad \Leftrightarrow \quad p_A(\lambda) = 0$$

**Teorema 9.2.3** ( $\dim E = 2$ ). *Dado um operador linear  $A \in \mathcal{L}(E)$ , então as raízes do polinômio característico de  $A$*

$$p_A: \mathbb{K} \rightarrow \mathbb{K}, \quad \lambda \mapsto \lambda^2 - (\text{tr } A)\lambda + \det A$$

onde

$$\text{tr } A := \text{tr } [A]_{\mathcal{B}}, \quad \det A := \det [A]_{\mathcal{B}}$$

são os autovalores de  $A$ , assim  $\text{spec } A = \{\lambda \in \mathbb{K} \mid p_A(\lambda) = 0\}$ .

**Comentário 9.2.4** (Corpo  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ). As raízes de um polinômio real quadrático

$$ax^2 + bx + c = 0$$

existem no caso  $b^2 \geq 4ac$  e são dados pela fórmula

$$x_{\pm} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}, \quad \text{caso } \mathbf{a} = \mathbf{1}: x_{\pm} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4c}}{2} \quad (9.2.1)$$

**Exemplo 9.2.5.** Determine o espectro e os autosubespaços da matriz

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

**Uma solução. Passo 1 – autovalores.** Temos que determinar, se existir, os autovalores as quais são as raízes do polinômio característico

$$\begin{aligned} p_{\mathbf{a}}(\lambda) &:= \lambda^2 - (\text{tr } \mathbf{a})\lambda + \det \mathbf{a} \\ &= \lambda^2 - (4 + 2)\lambda + (4 \cdot 2 - 1 \cdot 3) \\ &= \lambda^2 - 6\lambda + 5 \end{aligned}$$

Encontramos as raízes através da fórmula (9.2.1) obtendo

$$\lambda_{\pm} = \frac{6 \pm \sqrt{36 - 20}}{2} = 3 \pm 2, \quad \lambda_- = 1, \quad \lambda_+ = 5$$

Assim  $\text{spec } \mathbf{a} = \{1, 5\}$ .

**Passo 2 – autosubespaços.** O núcleo da matriz  $\mathbf{a} - \lambda \mathbb{1}$  para  $\lambda = 1, 5$ .

$E_1 = N(\mathbf{a} - \mathbb{1})$ : Depois calcular a matriz  $\mathbf{a} - \mathbb{1}$  escalonamos ela e resolvemos de baixo para cima, veja Exemplo 8.4.4. Ou seja

$$\mathbf{a} - \mathbb{1} = \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\text{oe})} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\text{oe})} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

O SL obtida é  $x + y = 0$  e assim  $y = -x$  para  $x \in \mathbb{R}$ . Assim  $E_1 = \mathbb{R}(1, -1)$ .

$E_5 = N(\mathbf{a} - 5\mathbb{1})$ : Analogamente

$$\mathbf{a} - 5\mathbb{1} = \begin{bmatrix} -1 & 3 \\ 1 & -3 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\text{oe})} \begin{bmatrix} -1 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

O SL obtida é  $-x + 3y = 0$  e assim  $x = 3y$  para  $y \in \mathbb{R}$ . Assim  $E_5 = \mathbb{R}(3, 1)$ .

**Exercício 9.2.6.** Determine autovalores e autosubespaços do operador linear

$$A: \mathcal{P}_1(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_1(\mathbb{R}), \quad a + bx \mapsto (4a + 3b) + (a + 2b)x$$

### 9.3 Existência – caso real

Nesta seção restringimos a espaços vetoriais reais ( $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ) de dimensão **finita**  $n$  e  $A$  um operador linear **em**  $E$ , ou seja  $A \in \mathcal{L}(E)$ .

**Teorema 9.3.1** (Existência). *Um operador linear  $A$  num espaço vetorial real  $E$  de dimensão finita  $n$  admite um subespaço invariante  $F$  de dimensão 1 ou 2.*

*Demonstração.* Teorema A.5.1 □

## 9.4 Exercícios

1. Seja  $A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, (x, y) \mapsto (3x + y, 2x + 2y)$ .

- (a) Mostre que 4 e 1 são autovalores de  $A$ .  
 (b) Ache uma base ordenada  $\mathcal{B} = (u, v)$  de  $\mathbb{R}^2$  tal que

$$Au = 4u \quad \text{e} \quad Av = v.$$

- (c) Dada a matriz  $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$ , ache uma matriz invertível  $\mathbf{p}$  tal que

$$\mathbf{p}^{-1}\mathbf{a}\mathbf{p} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

2. Dado  $a \in \mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ , determine os subespaços de  $\mathbb{R}^3$  invariantes por

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

onde o produto vetorial  $\times$  é definido no Exercício 7.4.5.

3. Sejam  $A, B \in \mathcal{L}(E)$  operadores que *comutam*:  $AB = BA$ . Prove que

- (a)  $N(B)$  e  $\text{Im}(B)$  são subespaços invariantes por  $A$ ;  
 (b) Se  $F$  é um subespaço invariante por  $A$ , então  $BF := \{Bf : f \in F\}$  é ainda um subespaço invariante por  $A$ .

4. Dado  $A \in \mathcal{L}(E)$  e um polinômio  $p = p(x)$ , prove que núcleo e imagem do operador  $p(A) \in \mathcal{L}(E)$  (Definição A.5.5) são subespaços invariantes por  $A$ .

5. Determine os autovetores e os autovalores do operador derivação

$$D : \mathcal{P}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_n(\mathbb{R}), \quad p(x) \mapsto p'(x) := \frac{d}{dx}p(x)$$

no espaço vetorial dos polinômios  $p = p(x)$ .

6. Seja  $A \in \mathcal{L}(E)$ , prove que

- (a)  $A$  invertível  $\iff A$  não possui autovalor 0;  
 (b) Se  $A$  é invertível, então os autovetores de  $A$  e  $A^{-1}$  coincidem. E os autovalores?

7. Seja  $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  o operador linear cuja matriz na base canônica tem todas as entradas iguais a 1. Prove que

- (a)  $\text{posto}(A) = 1$ ;  
 (b)  $\mathbb{R}^n = N(A) \oplus \text{Im}(A)$ ;  
 (c) os autovalores de  $A$  são 0 e  $n$ ;  
 (d) os autovetores de  $A$  pertencem a  $N(A)$  ou a  $\text{Im}(A)$ .

Exiba uma base de  $\mathbb{R}^n$  na qual a matriz de  $A$  tem  $n^2 - 1$  zeros.





## 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. As letras  $k, n \in \mathbb{N}_0$  denotam números naturais, no caso de dimensão finita elas denotam as dimensões de  $F$  e  $E$ . Além disso a letra

$$E = (E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$$

denota um espaço vetorial munido de um produto interno.

### 10.1 Produto interno, norma, distância

**Definição 10.1.1** (Produto interno). Um **produto interno**<sup>1</sup> num espaço vetorial real  $G$  é uma função de duas variáveis

$$\langle \cdot, \cdot \rangle: G \times G \rightarrow \mathbb{R}, \quad (u, v) \mapsto \langle u, v \rangle$$

a qual satisfaz os três axiomas

- (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  $u, v, \tilde{u}, \tilde{v} \in G$  e escalares  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Neste caso  $E$  é chamado de **espaço vetorial com produto interno**.

<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.

**Lema 10.1.2.** Num espaço vetorial  $E$  com produto interno vale

$$\begin{aligned} & \langle v, \mathcal{O} \rangle = 0 \quad \forall v \in E \\ \text{(ND)} \quad & \langle u, v \rangle = \langle \tilde{u}, v \rangle \quad \forall v \in E \quad \Rightarrow \quad u = \tilde{u} \quad (\text{n\~{a}o-degenerado}) \\ \text{(ND)'} \quad & \langle u, v \rangle = 0 \quad \forall v \in E \quad \Rightarrow \quad u = \mathcal{O} \quad (\text{n\~{a}o-degenerado}') \end{aligned}$$

**Lema 10.1.3** (Critério para dois operadores são iguais). Dado operadores  $A, B \in \mathcal{L}(E, F)$  e bases arbitrárias  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  e  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$ , então

$$A = B \quad \Leftrightarrow \quad \langle \eta_i, A\xi_j \rangle = \langle \eta_i, B\xi_j \rangle \quad \forall i, j$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Trivial. “ $\Leftarrow$ ” Axioma (BL) na primeira entrada de  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  e propriedade (ND) em Lema 10.1.2.  $\square$

**Exemplo 10.1.4** (Produto euclidiano em  $\mathbb{R}^n$ ). A função

$$\langle \cdot, \cdot \rangle_0: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto x_1y_1 + \dots + x_ny_n = \begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

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 10.1.5** (Produto interno mediante integração). No espaço vetorial  $C^0([a, b])$  das funções reais contínuas num intervalo  $[a, b]$  integração

$$\langle f, g \rangle := \int_a^b f(x)g(x) dx \quad (10.1.1)$$

define um produto interno. Deixamos ao leitor verificar os 3 axiomas.

**Exemplo 10.1.6** (Integração **n\~{a}o** dando produto interno). No espaço vetorial  $C^0(\mathbb{R})$  das funções reais contínuas no  $\mathbb{R}$  inteiro, integração, nem sobre  $\mathbb{R}$ , nem sobre um intervalo  $[a, b]$ ,

$$\langle f, g \rangle_\infty := \int_{-\infty}^{\infty} f(x)g(x) dx, \quad \langle f, g \rangle := \int_a^b f(x)g(x) dx$$

define um produto interno em  $C^0(\mathbb{R})$ , não.

O problema no primeiro caso são valores infinitos, por exemplo  $\langle 2, 3 \rangle_\infty = \infty$ .

O problema no segundo caso é o axioma (POS). Seja  $u: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  uma função contínua a qual anula-se em  $[a, b]$ , mas não no complemento inteiro. Por exemplo, suponha  $u(b+1) = 1$ . Assim  $u \neq \mathcal{O}$  não é a função nula, mas a integral  $\langle u, u \rangle = \int_a^b u(x)^2 dx = 0$  não é positivo.

**Exemplo 10.1.7** (Polinômios em  $\mathbb{R}$  e integração sobre  $[a, b]$ ). Em contraste ao espaço  $C^0(\mathbb{R})$ , no espaço vetorial dos polinômios  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$  integração sobre  $[a, b]$  produz um produto interno! Deixamos ao leitor mostrar que (10.1.1) realmente satisfaz o axioma (POS).

[Dica: Em quantos pontos um polinômio de grau  $n$  pode-se anular no máximo?]

**Normas – norma induzida**

**Definição 10.1.8.** Uma **norma** num espaço vetorial real  $X$  é uma função

$$|\cdot| : X \rightarrow [0, \infty), \quad x \mapsto |x|$$

a qual satisfaz os três axiomas

$$(HOM) \quad |\alpha x| = \alpha |x| \quad (\text{homogeneidade}) \Rightarrow |\mathcal{O}| = 0$$

$$(\Delta) \quad |x + y| \leq |x| + |y| \quad (\text{desigualdade triangular})$$

$$(POS) \quad x \neq \mathcal{O} \Rightarrow |x| > 0 \quad (\text{positividade})$$

para todos os vetores  $x, y \in X$  e escalares  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Neste caso  $X$  é chamado de **espaço vetorial normado**.

**Definição 10.1.9** (Norma induzida). Num espaço vetorial  $E$  com produto interno existe para cada um vetor  $v$  um número não-negativo

$$|v| = |v|_{\langle \cdot, \cdot \rangle} := \sqrt{\langle v, v \rangle} \geq 0$$

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 10.1.10.** Num espaço vetorial  $E$  com produto interno a norma induzida é uma norma. Além disso para todo vetor não-nulo  $\hat{u} := \frac{1}{|u|}u$  é um vetor unitário.

**Métricas – métrica induzida**

**Definição 10.1.11.** Uma **métrica**<sup>3</sup> num conjunto  $M$  é uma função

$$d: M \times M \rightarrow [0, \infty) \\ (q, p) \mapsto d(q, p)$$

a qual satisfaz os três axiomas

$$(SIM) \quad d(q, p) = d(p, q) \quad (\text{simetria})$$

$$(\Delta) \quad d(q, r) \leq d(q, p) + d(p, r) \quad (\text{desigualdade triangular})$$

$$(POS) \quad d(q, q) = 0 \text{ mas } q \neq p \Rightarrow d(q, p) > 0 \quad (\text{positividade})$$

para todos os pontos  $q, p \in M$ . Neste caso  $M$  é chamado de **espaço métrico**.

**Definição 10.1.12** (Métrica induzida). Num espaço vetorial normado a função

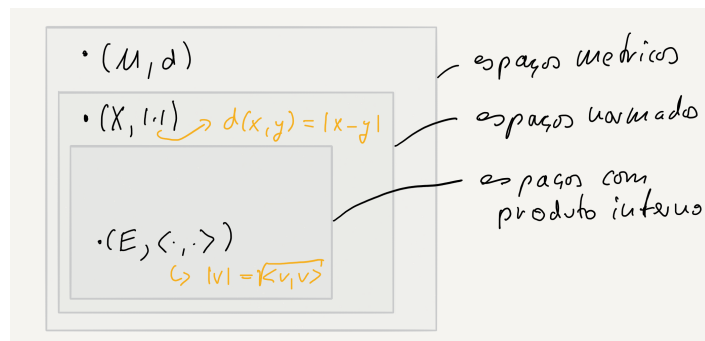
$$d(x, y) = d_{|\cdot|}(x, y) := |x - y|$$

é chamado de **métrica induzida** ou **distância** entre dois pontos.

**Lema 10.1.13.** A métrica induzida  $d(x, y) := |x - y|$  é uma métrica.

Então produtos internos disponibilizam normas e normas disponibilizam distâncias. As inclusões são ilustrados na Figura 10.1.

<sup>3</sup> Métricas são também chamadas de **funções distância** ou simplesmente **distâncias**.

Figura 10.1: Produto interno  $\rightarrow$  norma  $\rightarrow$  função distância

### 10.1.1 Produto interno e espaço dual – dualidade

Um produto interno  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  num espaço vetorial  $E$  com  $\dim E = n$  finita disponibiliza um isomorfismo canônico<sup>4</sup> entre  $E$  e seu espaço dual

$$\begin{aligned} D: E &\rightarrow E^* = \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) \\ v &\mapsto \langle v, \cdot \rangle \end{aligned} \quad (10.1.2)$$

chamado de **dualidade** e onde  $\langle v, \cdot \rangle$  é a transformação linear abreviada de

$$v^* := \langle v, \cdot \rangle: E \rightarrow \mathbb{R}, \quad u \mapsto \langle v, u \rangle$$

**Teorema 10.1.14** (Dualidade). *O operador  $D$  em (10.1.2) é um isomorfismo.*

*Demonstração.* Linearidade de (10.1.2) vale segundo o axioma (BL) de bilinearidade. Injetividade vale segundo o axioma (POS) na sua incarnação (ND)'. Sobrejetividade é equivalente a injetividade segundo Corolário 5.4.2 porque as dimensões  $\dim E = n = \dim E^*$  são iguais segundo Lema 4.1.20.  $\square$

**Exercício 10.1.15** (Produto interno induzido no espaço dual). Mostre que

$$\langle \cdot, \cdot \rangle_* := \langle D^{-1} \cdot, D^{-1} \cdot \rangle: E^* \times E^* \rightarrow \mathbb{R}$$

é um produto interno no espaço dual de  $E$ .

**Exercício 10.1.16.** Seja  $E$  um espaço vetorial com produto interno  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  e seja  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  uma base de  $E$ . Dado números  $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}$ , prove que existe um único vetor  $w \in E$  tal que

$$\langle w, \xi_1 \rangle = \alpha_1, \dots, \langle w, \xi_n \rangle = \alpha_n.$$

<sup>4</sup> **Canônico** significa sem a necessidade de fazer escolhas das quais o objeto construído eventualmente vai depender. Por exemplo, se  $\dim E = \dim G$ , então  $E$  e  $F$  são isomorfos segundo Corolário 5.3.9, mas não tem um isomorfismo canônico geralmente. E de um isomorfismo com muita escolha geralmente não pode extrair informações intrínsecas.



As afirmações continuam em Lema 10.1.17.

[Dica: Proposição 4.1.12 diz que uma transformação linear  $\psi: E \rightarrow \mathbb{R}$  é determinada por seus valores numa base, dizemos  $\psi\xi_i := \alpha_i$ . Defina  $w := D^{-1}\psi$ .]

**Lema 10.1.17** (Continuando Exercício 10.1.17). *Seja  $E$  um espaço vetorial com produto interno  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  e seja  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  uma base de  $E$ . 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.

*Demonstração.* Dado uma base  $\mathcal{B} = \{\xi_1, \dots, \xi_n\}$  de  $E$ , seja  $\mathcal{B}^* = \{\phi_1, \dots, \phi_n\}$  a base dual (4.1.5) de  $E^*$ . Isomorfismos levam base em base (Teorema 5.3.7), assim  $\mathcal{V} := D^{-1}\mathcal{B}^*$  é uma base de  $E$ . Para os elementos  $\eta_i := D^{-1}\phi_i$  de  $\mathcal{V}$  vale

$$\langle \eta_i, \xi_j \rangle = \langle D^{-1}\phi_i, \xi_j \rangle \stackrel{(10.1.2)}{=} (D(D^{-1}\phi_i)) \xi_j = \phi_i \xi_j \stackrel{(4.1.5)}{=} \delta_{ij}$$

Segundo Teorema 7.2.5  $I_E = D^{-1}D$  traduz em  $[I_E]_{\mathcal{B}, \mathcal{B}} = [D^{-1}D]_{\mathcal{B}, \mathcal{B}}$ . Assim

$$\mathbb{1} \stackrel{(7.2.4)}{=} [I_E]_{\mathcal{B}, \mathcal{B}} = [D^{-1}D]_{\mathcal{B}, \mathcal{B}} \stackrel{(7.2.5)}{=} [D^{-1}]_{\mathcal{B}^*, \mathcal{B}} [D]_{\mathcal{B}, \mathcal{B}^*} = \mathbf{ba}$$

onde resta provar a última identidade. (Como as matrizes são quadradas  $\mathbb{1} = \mathbf{ba}$  é equivalente a  $\mathbb{1} = \mathbf{ab}$ .) Mais detalhado, resta provar que

$$\mathbf{c} := [D^{-1}]_{\mathcal{B}^*, \mathcal{B}} = \mathbf{b} := (\langle \eta_i, \eta_j \rangle) \quad , \quad \mathbf{d} := [D]_{\mathcal{B}, \mathcal{B}^*} = \mathbf{a} := (\langle \xi_i, \xi_j \rangle)$$

Começamos com a definição de

$$\begin{aligned} b_{ji} &:= \langle \eta_j, \eta_i \rangle \\ &= \langle \eta_i, \eta_j \rangle \\ &= \langle D^{-1}\phi_i, \eta_j \rangle \\ &= (D(D^{-1}\phi_i)) \eta_j \\ &= \phi_i \eta_j \\ &= \phi_i (D^{-1}\phi_j) \\ &\stackrel{*}{=} \phi_i (\xi_1 c_{1i} + \dots + \xi_n c_{ni}) \\ &= \phi_j \xi_j c_{ji} \\ &= c_{ji} \end{aligned}$$

onde  $*$  vale por definição (7.2.1) da matriz  $[D^{-1}]_{\mathcal{B}^*, \mathcal{B}} =: (c_{ij})$ . Deixamos ao leitor provar similarmente  $a_{ji} = d_{ji}$ .  $\square$

### 10.1.2 Produto interno e matrizes

Seja  $G$  um espaço vetorial de dimensão finita  $n$ . Uma vez fixado uma base ordenada  $\mathcal{B}$  de  $G$ , tem uma aplicação

$$\Phi = \Phi_{\mathcal{B}}: S^+(n) \rightarrow \{\text{produtos internos em } G\}$$

entre os conjuntos  $S^+(n)$  das matrizes reais  $n \times n$  simétricas **positivas**<sup>5</sup> e dos produtos internos em  $G$ .

De outro lado, tem uma aplicação

$$\Phi = \Phi_{\mathcal{B}}: \{\text{bases ordenadas de } G\} \rightarrow \{\text{produtos internos em } G\}$$

entre os conjuntos das bases ordenadas de  $G$  e dos produtos internos em  $G$ .

#### A matriz de um produto interno

**Definição 10.1.18** (Matrizes do produto interno). Dado uma base ordenada  $\mathcal{B} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  de  $E$ , calcule todos os números reais

$$g_{ij} := \langle \xi_i, \xi_j \rangle$$

e coloque numa matriz quadrada denotada, dependente do contexto, de

$$\mathbf{g} = \mathbf{g}_{\mathcal{B}} = [g]_{\mathcal{B}} := (g_{ij})_{i,j=1}^n \in M(n \times n)$$

Esta matriz é chamada de **matriz do produto interno** em respeito à base  $\mathcal{B}$ . Deixe nos simplificar também a notação dos vetores coordenadas

$$\mathbf{u} = \mathbf{u}_{\mathcal{B}} = [u]_{\mathcal{B}} := \begin{bmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{bmatrix} \in M(n \times 1)$$

dos vetores  $u \in E$  em respeito a  $\mathcal{B}$ , veja (7.1.2).

**Comentário 10.1.19.** Note que  $\mathbf{g}_{\mathcal{B}}$  é uma matriz real simétrica positiva. Usando a base  $\mathcal{B}$  e os vetores coordenadas  $\mathbf{u}_{\mathcal{B}}$  pode-se escrever o produto interno em  $E$  como produto matriz ou como produto euclidiano

$$\langle u, v \rangle = \sum_{i,j=1}^n u_i g_{ij} v_j = \underbrace{\mathbf{u}^t}_{1 \times n} \underbrace{\mathbf{g}}_{n \times n} \underbrace{\mathbf{v}}_{n \times 1} = \langle \mathbf{u}, \mathbf{g}\mathbf{v} \rangle_0 =: \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_{\mathbf{g}} \quad (10.1.3)$$

para os vetores  $u, v$  de  $E$ .

<sup>5</sup> Uma matriz real quadrada  $\mathbf{g}$  é chamada de **matriz positiva** se

$$\sum_{i,j=1}^n g_{ij} u_i u_j > 0$$

para todas as listas não nulas  $u \in \mathbb{R}^n$ .

**Exemplo 10.1.20.** Nos polinômios reais de grau menor ou igual um

$$\mathcal{P}_1(\mathbb{R}) := \{p(x) = a_0 + a_1x \mid a_0, a_1 \in \mathbb{R}\}$$

considere a base ordenada  $\mathcal{B} = (\xi_1, \xi_2) = (3, 1 + x)$ . Integração

$$\langle p, q \rangle := \int_{-1}^1 p(x)q(x) dx$$

da um produto interno em  $\mathcal{P}_1(\mathbb{R})$  cuja matriz em respeito a  $\mathcal{B}$  tem entradas

$$g_{11} := \langle \xi_1, \xi_1 \rangle = \int_{-1}^1 3 \cdot 3 dx = 9x \Big|_{-1}^1 = 18$$

$$g_{22} := \langle \xi_2, \xi_2 \rangle = \int_{-1}^1 (1+x) \cdot (1+x) dx = (x + x^2 + x^3/3) \Big|_{-1}^1 = 8/3$$

$$g_{12} := \langle \xi_1, \xi_2 \rangle = \int_{-1}^1 3(1+x) dx = (3x + 3x^2/2) \Big|_{-1}^1 = 6$$

$$g_{21} := \langle \xi_2, \xi_1 \rangle \stackrel{(\text{SIM})}{=} \langle \xi_1, \xi_2 \rangle = g_{12} = 6$$

**Exercício 10.1.21** (Continuamos Exemplo 10.1.20). Determine a distância

$$d(\xi_1, \xi_2) := |\xi_1 - \xi_2| := \sqrt{\langle \xi_1 - \xi_2, \xi_1 - \xi_2 \rangle}$$

dos dois membros da base de  $E = \mathcal{P}_1$ .

**Uma solução em  $E$ .** Inserindo na fórmula obtemos para o quadrado

$$d(\xi_1, \xi_2)^2 = \int_{-1}^1 \underbrace{(3 - (1+x))^2}_{4+4x+x^2} dx = (4x + 2x^2 + \frac{1}{3}x^3) \Big|_{x=-1}^1 = \frac{26}{3}$$

**Outra solução em coordenadas.** A matriz  $[g]_{\mathcal{B}}$  já conhecemos, calculamos

$$[\xi_1 - \xi_2]_{\mathcal{B}} = [\xi_1]_{\mathcal{B}} - [\xi_2]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Com isso, usando (10.1.3) no primeiro passo, obtemos

$$\begin{aligned} d(\xi_1, \xi_2)^2 &= \langle [\xi_1 - \xi_2]_{\mathcal{B}}, [g]_{\mathcal{B}} [\xi_1 - \xi_2]_{\mathcal{B}} \rangle_0 \\ &= \left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 18 & 6 \\ 6 & 8/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\rangle_0 \\ &= \left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 12 \\ 10/3 \end{bmatrix} \right\rangle_0 \\ &= \frac{26}{3} \end{aligned}$$

### O produto interno de uma base ordenada

**Proposição 10.1.22** (Existência de produtos internos). *Um espaço vetorial real  $G$  de dimensão finita  $n$  admite um produto interno – um produto interno  $\langle u, v \rangle_{\mathcal{B}}$  para cada uma base ordenada  $\mathcal{B}$ .*

*Demonstração.* Dado uma base ordenada  $\mathcal{B} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  de  $G$ , defina

$$\langle u, v \rangle_{\mathcal{B}} := \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_0 \quad (10.1.4)$$

para  $u, v \in G$  onde  $\mathbf{u} = [u]_{\mathcal{B}} \in \mathbb{R}^n$  é o vetor coordenada, veja (7.1.2).  $\square$

**Exercício 10.1.23.** Seja  $G = \mathbb{R}^n$ . 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  $\mathbb{R}^n$ .

## 10.2 Ortogonalidade

**Definição 10.2.1.** Seja  $E$  um espaço vetorial com produto interno.

- (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  $\mathcal{Z} = \{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n\}$  é chamado de **base ortonormal (ON)** se

$$\langle \varepsilon_i, \varepsilon_j \rangle = \delta_{ij} := \begin{cases} 1 & , i = j \\ 0 & , i \neq j \end{cases} \quad (10.2.1)$$

onde  $\delta_{ij}$  é o símbolo de Kronecker.

**Teorema 10.2.2** (Conjuntos ortogonais, sem  $\mathcal{O}$ , são LI).

$$X \subset E \setminus \{\mathcal{O}\} \text{ conjunto ortogonal} \Rightarrow X \text{ LI}$$

**Exercício 10.2.3.** Dado uma base **ON**  $\mathcal{Z} = \{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n\}$  de  $E$ , mostre que

$$v = \sum_{i=1}^n v_i \varepsilon_i \quad \Leftrightarrow \quad v_i = \langle \varepsilon_i, v \rangle, \quad i = 1, \dots, n$$

para cada um vetor  $v \in E$ .

**Exercício 10.2.4.** Seja  $\mathcal{B}$  uma base ordenada de um espaço vetorial real  $G$  de dimensão finita  $n$ . Seja  $\langle u, v \rangle_{\mathcal{B}}$  o produto interno correspondente (10.1.4). Mostre que  $\mathcal{B}$  é uma base ON de  $\langle u, v \rangle_{\mathcal{B}}$ .

**Exemplo 10.2.5** (Conjuntos e bases ortogonais).

- a) A base canônica  $\mathcal{E}^n$  é ortonormal 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 10.2.6** (Teorema de Pitágoras generalizado). *Sejam  $u, v \in E$ , então*

$$u \perp v \quad \Leftrightarrow \quad |u+v|^2 = |u|^2 + |v|^2$$

**Exemplo 10.2.7.** Para vetores não-nulos  $u, v \in \mathbb{R}^2$  ter produto nulo

$$0 = \langle u, v \rangle_0 = |u| \cdot |v| \cdot \cos \angle(u, v)$$

é equivalente que o ângulo entre eles é rectângulo, ou seja  $\angle(u, v) \in \{\frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}\}$ .

### 10.2.1 Projecção ortogonal sobre uma reta

**Definição 10.2.8** (Projecção ortogonal sobre uma reta  $\mathbb{R}\hat{u}$ ). Seja  $E$  um espaço vetorial com produto interno. 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 10.2.9** (Idempotente - projecção).

- a)  $\text{pr}_u(\alpha u) \stackrel{\text{def.}}{=} \alpha \frac{\langle u, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u = \alpha u \quad \Rightarrow \quad \text{pr}_u|_{\mathbb{R}u} = I_{\mathbb{R}u}$
- 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 projecção em  $E$ .

**Lema 10.2.10** (Projecções não aumentam comprimento).  $|\text{pr}_u v| \leq |v| \quad \forall v \in E$

*Demonstração.* □

## 10.3 Ângulos e comprimentos em $(\mathbb{R}^2, \langle \cdot, \cdot \rangle_0)$

**Comentário 10.3.1.** 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 10.3.2.** 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 10.3.3.** São equivalentes

$$\langle u, v \rangle_0 = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \cos \theta = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \theta \in \{\pi/2, 3\pi/2\} \quad \Leftrightarrow \quad u \perp v$$

## 10.4 Desigualdades

**Proposição 10.4.1** (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 10.4.2** (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.*

# Aula 19





## 10.5 Ortonormalização segundo Gram-Schmidt

**Hipótese.** Seja  $\mathcal{X} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  uma base ordenada de um espaço vetorial  $E$  com produto interno. Denotamos de

$$F_1 := \langle \xi_1 \rangle \subset \dots \subset \boxed{F_k := \langle \xi_1, \dots, \xi_k \rangle} \subset \dots \subset F_n := \langle \xi_1, \dots, \xi_n \rangle = E$$

os subespaços gerados pelos primeiros  $1, 2, \dots, n$  membros da base  $\mathcal{X}$ .

**Passo 1.** Vamos construir iterativamente bases ortogonais

- (1) base ortogonal  $\{\eta_1\}$  de  $F_1$ : escolha  $\eta_1 := \xi_1$  e já pronto  
 (k) dado  $k \geq 1$  suponha que  $\{\eta_1, \dots, \eta_k\}$  é base ortogonal de  $F_k$  e defina

$$\eta_{k+1} := \xi_{k+1} - \sum_{i=1}^k \text{pr}_{\eta_i} \xi_{k+1} = \xi_{k+1} - \sum_{i=1}^k \frac{\langle \eta_i, \xi_{k+1} \rangle}{\langle \eta_i, \eta_i \rangle} \eta_i \quad (10.5.1)$$

(k + 1) então  $\{\eta_1, \dots, \eta_k, \eta_{k+1}\}$  é uma base ortogonal de  $F_{k+1}$

o processo usa o último membro  $\xi_n$  de  $\mathcal{X}$  quando  $k = n - 1 \Rightarrow k + 1 = n$

(n) ao fim obtemos a base ortogonal  $\{\eta_1, \dots, \eta_k, \eta_{k+1}, \dots, \eta_n\}$  de  $F_n = E$

**Demonstração (k)  $\Rightarrow$  (k + 1).** Suponha (k) e defina  $\eta_{k+1}$ , então

- a)  $\eta_{k+1} \perp \eta_1, \dots, \eta_k$   $\langle \eta_{k+1}, \eta_j \rangle \stackrel{(k)}{=} \langle \xi_{k+1}, \eta_j \rangle - \langle \xi_{k+1}, \eta_j \rangle = 0$   
 b)  $\eta_{k+1} \notin F_k \stackrel{(k)}{=} \langle \eta_1, \dots, \eta_k \rangle \ni \mathcal{O}$  suponha por absurdo  $\eta_{k+1} \in \langle \eta_1, \dots, \eta_k \rangle$   
 $\Rightarrow \xi_{k+1} \in \langle \eta_1, \dots, \eta_k \rangle = F_k := \langle \xi_1, \dots, \xi_k \rangle$  contradição  
 c)  $\eta_{k+1} \in F_{k+1}$   $\eta_{k+1} \in \langle \eta_1, \dots, \eta_k, \xi_{k+1} \rangle \stackrel{(k)}{=} \langle \xi_1, \dots, \xi_k, \xi_{k+1} \rangle =: F_{k+1}$

Segundo hipótese (k) o conjunto  $\{\eta_1, \dots, \eta_k\}$  é LI. Além disso  $\eta_{k+1}$  é não-nulo segundo b) e ortogonal a  $\eta_1, \dots, \eta_k$  segundo a). Sendo assim o conjunto ortogonal  $\{\eta_1, \dots, \eta_k, \eta_{k+1}\}$  é LI segundo Teorema 10.2.2. Note que o subespaço

$$\langle \eta_1, \dots, \eta_{k+1} \rangle \subset \langle \xi_1, \dots, \xi_{k+1} \rangle$$

é contido num subespaço da mesma dimensão  $k + 1$ . Então os dois são iguais segundo Teorema 3.2.1 (d). Por isso  $\{\eta_1, \dots, \eta_{k+1}\}$  é base ortogonal de  $F_{k+1}$ .

**Passo 2.** A base  $\mathcal{Z} := \{\hat{\eta}_1, \dots, \hat{\eta}_n\}$  de  $E$  é ortonormal.

**Comentário 10.5.1.** No caso que  $\xi_{k+1}$  já é ortogonal a  $\eta_1, \dots, \eta_k$  a definição de  $\eta_{k+1}$  mostra que  $\eta_{k+1} = \xi_{k+1}$ . O processo de Gram-Schmidt não muda  $\xi_{k+1}$ .

**Exercício 10.5.2** (Listas arbitrárias). Seja  $(\xi_1, \dots, \xi_\ell)$  uma lista arbitrária de  $\ell$  vetores  $\xi_i \in E$ , dobros e o vetor nulo tudo permitido. Pode-se aplicar o processo de Gram-Schmidt com a seguinte modificação pequena da hipótese

(k) dado  $k \geq 1$  suponha o conjunto  $\{\eta_1, \dots, \eta_k\}$  é ortogonal e gera  $F_k$ , defina

$$\eta_{k+1} := \xi_{k+1} - \sum_{\substack{i=1 \\ \eta_i \neq \mathcal{O}}}^k \text{pr}_{\eta_i} \xi_{k+1} = \xi_{k+1} - \sum_{\substack{i=1 \\ \eta_i \neq \mathcal{O}}}^k \langle \hat{\eta}_i, \xi_{k+1} \rangle \hat{\eta}_i$$

Obtém-se também uma lista  $(\eta_1, \dots, \eta_\ell)$  cujos membros são dois-a-dois ortogonais, só agora é possível que uns são nulos. Com efeito, mostre que

$$\xi_{k+1} \in \langle \xi_1, \dots, \xi_k \rangle \stackrel{(k)}{=} \langle \eta_1, \dots, \eta_k \rangle \Rightarrow \eta_{k+1} = \mathcal{O}$$

[Dica: Note que  $\langle \hat{\eta}_i, \xi_{k+1} \rangle$  é a  $i$ -ésima coordenada do vetor  $\xi_{k+1}$  na base ON composto daqueles  $\hat{\eta}_i$  onde  $\eta_i \neq \mathcal{O}$  é nao -nulos. Exercício 10.2.3.]

**Exercício 10.5.3.** Determine uma base ON do subespaço  $F \subset \mathbb{R}^3$  gerado por

$$\xi_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \xi_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \xi_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \langle \cdot, \cdot \rangle := \langle \cdot, \cdot \rangle_0$$

**Solução com Gram-Schmidt (GS).** Definição (10.5.1) dos  $\eta_{k+1}$  diz que

$$\eta_1 := \xi_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad |\eta_1|^2 := \langle \eta_1, \eta_1 \rangle = 1^2 + (-1)^2 + 1^2 = 3$$

$$\eta_2 := \xi_2 - \frac{\langle \eta_1, \xi_2 \rangle}{|\eta_1|^2} \eta_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{3} \underbrace{\left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle}_{=1} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad |\eta_2|^2 = \frac{8}{3}$$

e

$$\begin{aligned} \eta_3 &:= \xi_3 - \frac{\langle \eta_1, \xi_3 \rangle}{|\eta_1|^2} \eta_1 - \frac{\langle \eta_2, \xi_3 \rangle}{|\eta_2|^2} \eta_2 \\ &= \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{3} \underbrace{\left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle}_{=2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{3}{8} \underbrace{\left\langle \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle}_{=\frac{2}{3} \cdot 2} \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Segundo GS e como  $\eta_3 = \mathcal{O}$  sabemos que  $F := \langle \xi_1, \xi_2, \xi_3 \rangle = \langle \eta_1, \eta_2, \eta_3 \rangle = \langle \eta_1, \eta_2 \rangle$ . GS diz que o conjunto  $\{\eta_1, \eta_2\}$  é ortogonal, então LI segundo Teorema 10.2.2 usando que  $\eta_2, \eta_2 \neq \mathcal{O}$ . O conjunto ortogonal  $\{\eta_1, \eta_2\}$  é uma base ortogonal de  $F$  porque é LI e gera  $F$ . Uma base ON é composto dos vetores

$$\varepsilon_1 := \frac{1}{|\eta_1|} \eta_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \varepsilon_2 := \frac{1}{|\eta_2|} \eta_2 = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{8}} \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (10.5.2)$$

### 10.5.1 Existência e extensão de bases ortogonais

Lembramos que um espaço vetorial de dimensão finita admite um produto interno – cada uma base ordenada  $\mathcal{B}$  induz um, notação  $\langle \cdot, \cdot \rangle_{\mathcal{B}}$ , veja (10.1.4).

**Teorema 10.5.4** (Existência). *Um espaço vetorial  $E$  com produto interno e de dimensão finita  $n$  admite uma base ON  $\mathcal{Z} = \{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n\}$ .*

*Demonstração.* Pegue uma base ordenada  $\mathcal{X} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  de  $E$  e aplique o processo de ortonormalização de Gram-Schmidt.  $\square$

**Proposição 10.5.5** (Extensão). *Seja  $E$  um espaço vetorial com produto interno. Toda base ON  $\mathcal{X}$  de um subespaço  $F$  estende-se a uma base ON de  $E$ .*

*Demonstração.* Segundo Teorema 3.2.1 (b) a base  $\mathcal{X} = \{\xi_1, \dots, \xi_k\}$  de  $F$  é contida numa base ordenada  $\mathcal{Y}$  de  $E$ , dizemos  $\mathcal{Y} = (\xi_1, \dots, \xi_k, \xi_{k+1}, \dots, \xi_n)$ . Aplique Gram-Schmidt para obter  $\mathcal{Z} = (\xi_1, \dots, \xi_k, \varepsilon_{k+1}, \dots, \varepsilon_n)$ .  $\square$

### 10.5.2 Projecção ortogonal sobre um subespaço

O processo de Gram-Schmidt prova a existência de bases ONs (pegue qualquer base e aplique o processo). É importante usar uma base **ON** nesta definição:

**Definição 10.5.6** (Projecção ortogonal sobre um subespaço  $F$ ). Escolha uma base ordenada **ON**  $\mathcal{Y} = (\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_k)$  de  $F$  e defina a transformação linear

$$\begin{aligned} \text{pr}_F: E &\rightarrow E \\ v &\mapsto \sum_{i=1}^k \text{pr}_{\varepsilon_i} v = \sum_{i=1}^k \langle \varepsilon_i, v \rangle \varepsilon_i \end{aligned} \quad (10.5.3)$$

**Teorema 10.5.7** (Propriedades da projecção ortogonal). 1.  $\text{pr}_F$  é linear

2.  $(\text{pr}_F)^2 = \text{pr}_F$

3. bem definido (independente da base ON  $\mathcal{Y}$ )

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>6</sup>  $\text{dist}(v, F) := \min_{f \in F} \underbrace{\text{dist}(v, f)}_{=: |v-f|} = |v - \text{pr}_F v|$

*Demonstração.*  $\square$

<sup>6</sup> como  $\dim F < \infty$  ínfimo igual mínimo

## 10.6 Complemento ortogonal

**Definição 10.6.1.** O complemento ortogonal de um subconjunto não-vazio  $X \subset E$  é definido assim

$$X^\perp := \{v \in E \mid \langle v, f \rangle = 0 \ \forall f \in F\}$$

**Exercício 10.6.2.** Seja  $X \subset E$  um subconjunto não-vazio. Mostre que

- (i) o complemento ortogonal  $X^\perp$  é um subespaço de  $E$
- (ii) ou  $X^\perp$  é disjunto a  $X$ , ou  $X^\perp \cap X = \{\mathcal{O}\}$
- (iii)  $Y \subset X \Rightarrow X^\perp \subset Y^\perp$
- (iv)  $X^\perp = \langle X \rangle^\perp$

**Proposição 10.6.3** (Relações entre  $F$  e  $F^\perp$  e a projeção  $\text{pr}_F$  de (10.5.3)).  
Para subespaços  $F$  de  $E$  vale o seguinte.

- (i)  $F^\perp = \text{N}(\text{pr}_F)$
- (ii)  $F = \text{Im}(\text{pr}_F)$
- (iii)  $E = F \oplus F^\perp$  e  $\dim E = \dim F + \dim F^\perp$
- (iv)  $\text{pr}_F = P_{F, F^\perp}$  veja (6.1.1),
- (v)  $(F^\perp)^\perp = F$

*Demonstração.* □

**Exercício 10.6.4.** No Exercício 10.5.3 temos calculado a base ON  $\mathcal{Z} = \{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$ , veja (10.5.2), do subespaço  $F := \langle \xi_1, \xi_2, \xi_3 \rangle$ . Determine uma base ON do complemento ortogonal

$$F^\perp := \{v \in E \mid \langle v, f \rangle = 0 \ \forall f \in F\} = \{v \in \mathbb{R}^3 \mid v \perp \varepsilon_1, v \perp \varepsilon_2\}$$

Vale a ultima igualdade porque a condição  $\langle v, f \rangle = 0$  é linear em  $f$ , então é suficiente checar para os elementos  $f$  de uma base só.

**Uma solução.**

$$v \perp \varepsilon_1: 0 = \left\langle \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}} (x - y + z)$$

$$v \perp \varepsilon_2: 0 = \left\langle \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle = \frac{1}{\sqrt{6}} (x + 2y + z)$$

Multiplique identidade um por  $\sqrt{3}$  e dois por  $\sqrt{6}$  e forma a diferença das identidades resultantes para obter

$$0 - 0 = 0 - 3y - 0 \quad \Rightarrow \quad y = 0$$

Com isso obtemos da identidade um que

$$z = -x, \quad x \in \mathbb{R} \text{ livre}, \quad F^\perp = \mathbb{R} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Uma base ON de  $F^\perp$  é composto do vetor  $\frac{1}{\sqrt{2}}(1, 0, -1)$ .

## 10.7 Exercícios e umas soluções

### Exercícios.

1. Prove que  $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  dado por

$$\langle (x_1, x_2), (y_1, y_2) \rangle \mapsto 2x_1y_1 - x_1y_2 - x_2y_1 + 2x_2y_2,$$

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  $u, v \in E$ :

$$|u + v|^2 + |u - v|^2 = 2|u|^2 + 2|v|^2 \quad (10.7.1)$$

onde  $|\cdot| := \sqrt{\langle \cdot, \cdot \rangle}$  é a **norma induzida**. Interprete (10.7.1) geometricamente.

3. 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  $v$ .

4. 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  $\mathcal{B}$ .

5. Determine as bases obtidas de  $\mathcal{U} = \{\xi_1, \xi_2, \xi_3\}$  pelo processo de Gram-Schmidt nos casos seguintes:

- (a)  $\xi_1 = (3, 0, 0)$ ,  $\xi_2 = (-1, 3, 0)$ ,  $\xi_3 = (2, -5, 1)$ ;  
 (b)  $\xi_1 = (-1, 1, 0)$ ,  $\xi_2 = (5, 0, 0)$ ,  $\xi_3 = (2, -2, 3)$ .

6. Sejam  $F_1, F_2 \subset E$  subespaços. Prove que

$$(a) (F_1 + F_2)^\perp = F_1^\perp \cap F_2^\perp \quad (b) F_1^\perp + F_2^\perp = (F_1 \cap F_2)^\perp.$$

7. 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)  $e_1 \times e_2 = e_3$ ,  $e_2 \times e_3 = e_1$ ,  $e_3 \times e_1 = e_2$ .

## Aula 23 (com provas)





# Capítulo 11

## A adjunta

Neste Capítulo 11 consideramos exclusivamente espaços vetoriais de dimensão **finita** com produtos internos

$$E = (E, \langle \cdot, \cdot \rangle_E), \quad F = (F, \langle \cdot, \cdot \rangle_F)$$

e dimensões  $n := \dim E$  e  $m := \dim F$ . Dévido aos produtos internos o corpo sempre será  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ . Em vez de  $\langle \cdot, \cdot \rangle_E$  ou  $\langle \cdot, \cdot \rangle_F$  escrevemos simplesmente  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ , o contexto indica do qual produto interno trata-se, aquele de  $E$  ou  $F$ .

### 11.1 Definição e propriedades

No teorema seguinte dimensão **finita** é essencial.

**Teorema 11.1.1.** *É um isomorfismo a transformação linear definida assim*

$$\begin{aligned} \chi = \chi_{\langle \cdot, \cdot \rangle}: E &\rightarrow E^* := \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) \\ v &\mapsto \langle v, \cdot \rangle \end{aligned}$$

onde  $\langle v, \cdot \rangle: E \rightarrow \mathbb{R}$  é a transformação linear  $u \mapsto \langle v, u \rangle$ .

*Demonstração.* Linear: Para  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$  e  $u, v \in E$  axioma (BL) da

$$\chi(\alpha u + \beta v) = \langle \alpha u + \beta v, \cdot \rangle = \alpha \langle u, \cdot \rangle + \beta \langle v, \cdot \rangle = \alpha \chi(u) + \alpha \chi(v)$$

Bijetivo: Segundo Corolário 7.2.6 as dimensões são iguais

$$\dim E^* = \dim \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) = \dim E \cdot \dim \mathbb{R} = \dim E < \infty$$

Segundo Corolário 5.4.2 é suficiente mostrar injetivo: Suponha  $\chi(v) = \mathcal{O} \in E^*$ . Obtemos  $\forall u \in E: \langle v, u \rangle = \chi(v)u = \mathcal{O}v = 0$ . Então axioma (ND)' em Lema 10.1.2 diz que  $v = \mathcal{O} \in E$ . Isso mostra que  $\chi$  é injetivo, assim bijetivo.  $\square$

**Definição 11.1.2** (Adjunta). A **adjunta** de uma transformação linear  $A: E \rightarrow F$  entre espaços vetoriais com produtos internos é num ponto  $w$  a composição

$$A^*: F \rightarrow E$$

$$w \mapsto (\chi_{\langle \cdot, \cdot \rangle_E})^{-1} \langle w, A \cdot \rangle_F$$

das transformações lineares  $[v \mapsto \langle w, Av \rangle_F] \in E^*$  e  $(\chi_{\langle \cdot, \cdot \rangle_E})^{-1}: E^* \rightarrow E$ .

**Proposição 11.1.3** (Critério para adjunta). *Sejam  $y \in E$  e  $w \in F$ , então*

$$y = A^*w \quad \Leftrightarrow \quad \langle y, v \rangle = \langle w, Av \rangle \quad \forall v \in E$$

*Demonstração.* Dado  $y \in E$  e  $w \in F$ , são equivalente

$$y = A^*w := (\chi_{\langle \cdot, \cdot \rangle_E})^{-1} \langle w, A \cdot \rangle_F \quad \Leftrightarrow \quad \langle w, A \cdot \rangle_F = \chi_{\langle \cdot, \cdot \rangle_E} y := \langle y, \cdot \rangle$$

□

**Corolário 11.1.4.** *Seja  $A \in \mathcal{L}(E)$ , então*

$$\langle A^*w, v \rangle = \langle w, Av \rangle \quad (11.1.1)$$

*para cada um  $w \in F$  e  $v \in E$ .*

*Demonstração.* Proposição 11.1.3 “ $\Rightarrow$ ”. □

**Teorema 11.1.5** (Regras básicas para a adjunta).

- (i)  $I = I^*$
- (ii)  $(A + B)^* = A^* + B^*$
- (iii)  $(\alpha A)^* = \alpha A^*$
- (iv)  $(BA)^* = A^*B^*$
- (v)  $(A^*)^* = A$

*Demonstração.* Para cada um de (i-v) aplique (11.1.1) junto com Lema 10.1.3. Ilustramos o principio provando (iv) deixando os outros itens para o leitor. Vale  $\langle (BA)^*w, v \rangle = \langle w, BAv \rangle = \langle B^*w, Av \rangle = \langle A^*B^*w, v \rangle$ . □

**Teorema 11.1.6** (Injetividade e sobrejetividade de  $A$  e  $A^*$ ).

- (i)  $A$  injetivo  $\Leftrightarrow A^*$  sobrejetivo
- (ii)  $A$  sobrejetivo  $\Leftrightarrow A^*$  injetivo
- (iii)  $A$  isomorfismo  $\Leftrightarrow A^*$  isomorfismo

*Demonstração.* (i) São equivalente

$$A \text{ injetivo} \stackrel{1}{\Leftrightarrow} \text{ existe inversa à esquerda } B \text{ de } A: BA = I_E \stackrel{*}{\Leftrightarrow} A^*B^* = I_E$$

$$\stackrel{2}{\Leftrightarrow} \text{ existe inversa à direita } C (= B^*) \text{ de } A^*: A^*C = I_E$$

$$\stackrel{3}{\Leftrightarrow} A^* \text{ sobrejetivo}$$

conforme 1 Teorema 5.2.6, 2 Teorema 11.1.5 (i,iv), e 3 Teorema 5.1.3.

(ii) Parte (i) diz que  $B := A^*$  injetivo  $\Leftrightarrow$  sobrejetividade de  $B^* = (A^*)^* = A$ .

(iii) Isomorfismo é linear e bijetivo (injetivo e sobrejetivo). Aplique (i) e (ii). □

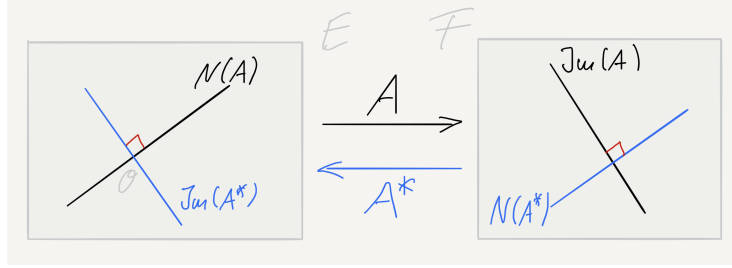


Figura 11.1: Operador  $A$  e sua adjunta  $A^*$  tem subespaços ortogonais

### Adjunta e ortogonalidade

**Teorema 11.1.7.** *Seja  $A^*: F \rightarrow E$  a adjunta de  $A: E \rightarrow F$ . Os dois subespaços naturais de  $E$  são complementos ortogonais, igualmente para  $F$ , ou seja*

$$N(A) = \text{Im}(A^*)^\perp, \quad \text{Im}(A) = N(A^*)^\perp$$

*Demonstração.*  $v \in N(A) \Leftrightarrow Av = \mathcal{O} \Leftrightarrow \forall w \in F: 0 = \langle w, Av \rangle = \langle A^*w, v \rangle \Leftrightarrow 0 = \langle u, v \rangle \forall u \in \text{Im}(A^*) \Leftrightarrow v \in \text{Im}(A^*)^\perp$ . Analogamente para afirmação dois.  $\square$

**Corolário 11.1.8.** *São iguais  $\text{posto}(A) = \text{posto}(A^*)$ .*

*Demonstração.* Segundo Teorema 11.1.7 e Proposição 10.6.3 (iii) vale

$$\dim \text{Im}(A^*) = \dim N(A)^\perp = \dim E - \dim N(A) = \dim \text{Im}(A) \quad (11.1.2)$$

onde o ultimo passo é o Teorema 5.4.1 de núcleo e imagem.  $\square$

**Proposição 11.1.9.** *Seja  $A \in \mathcal{L}(E)$  e seja  $F \subset E$  um subespaço, então*

$$F \text{ subespaço invariante por } A \Leftrightarrow F^\perp \text{ subespaço invariante por } A^*$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Dado  $g \in F^\perp$ , a mostrar:  $A^*g \in F^\perp$ . Seja  $f \in F$ , então

$$\langle f, A^*g \rangle = \underbrace{\langle Af, g \rangle}_{\in F} = 0$$

Como  $f \in F$  foi arbitrário, segue que  $A^*g \in F^\perp$ .

“ $\Leftarrow$ ” Aplique a parte já provada “ $\Rightarrow$ ” para  $G := F^\perp$  e  $B := A^*$  usando que vale

$$G^\perp = (F^\perp)^\perp = F, \quad B^* = (A^*)^* = A$$

segundo, respectivamente, Proposição 10.6.3 (v) e Teorema 11.1.5 (v).  $\square$

**Lema 11.1.10.** *Dado  $A, B \in \mathcal{L}(E)$ , então*

$$B^*A = \mathcal{O} \quad \Rightarrow \quad \forall v \in E: Av \perp Bv$$

*Particularmente  $A^*A = \mathcal{O} \Rightarrow A = \mathcal{O}$ .*

*Demonstração.* Seja  $v \in E$ . Vale  $\langle Av, Bv \rangle = \langle B^*Av, v \rangle = \langle \mathcal{O}, v \rangle = 0$ . Particularmente vale  $\langle Av, Av \rangle = 0$ . Assim  $Av = \mathcal{O}$  segundo axioma (POS). Como  $v \in E$  foi arbitrário o operador  $A = \mathcal{O}$  é nulo.  $\square$

## Matrizes

**Teorema 11.1.11** (A matriz da adjunta é a matriz transposta). *Seja  $\mathbf{a} = (a_{ij}) := [A]_{\mathcal{X}, \mathcal{Y}}$  a matriz de uma transformação linear  $A: E \rightarrow F$  em respeito a bases ordenadas *ortonormais*  $\mathcal{X} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  e  $\mathcal{Y} = (\eta_1, \dots, \eta_m)$ . Então*

- (i)  $\mathbf{a} = [A]_{\mathcal{X}, \mathcal{Y}} \Leftrightarrow \mathbf{a}^t = [A^*]_{\mathcal{Y}, \mathcal{X}}$
- (ii)  $a_{ij} = \langle \eta_i, A\xi_j \rangle$

*Demonstração.* (i) Seja  $\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{X}, \mathcal{Y}}$  e  $\mathbf{b} := [A^*]_{\mathcal{Y}, \mathcal{X}}$ . Segundo da definição das matrizes temos  $A\xi_j = \sum_{\ell=1}^m \eta_\ell a_{\ell j}$  para  $j = 1, \dots, n$  e  $A^*\eta_i = \sum_{r=1}^n \xi_r b_{ri}$  para  $i = 1, \dots, m$ . Usando isso e axiomas (BL, SIM) obtemos

$$\begin{aligned} b_{ji} &= \sum_{r=1}^n b_{ri} \underbrace{\delta_{jr}}_{\langle \xi_j, \xi_r \rangle} = \left\langle \xi_j, \underbrace{\sum_{r=1}^n \xi_r b_{ri}}_{A^*\eta_i} \right\rangle = \langle A^*\eta_i, \xi_j \rangle \\ &\stackrel{4}{=} \langle \eta_i, \underbrace{A\xi_j}_{\sum_{\ell} \eta_\ell a_{\ell j}} \rangle = \sum_{\ell=1}^m a_{\ell j} \underbrace{\langle \eta_i, \eta_\ell \rangle}_{=\delta_{ij}} = a_{ij} \end{aligned}$$

onde passo 4 é Proposição 11.1.3. Bases ON são essenciais. Já provamos (ii).  $\square$

O próximo resultado re-confirma o Teorema 4.2.2 dizendo que o posto de uma matriz é igual ao posto da matriz transposta.

**Corolário 11.1.12.** *Consideramos uma matriz real  $\mathbf{a} \in M(m \times n)$  como transformação linear  $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  entre espaços cada um munido do produto euclidiano e da base canónica. Então a adjunta  $\mathbf{a}^* = \mathbf{a}^t$  é a matriz transposta. Assim  $\text{posto}(\mathbf{a}) = \text{posto}(\mathbf{a}^t)$ .*

*Demonstração.* Teorema 11.1.11 (ii).  $\square$

**Comentário 11.1.13.** As regras básicas do Teorema 11.1.5 tomam para matrizes (visto como transformações lineares e usando  $\mathbf{a}^* = \mathbf{a}^t$ ) a forma seguinte

$$\mathbb{1}^t = \mathbb{1}, \quad (\mathbf{a} + \mathbf{b})^t = \mathbf{a}^t + \mathbf{b}^t, \quad (\alpha \mathbf{a})^t = \alpha \mathbf{a}^t, \quad (\mathbf{ba})^t = \mathbf{a}^t \mathbf{b}^t, \quad (\mathbf{a}^t)^t = \mathbf{a}$$

Sim, estas regras prova-se mais rápido diretamente, tal-vez exceto  $(\mathbf{ba})^t = \mathbf{a}^t \mathbf{b}^t$ .

**Comentário 11.1.14** (Injetividade e sobrejetividade de  $\mathbf{a}$  e  $\mathbf{a}^t$ ). As afirmações do Teorema 11.1.6 tomam a forma seguinte para matrizes  $\mathbf{a} \in M(m \times n)$  – visto como transformações lineares e usando  $\mathbf{a}^* = \mathbf{a}^t$ .

- (i)  $\mathbf{a}$  injetivo  $\Leftrightarrow \mathbf{a}^t$  sobrejetivo
- (ii)  $\mathbf{a}$  sobrejetivo  $\Leftrightarrow \mathbf{a}^t$  injetivo
- (iii)  $\mathbf{a}$  isomorfismo  $\Leftrightarrow \mathbf{a}^t$  isomorfismo

**Corolário 11.1.15.** *Seja  $\mathbf{a} \in M(m \times n)$  e  $b \in \mathbb{R}^m$ , então*

$$\mathbf{a}x = b \text{ possui uma solução} \quad \Leftrightarrow \quad b \perp N(\mathbf{a}^t)$$

*Demonstração.* Segundo Exemplo 5.0.8 são equivalente  $\mathbf{a}x = b \Leftrightarrow b \in \text{Im}(\mathbf{a})$ , mas  $\text{Im}(\mathbf{a}) = N(\mathbf{a}^t)^\perp$  segundo Teorema 11.1.7.  $\square$

## 11.2 Fórmula para inversa à direita/esquerda

**Proposição 11.2.1** (Inversas à direita e esquerda). *Seja  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ .*

- a)  *$A$  sobrejetivo  $\Rightarrow AA^* \in \mathcal{L}(F)$  é invertível e  $AA^*(AA^*)^{-1} = I_F$*
- b)  *$A$  injetivo  $\Rightarrow A^*A \in \mathcal{L}(E)$  é invertível e  $(A^*A)^{-1}A^*A = I_E$*

*Demonstração.* a) Segundo Teorema 11.1.6 sobrejetividade de  $A$  significa injetividade de  $A^*$ . Isso implica<sup>1</sup> que  $AA^*: F \rightarrow F$  é injetivo, assim segundo Corolário 5.4.2 (mesmas dimensões) bijetivo, então um isomorfismo.  
b) Aplicando a) para  $B := A^*$  usando  $(A^*)^* = A$  segue que  $A^*A$  é invertível.  $\square$

**Lema 11.2.2.** *Dado  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , as restrições*

$$A|: \text{Im}(A^*) \xrightarrow{\cong} \text{Im}(A), \quad A^*|: \text{Im}(A) \rightarrow \text{Im}(A^*)$$

*são isomorfismos (ainda que geralmente não são inversas um do outro).*

*Demonstração.* É bem definido e injetivo como  $\text{Im}(A^*) = N(A)^\perp$ , então bijetivo como  $\dim \text{Im}(A) = \dim \text{Im}(A^*)$  segundo (11.1.2). Analogamente para  $A^*|$ .  $\square$

**Exemplo 11.2.3** (Não são inversas um do outro).

$$A := \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2), \quad A^* = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$$

São invertíveis como o determinante é não-nulo, assim sobrejetivo, ou seja  $\text{Im}(A) = \text{Im}(A^*) = \mathbb{R}^2$ , mas

$$A^*A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \neq \mathbb{1}$$

então  $A^* \neq A^{-1}$ .

<sup>1</sup> Suponha  $v \in N(AA^*)$ , ou seja  $AA^*v = \mathcal{O}$ , então  $\text{Im}(A^*) \ni A^*v \in N(A) = \text{Im}(A^*)^\perp$ . Consequentemente  $A^*v = \mathcal{O}$ , então  $v = \mathcal{O}$  como  $A^*$  é injetivo.

### 11.3 Traço – produto interno em $\mathcal{L}(E, F)$

#### Exercício 11.3.1.

Considere o produto interno no espaço vetorial  $M(n \times n)$  definido por

$$\langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle := \text{tr}(\mathbf{a}^T \mathbf{b}) = \sum_{i,j} a_{ij} b_{ij}.$$

Mostre que o subespaço  $\mathcal{A}$  das matrizes anti-simétricas é o complemento ortogonal em  $M(n \times n)$  do subespaço  $\mathcal{S}$  das matrizes simétricas:

$$\mathcal{A} = \mathcal{S}^\perp \quad \text{e} \quad \mathcal{S} \oplus \mathcal{A} = M(n \times n).$$

### 11.4 Operadores normais

### 11.5 Exercícios

Para todos os exercícios seja  $E$  um espaço vetorial de dimensão  $n < \infty$ , munido de um produto interno.

1. Determine uma inversa à direita para

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

e uma inversa à esquerda para

$$B : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^4, \quad (x, y) \mapsto (x + 2y, 2x - y, x + 3y, 4x + y).$$

2. Dado

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix},$$

calcule  $\mathbf{a}\mathbf{a}^T$  e, a partir daí, encontre uma matriz  $\mathbf{b} \in M(3 \times 2)$  tal que  $\mathbf{a}\mathbf{b} = \mathbb{1}_2$ .

3. Seja  $P$  uma projeção em  $E$  ( $P \in \mathcal{L}(E)$  e  $P^2 = P$ ). Prove que a adjunta  $P^*$  também é uma projeção em  $E$ . Dê um exemplo em que  $P^* \neq P$ .
4. Uma matriz quadrada  $\mathbf{a}$  chama-se *diagonalizável* quando é semelhante a uma matriz  $\mathbf{d} = (d_{ij})$  do tipo *diagonal* ( $d_{ij} = 0$  se  $i \neq j$ ), ou seja, quando existe  $\mathbf{p}$  invertível tal que  $\mathbf{p}^{-1}\mathbf{a}\mathbf{p} = \mathbf{d}$ . Prove que:

(a)  $\mathbf{a}$  diagonalizável  $\Rightarrow \mathbf{a}^T$  diagonalizável.

(b) Se a matriz do operador  $A \in \mathcal{L}(E)$  relativamente a uma base de  $E$  é diagonalizável, então o é em relação a qualquer outra base.

5. Seja  $A \in \mathcal{L}(E)$ .

- (a) Seja  $E = F_1 \oplus \cdots \oplus F_k$  e cada  $F_i$  é um subespaço invariante por  $A$ . Tome uma base ordenada  $\mathcal{V}$  de  $E$  que seja uma união de bases das  $F_i$ . Determine a forma da matriz de  $A$  na base  $\mathcal{V}$ .
- (b) Se  $E$  possui uma base formada por autovetores de  $A$ , prove que existe também uma base de  $E$  formada por autovetores de  $A^* : E \rightarrow E$ . [Dica: (a)]





# Aula 24



## Capítulo 12

# Operadores auto-adjuntos

Neste Capítulo 12 consideramos operadores  $A \in \mathcal{L}(E)$  num espaço vetorial real  $E$  de dimensão **finita**  $n$  e com produto interno, ou seja

$$A: E \rightarrow E, \quad E = (E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$$

Lembramos que devido ao produto interno o corpo será  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ .

**Definição 12.0.1** (Auto-adjunto). Chama-se um operador  $A \in \mathcal{L}(E)$  de **auto-adjunto** se ele iguale a sua adjunta  $A^* = A$ .

**Observação 12.0.2.** a) O operador nulo  $\mathcal{O} \in \mathcal{L}(E)$  é auto-adjunto  $\mathcal{O}^* = \mathcal{O}$ .  
b) Para operadores auto-adjuntos núcleo e imagem são complementos ortogonais  $N(A) = \text{Im}(A)^\perp$  segundo Teorema 11.1.7.

Os operadores auto-adjuntos formam um subespaço de  $\mathcal{L}(E)$ .

**Lema 12.0.3.** Para operadores auto-adjuntos  $A, B \in \mathcal{L}(E)$  vale o seguinte.

- (i) Soma  $A + B = (A + B)^*$  e múltiplos reais  $\alpha A = (\alpha A)^*$  são auto-adjuntos.
- (ii) A composição  $BA$ , igualmente  $AB$ , são auto-adjuntas se e somente se  $BA = AB$  comutam.

*Demonstração.* Teorema 11.1.5. □

**Lema 12.0.4** (Restrição preserva auto-adjunto). A restrição de um operador auto-adjunto  $A \in \mathcal{L}(E)$  a um subespaço  $F$  invariante por  $A$  é auto-adjunta.

*Demonstração.* Para todos os  $f, \tilde{f} \in F$  vale

$$\langle f, (A|_F)^* \tilde{f} \rangle = \langle (A|_F) f, \tilde{f} \rangle = \langle Af, \tilde{f} \rangle \stackrel{A^*=A}{=} \langle f, A\tilde{f} \rangle = \langle f, (A|_F) \tilde{f} \rangle$$

então  $(A|_F)^* = (A|_F)$  segundo Lema 10.1.3. □

## 12.1 Auto-adjunto e ortogonalidade

**Lema 12.1.1** (As projeções auto-adjuntas são as projeções ortogonais). *Dado Um par de subespaços complementares  $F \oplus G = E$ , então são equivalente*

$$P := P_{F,G} \in \mathcal{L}(E) \text{ auto-adjunto} \quad \Leftrightarrow \quad F \perp G$$

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” Dado  $f \in F, g \in G$ , como  $F = \text{Fix } P_{F,G}$  e  $G = \text{N}(P_{F,G})$  segundo (6.1.2) obtemos

$$\langle f, g \rangle = \langle Pf, g \rangle \stackrel{P=P^*}{=} \langle f, Pg \rangle = 0$$

“ $\Leftarrow$ ” Dado  $u, \tilde{u} \in E$ . Como  $E = F \oplus G$  escrevemos  $u = f + g$  e  $\tilde{u} = \tilde{f} + \tilde{g}$  para únicos  $f, \tilde{f} \in F$  e  $g, \tilde{g} \in G$  (Teorema 2.3.4). Como  $F = \text{Fix } P_{F,G}$  e  $G = \text{N}(P_{F,G})$

$$\begin{aligned} \langle u, P^* \tilde{u} \rangle &\stackrel{(11.1.1)}{=} \langle P(f+g), \tilde{u} \rangle \stackrel{g \in \text{N}(P)}{=} \langle \overbrace{Pf}^{=f}, \tilde{f} + \tilde{g} \rangle \\ &\stackrel{\tilde{g} \perp f}{=} \langle f, \tilde{f} \rangle \stackrel{\tilde{f} \perp g}{=} \langle f+g, P\tilde{f} \rangle \stackrel{\tilde{g} \in \text{N}(P)}{=} \langle u, P\tilde{u} \rangle \end{aligned}$$

Então  $P^* = P$  segundo Lema 10.1.3. □

**Proposição 12.1.2.** *Seja  $A \in \mathcal{L}(E)$  auto-adjunto e  $F \subset E$  subespaço, então*

$$F \text{ subespaço invariante por } A \quad \Leftrightarrow \quad F^\perp \text{ subespaço invariante por } A$$

*Demonstração.* Proposição 11.1.9. □

**Teorema 12.1.3** (Ortogonalidade de autovetores de autovalores diferentes). *Autovetores  $\xi_\lambda$  e  $\xi_\mu$  associados a autovalores diferentes  $\lambda \neq \mu$  de um operador auto-adjunto  $A = A^*$  em  $E$  são ortogonais, em símbolos  $\xi_\lambda \perp \xi_\mu$ .*

*Demonstração.* Vale que o produto se anula

$$(\lambda - \mu) \langle \xi_\lambda, \xi_\mu \rangle = \langle \lambda \xi_\lambda, \xi_\mu \rangle - \langle \xi_\lambda, \mu \xi_\mu \rangle = \langle A \xi_\lambda, \xi_\mu \rangle - \langle \xi_\lambda, A \xi_\mu \rangle \stackrel{A^*=A}{=} 0$$

e assim, como  $\lambda - \mu \neq 0$ , segue que  $\langle \xi_\lambda, \xi_\mu \rangle = 0$ . □

## 12.2 Matrizes simétricas

Como podemos checar se um operador  $A \in \mathcal{L}(E)$  é auto-adjunto? Só calcular a matriz dele em respeito a uma base **ON** e ver se é simétrica.

**Teorema 12.2.1.** *Seja  $\mathcal{X} = (\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n)$  uma base **ON** de  $E$ . Então os operadores auto-adjuntos correspondem exatamente às matrizes simétricas  $n \times n$ . Com efeito, a aplicação entre espaços vetoriais*

$$\begin{aligned} \Psi = \Psi_{\mathcal{X}}: \{ \text{operadores auto-adjuntos em } E \} &\rightarrow \mathcal{S}(n) \\ A &\mapsto \mathbf{a} := [A]_{\mathcal{X}} \end{aligned}$$

*é linear e bijetivo (um isomorfismo).*

*Demonstração.* Bem definido: Com efeito é simétrica a matriz  $\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{X}} = [A^*]_{\mathcal{X}} = \mathbf{a}^t$  onde a última igualdade é Teorema 11.1.11.

Linear e injetivo: Teorema 7.2.5.

Sobrejetivo: Dado uma matriz  $n \times n$  simétrica  $\mathbf{a} = (a_{ij})$ , define  $A \in \mathcal{L}(E)$  nos membros da base ON  $\mathcal{X}$  assim  $A\varepsilon_j := \varepsilon_1 a_{1j} + \cdots + \varepsilon_n a_{nj}$  e estende linearmente a  $E$ . Então  $A$  é auto-adjunto porque  $[A]_{\mathcal{X}} = \mathbf{a} = \mathbf{a}^t = [A^*]_{\mathcal{X}}$  onde a última igualdade é Teorema 11.1.11. Mas se as matrizes de dois operadores são iguais os operadores são iguais porque eles tomam os mesmos valores numa base.  $\square$

**Corolário 12.2.2.** *Os operadores auto-adjuntos formam um subespaço de dimensão  $n(n+1)/2$  do espaço vetorial  $\mathcal{L}(E)$  onde  $n = \dim E$ .*

*Demonstração.* Segundo Corolário 5.3.9 isomorfismos, assim aquele em Teorema 12.2.1, preservam dimensão e  $\dim \mathcal{S}(n) = n(n+1)/2$  segundo (3.2.2).  $\square$

**Comentário 12.2.3.** Seja  $E = F \oplus G$ . Pode-se usar Teorema 12.2.1, simetria da matriz, para provar Lema 12.1.1 o que diz que

$$P := P_{F,G} \in \mathcal{L}(E) \text{ auto-adjunto} \quad \Leftrightarrow \quad F \perp G$$

Sejam  $\{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_k\}$  e  $\{\varepsilon_{k+1}, \dots, \varepsilon_n\}$  bases ONs de  $F$  e  $G$ , respectivamente. Então  $\mathcal{X} := \{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n\}$  é uma base ON de  $E$  se e somente se  $F \perp G$ . Neste caso a matriz de  $P$  tem a forma simétrica

$$\mathbf{p} := [P]_{\mathcal{X}} = \begin{bmatrix} \mathbb{1}_k & \mathcal{O} \\ \mathcal{O} & \mathcal{O}_{n-k} \end{bmatrix} = \mathbf{p}^t$$

o que é equivalente a  $P$  sendo auto-adjunto (Teorema 12.2.1).

**Exemplo 12.2.4.** Sejam dois operadores  $A, B \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  dados por

$$A(x, y) = (x, 2y), \quad B(x, y) = (y, x)$$

Determine quais dos quatro  $A, B, AB, BA$  são auto-adjuntos.

**Uma solução.** Obviamente escolhemos a base canónica  $\mathcal{E} = \{e_1, e_2\}$  como base ON. Auto-adjunto é equivalente a simetria da matriz.

(i)  $\mathbf{a} := [A] = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}^t = \mathbf{a}^t$  e assim  $A = A^*$  é auto-adjunto

(ii)  $\mathbf{b} := [B] = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \mathbf{b}^t$  e assim  $B = B^*$  é auto-adjunto

(iii)  $[AB] = [A][B] = \mathbf{ab} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} =: \mathbf{c}$ , então como  $\mathbf{c} \neq \mathbf{c}^t$  sabemos que  $AB$  não é auto-adjunto

(iv)  $[BA] = [B][A] = \mathbf{ba} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} =: \mathbf{d}$ , então como  $\mathbf{d} \neq \mathbf{d}^t$  sabemos que  $BA$  não é auto-adjunto

**Outra solução (iii – iv).** Não-comutatividade  $\mathbf{ab} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \mathbf{ba}$  é equivalente a não-comutatividade  $AB \neq BA$  o que é equivalente, segundo Lema 12.0.3, a  $AB$  e  $BA$  ambos não são auto-adjuntos.

**Exercício 12.2.5.** Considere a base ordenada  $\mathcal{B} = (\xi_1, \xi_2) := ((1, -1), (3, 1))$  de  $\mathbb{R}^2$ . Determine se o operador  $A \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  cuja matriz  $[A]_{\mathcal{B}}$  é dada por

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} = [A]_{\mathcal{B}} =: \mathbf{a}$$

é auto-adjunto, ou não.

**Uma solução.** A matriz  $\mathbf{a}$  é simétrica, mas a base  $\mathcal{B}$  não é ON. Precisamos calcular a matriz de  $A$  em respeito a uma base ON, logicamente vamos escolher a base mais simples, a base canônica  $\mathcal{E}$ . Para determinar  $[A]_{\mathcal{E}}$  começamos assim

$$Ae_1 - Ae_2 = A(e_1 - e_2) = A(1, -1) = \xi_1 \cdot 1 + \xi_2 \cdot 0 = \xi_1 = (1, -1) = e_1 - e_2$$

$$3Ae_1 + Ae_2 = A(3e_1 + e_2) = A(3, 1) = \xi_1 \cdot 0 + \xi_2 \cdot 5 = 5(3, 1) = 15e_1 + 5e_2$$

Adicionamos as identidades para obtermos

$$4Ae_1 + \mathcal{O} = 16e_1 + 4e_2 \quad \Rightarrow \quad Ae_1 = e_1 \cdot 4 + e_2 \cdot 1$$

e conseqüentemente a primeira coluna da matriz

$$\mathbf{b} := [A]_{\mathcal{E}} = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

A segunda coluna segue da primeira identidade  $Ae_2 = Ae_1 - e_1 + e_2 = e_1 \cdot 3 + e_2 \cdot 2$ . Como a matriz  $\mathbf{b} \neq \mathbf{b}^t$  não é simétrica, o operador  $A$  não é auto-adjunto.

# Aula 25





Proposição 11.1.9 ( $F$  invt  $A \Leftrightarrow F^\perp$  invt.  $A^*$ )

Proposição 12.1.2 ( $F$  invt  $A \Leftrightarrow F^\perp$  invt.  $A$ )

Seção A.5 (Subesps. invts.)



## 12.3 Teorema espectral – autovetores

**Proposição 12.3.1** (Caso  $\dim E = 2$ ). *Na dimensão dois para todo operador auto-adjunto  $A$  existe uma base ON  $\mathcal{X} = (\hat{\xi}_1, \hat{\xi}_2)$  composto de autovetores.*

*Demonstração.* Escolha uma base ON  $\mathcal{Y}$  de  $E$ . A matriz correspondente

$$\mathbf{a} := [A]_{\mathcal{Y}} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \beta & \gamma \end{bmatrix}$$

é simétrica porque  $A = A^*$  é auto-adjunto. O polinômio característico é

$$p_A(\lambda) := p_{[A]_{\mathcal{Y}}}(\lambda) := \lambda^2 - (\alpha + \gamma)\lambda + (\alpha\gamma - \beta^2)$$

e suas raízes são segundo a fórmula (9.2.1) dadas por

$$\lambda_{\pm} = \frac{(\alpha + \gamma) \pm \sqrt{\Delta}}{2}, \quad \Delta = (\alpha + \gamma)^2 - 4(\alpha\gamma - \beta^2)$$

como  $\Delta = (\alpha - \gamma)^2 + 4\beta^2 \geq 0$  é realmente não-negativo.

**Caso  $\Delta = 0$ .** Então  $\alpha = \gamma$  e  $\beta = 0$ , e daí  $\mathbf{a} = \alpha \mathbb{1}$  e  $A = \alpha I_E$ . Consequentemente  $\alpha$  é o único autovalor e qualquer base ON é composto de autovetores.

**Caso  $\Delta > 0$ .** Neste caso  $\lambda_- < \lambda_+$  são autovalores diferentes de  $[A]_{\mathcal{Y}}$ , assim de  $A$ . Autovetores correspondentes são ortogonais segundo Teorema 12.1.3.  $\square$

**Proposição 12.3.2** (Existência de um autovetor). *Todo operador auto-adjunto  $A: E \rightarrow E$  admite um autovetor  $v$ .*

*Demonstração.* Segundo Teorema A.5.1 na dimensão finita todo operador linear admite um subespaço invariante  $F \subset E$  de dimensão 1 ou 2. (Isso é trabalhoso.)

**Caso  $\dim F = 1$ .** Segundo Lema 9.0.4 existe um elemento  $v \in F$  e um escalar  $\lambda \in \mathbb{R}$  tal que  $Av = \lambda v$ . Não temos usado que  $A$  é auto-adjunto, vamos próximo:

**Caso  $\dim F = 2$ .** Como  $A: E \rightarrow E$  é auto-adjunto a restrição  $A|_F: F \rightarrow F$  também é auto-adjunta segundo Lema 12.0.4. Segundo Proposição 12.3.1 existe uma base ON de  $F$  composto de dois autovetores de  $A|_F$ , assim de  $A$ .  $\square$

**Teorema 12.3.3** (Teorema espectral). *Seja  $n = \dim E$ . Um operador  $A \in \mathcal{L}(E)$  é auto-adjunto  $A^* = A$  se e somente se existe uma base ON  $\mathcal{X} = (\hat{\xi}_1, \dots, \hat{\xi}_n)$  de  $E$  composto de autovetores  $\xi_j$  de  $A$ .*

*Demonstração.* “ $\Rightarrow$ ” 1) Segundo a prova da Proposição 12.3.2 existe um subespaço  $F \subset E$  invariante por  $A$  e de dimensão 1 ou 2 e além disso  $F$  chega com uma base ON composto de autovetores de  $A$ .

2) A restrição para o complemento ortogonal  $A|_{F^\perp}: F^\perp \rightarrow F^\perp$  é auto-adjunto segundo Lema 12.0.4.

Agora repetimos 1) e depois 2). Cada vez a dimensão é reduzida por 1 ou 2. Por isso o processo termina em não mais como  $n = \dim E$  iterações.

“ $\Leftarrow$ ” Sejam  $\xi_i$  e  $\xi_j$  membros da base ON  $\mathcal{X}$  com autovalores  $\lambda_i$  e  $\lambda_j$ , então

$$\langle \xi_i, A^* \xi_j \rangle = \langle A \xi_i, \xi_j \rangle = \langle \lambda_i \xi_i, \xi_j \rangle = \lambda_i \delta_{ij} = \lambda_j \delta_{ij} = \langle \xi_i, \lambda_j \xi_j \rangle = \langle \xi_i, A \xi_j \rangle$$

Então os dois operadores  $A^*$  e  $A$  são iguais segundo Lema 10.1.3.  $\square$

**Exercício 12.3.4.** Seja  $A = A^* \in \mathcal{L}(E)$  auto-adjunto e  $n = \dim E$ . Mostre que

- se  $\mathcal{X} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  é uma base de  $E$  composto de autovetores de  $A$ , então a matriz correspondente  $[A]_{\mathcal{X}} = \text{diag}[\lambda_1, \dots, \lambda_n]$  é diagonal onde  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  são os autovalores correspondentes (pode ter dobros).
- autovalores diferentes  $\lambda \neq \mu$  tem autosubespaços ortogonais  $E_\lambda \perp E_\mu$
- $E = \bigoplus_{\lambda \in \text{spec } A} E_\lambda$   $E_\lambda := N(\lambda I_E - A)$
- $\forall \lambda \in \text{spec } A: \text{alg}_\lambda(A) = g_\lambda(A)$   $g_\lambda(A) := \dim E_\lambda$

## 12.4 Operadores não-negativos

### 12.5 Exercícios

Para todos os exercícios  $E$  é um espaço vetorial de dimensão  $n < \infty$ , munido de produto interno.

- Sejam  $A, B \in \mathcal{L}(E)$  auto-adjuntos tais que  $\langle Av, v \rangle = \langle Bv, v \rangle$ , para todo  $v \in E$ . Prove que  $A = B$ .
- Determine  $A = A^* \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$  tal que
 
$$A(2, -1, -2) = (1, 1, 13) \quad \text{e} \quad A(3, -6, -6) = (3, 21, 33),$$
 sabendo que o traço de  $A$  é 5.
- Seja  $A \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$  tal que  $A(4, 4, -2) = (10, -2, -2)$  e
 
$$A(4, -2, 4) = (-2, 10, -2), \quad A(1, -2, -2) = (1, 1, -5).$$

Prove que  $A^* = A$ .

- Sejam  $A, B \in \mathcal{L}(E)$  auto-adjuntos. Prove que  $AB + BA$  é auto-adjunto. Que se pode dizer sobre  $AB - BA$ ?
- Sejam  $A, B \in \mathcal{L}(E)$  auto-adjuntos. Prove que  $AB = BA$  se, e somente se, existe uma base ortonormal formada por autovetores comuns a  $A$  e  $B$ .  
[Dica: Na aula já temos provado "⇒".]
- Sejam  $A, B \in \mathcal{L}(E)$  auto-adjuntos tais que  $BA$  é diagonalizável.<sup>1</sup> Prove que  $AB$  também é diagonalizável.  
[Dica: Veja §11.5 Exercício 5 (b).]
- Seja  $P \in \mathcal{L}(E)$  uma projeção ortogonal. Encontre uma raiz quadrada não-negativa de  $P$ . É única?  
[Dica: Lembre-se que  $2P = I + S$ , onde  $S \in \mathcal{L}(E)$  é a reflexão ortogonal em torno de  $F := \text{Im}(P)$ .]

<sup>1</sup> Uma transformação linear  $A \in \mathcal{L}(E)$  é chamada **diagonalizável** se, e somente se, existe uma base  $\mathcal{U}$  de  $E$  tal que a matriz  $\mathbf{a} = [A]_{\mathcal{U}}$  de  $A$  é da forma diagonal. Neste caso, os elementos de  $\mathcal{U}$  são os autovetores de  $A$  e a diagonal da matriz  $\mathbf{a}$  contém os autovalores de  $A$ .

# Aula 26



## Capítulo 13

# Operadores ortogonais

13.1 Matrizes

13.2 Operadores

13.3 Decomposição polar

### 13.4 Exercícios

1. Dê os seguintes exemplos:
  - (a) Uma matriz invertível cujas linhas são duas a duas ortogonais mas as colunas não são.
  - (b) Uma matriz (não-quadrada) cujas linhas são ortogonais e têm a mesma norma, mas as colunas não são ortogonais.
  - (c) Uma matriz cujas linhas (e colunas) são duas a duas ortogonais mas as normas das linhas são diferentes.
2. Para quaisquer bases ortonormais  $\mathcal{U} = (\xi_1, \dots, \xi_n)$  e  $\mathcal{V} = (\eta_1, \dots, \eta_n)$  de  $E$ , prove que existe um operador ortogonal  $A \in \mathcal{L}(E)$  tal que

$$A\xi_1 = \eta_1, \quad \dots, \quad A\xi_n = \eta_n.$$

No caso  $E = \mathbb{R}^3$  e se as bases dadas são formadas pelos vetores

$$\begin{aligned} \xi_1 &= \frac{1}{3}(1, 2, 2), & \xi_2 &= \frac{1}{3}(2, 1, -2), & \xi_3 &= \frac{1}{3}(2, -2, 1), \\ \eta_1 &= \frac{1}{7}(2, 3, 6), & \eta_2 &= \frac{1}{7}(6, 2, -3), & \eta_3 &= \frac{1}{7}(3, -6, 2), \end{aligned}$$

determine a matriz  $A$  na base canônica  $\mathcal{E} = (e_1, e_2, e_3)$  de  $\mathbb{R}^3$ .

3. Se uma matriz triangular é ortogonal, prove que ela é diagonal e seu quadrado é igual à matriz identidade.
4. Seja  $\mathbf{a} = [a_1 \ \dots \ a_n] \in M(1 \times n)$  tal que  $a_1^2 + \dots + a_n^2 = 1$ . Prove que  $\mathbf{a}^T \mathbf{a} \in M(n \times n)$  é uma matriz de uma projeção ortogonal. Determine a imagem e o núcleo dessa projeção.
5. Ache uma matriz ortogonal  $4 \times 4$  cujos elementos são todos da forma  $\pm \frac{1}{2}$ .
6. Ache a *decomposição polar*<sup>1</sup> da matriz

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}.$$

7. Obtenha a decomposição polar da matriz

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} \sqrt{2} & 1 & 1 \\ -\sqrt{2} & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}.$$

---

<sup>1</sup>  $\mathbf{a} = \mathbf{p}\mathbf{u}$  onde  $\mathbf{u}$  é ortogonal e  $p$  satisfaz  $\mathbf{p}^T = \mathbf{p}$  e  $\langle \mathbf{p}, v \rangle \geq 0$  para todo vetor  $v$ .



## Capítulo 14

# Operadores hermitianos



# Aula X



# 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 distância  $\text{dist}(\mathcal{O}, v)$  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



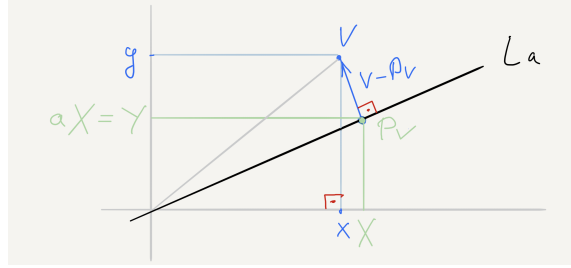


Figura A.1: Dois ângulos retângulos - usando Pitágoras duas vezes

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  $(L_a)^\perp$  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

$$(L_a)^\perp = R_{\pi/2}L_a = \left\{ \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ at \end{bmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\} = \{(-at, t) \mid t \in \mathbb{R}\}$$

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).  $\square$

## A.5 Existência de subespaço invariante ( $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ )

Nesta seção suponhamos que  $A$  é um operador linear num espaço vetorial real  $E$  de dimensão finita  $n \geq 1$ .

**Teorema A.5.1** (Teorema 9.3.1). *Um operador linear  $A$  em  $E$  admite um subespaço invariante  $F$  de dimensão 1 ou 2.*

A prova do teorema precisa de preparação.

**Definição A.5.2.** Seja  $\mathbb{K}$  um corpo. Um polinômio da forma

$$p = p(x) = a_0 + a_1x + \cdots + 1 \cdot x^m \in \mathcal{P}(\mathbb{K})$$

é chamado de **mônico** (o coeficiente  $a_m$  da potencia máxima deve ser  $1 \in \mathbb{K}$ ). Um polinômio não-constante  $p$  é chamado de **irredutível** se não é um produto

$$p \neq p_1 \cdots p_k$$

de polinômios  $p_i$  de grau  $< m$  e é chamado de **redutível** no caso contrário.

Observações:

- 1) Todo polinômio de grau 1 – chamado de **fator linear** – é irredutível.
- 2) Ser irredutível depende do corpo. Por exemplo, os polinômios de grau dois

$$x^2 - 1 = (x + 1)(x - 1), \quad x^2 + 1 = (x + i)(x - i)$$

são redutível como polinômios complexos (elementos de  $\mathcal{P}(\mathbb{C})$ ), mas só o primeiro é redutível como polinômio real (elemento de  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$ ).

**Teorema A.5.3** (Teorema fundamental da álgebra). *Todo polinômio  $p$  não-constante com coeficientes complexos tem uma raiz complexa, equivalentemente  $p$  pode ser escrito na forma*

$$p(x) = c(x - \alpha_1) \cdots (x - \alpha_m) \tag{A.5.1}$$

onde  $c, \alpha_1, \dots, \alpha_m$  são números complexos.

*Demonstração.* Para existência de uma raiz complexa veja [Art91, Thm. 9.1, p. 527] e para a representação equivalente como produto de fatores lineares veja [Art91, Ex. 1.6, p. 391] cuja prova usa [Art91, Cor. 3.20, p. 358].  $\square$

**Corolário A.5.4.** *Um polinômio mônico real  $p$  de grau  $m \geq 1$  fatoriza como produto  $p = p_1 \cdots p_k$  de polinômios mônicos reais irredutíveis  $p_i$  de grau 1 ou 2.*

*Demonstração.* Um polinômio real é complexo e assim  $p$  tem a forma (A.5.1) no teorema fundamental acima com  $c = 1$  como  $p$  é mônico. Os  $\alpha_i$  são complexos o que não exclui real. Se um  $\alpha_i$  não é real o complexo conjugado  $\bar{\alpha}_i$  também é uma raiz, assim igual a um dos  $\alpha_j$ , porque  $p$  é um polinômio real. Mas o produto  $(x - \alpha_i)(x - \bar{\alpha}_i) = x^2 - (\alpha_i + \bar{\alpha}_i)x + \alpha_i\bar{\alpha}_i$  é um polinômio real. Assim os fatores em (A.5.1) ou são linear e real ou são complexos mas combinam em pares cujo produto é um polinômio quadrático real (irredutível).  $\square$

**Definição A.5.5.** Dado um operador linear  $A \in \mathcal{L}(E)$  e um polinômio real

$$p = p(x) = a_0 + a_1x + \cdots + a_nx^n \in \mathcal{P}(\mathbb{R})$$

definimos um operador linear em  $E$  assim

$$p(A) := a_0I_E + a_1A + \cdots + a_nA^n \in \mathcal{L}(E)$$

**Lema A.5.6.** Dado  $A \in \mathcal{L}(E)$ , então existe um polinômio mônico irreduzível  $q \in \mathcal{P}(\mathbb{R})$  de grau 1 ou 2 e existe um vetor não-nulo  $v \in E$  tal que  $q(A)v = \mathcal{O}$ .

*Demonstração.* Seja  $n = \dim E$ , então como o espaço vetorial  $\mathcal{L}(E)$  tem dimensão  $n^2$ , veja Corolário 4.1.15, o conjunto de  $n^2 + 1$  elementos

$$\{I_E, A, A^2, \dots, A^{n^2}\}$$

é LI. Por isso existem coeficientes reais  $\alpha_i$ , não todos nulos, tal que

$$\mathcal{O} = \alpha_0I_E + \alpha_1A + \cdots + \alpha_{n^2}A^{n^2}$$

Seja  $\alpha_m$  o coeficiente não nulo do maior índice. O caso  $m = 0$  é impossível como  $\alpha_0I_E = \mathcal{O}$  implicaria o absurdo  $I_E = \alpha_0^{-1}\mathcal{O} = \mathcal{O}$ . Então  $m \geq 1$  e definindo  $\beta_j := \alpha_j/\alpha_m$  obtemos que

$$\mathcal{O} = \beta_0I_E + \beta_1A + \cdots + \beta_{m-1}A^{m-1} + A^m =: p(A) \in \mathcal{L}(E)$$

O correspondente polinômio real

$$p(\lambda) := \beta_0 + \beta_1\lambda + \cdots + \beta_{m-1}\lambda^{m-1} + \lambda^m$$

é mônico e de grau  $m \geq 1$ . Segundo Corolário A.5.4 obtemos que

$$p = p_1 \cdots p_k$$

onde os  $p_i$  são polinômios mônicos reais irreduzíveis de grau 1 ou 2. Como

$$\mathcal{O} = p(A) = p_1(A) \cdots p_k(A)$$

pelo menos um dos operadores na direita não é invertível, dizemos  $p_i(A)$ . (Caso contrário o operador nulo  $\mathcal{O}$  é invertível – absurdo.) Daí  $q(A) := p_i(A): E \rightarrow E$  não é bijetivo, assim não injetivo, ou seja  $N(q(A)) \neq \{\mathcal{O}\}$ .  $\square$

*Demonstração de Teorema A.5.1 (Existe subespaço invariante de dim. 1 ou 2).* Dado  $A \in \mathcal{L}(E)$ , segundo Lema A.5.6 existe um polinômio mônico irreduzível  $q \in \mathcal{P}(\mathbb{R})$  de grau 1 ou 2 e existe um vetor não-nulo  $v \in E$  tal que

$$\mathcal{O} = q(A)v \tag{*}$$

**Caso  $q$  tem grau 1.** Então  $q$  é da forma  $q(x) = x - \lambda$  para um  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Daí segue de (\*) que  $\mathcal{O} = q(A)v = (A - \lambda I_E)v = Av - \lambda v$ . Por linearidade de  $A$  a

reta  $F := \mathbb{R}v$  é um subespaço invariante por  $A$ .

**Caso  $q$  tem grau 2.** O polinômio é da forma  $q(x) = x^2 + \alpha x + \beta$  para constantes  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$  onde  $\beta \neq 0$  como  $q$  é irredutível. (No caso contrário  $q(x) = x(x+a)$  é redutível.) Então

$$\mathcal{O} \stackrel{(*)}{=} q(A)v = AA v + \alpha A v + \beta v \quad (**)$$

Se  $Av = \mathcal{O}$  obtemos a contradição  $\mathcal{O} = \beta v$ .

•  $\{v, Av\}$  é LI: Suponha por absurdo que  $Av = \mu v$  para um  $\mu \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ . Então obtemos que

$$\mathcal{O} \stackrel{(**)}{=} \mu^2 v + \alpha \mu v + \beta v = \underbrace{(\mu^2 + \alpha \mu + \beta)}_{=q(\mu)} \underbrace{v}_{\neq \mathcal{O}} \Rightarrow q(\mu) = 0$$

mas um polinômio irredutível de grau 2 não pode ter uma raiz real.

• O subespaço  $F$  gerado por  $\{v, Av\}$  tem dimensão 2 e é invariante por  $A$ : Como  $A$  é linear é suficiente mostrar  $Av \in F$  e  $A(Av) \in F$ . Com efeito

$$Av \in F, \quad A(Av) \stackrel{(**)}{=} -\alpha(Av) - \beta v \in F$$

Isso finaliza a prova de Teorema A.5.1. □

# Referências Bibliográficas

[Art91] Michael Artin. *Algebra*. Prentice Hall, Inc., Englewood Cliffs, NJ, 1991.



# Índice Remissivo

- $A|_F$  restrição de  $A \in (X)$ , 104  
 $A^*$  adjunta, 140  
 $A^{-1}$  inversa, 45, 66  
 $Av := A(v)$  operador linear, 43  
 $A = \mathcal{A}(n)$  matrizes anti-simétricas, 30, 40, 144  
 $A_f^B = A_f \in \mathcal{L}(E, F)$ , 47  
 $AX := \{Ax \mid x \in X\}$  imagem do conjunto  $X$  sob  $A$ , 61  
 $C^0(\mathbb{R})$  funções contínuas  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , 26  
 $C^k(\mathbb{R})$  funções  $k$  vezes continuamente diferenciáveis, 26  
 $C^\infty(\mathbb{R})$  funções suaves  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , 26  
 CL combinação linear, 21  
 CLe combinação linear estrita, 20  
 $(E, +, \cdot, \mathbb{K})$  espaço vetorial, 12  
 $E_\lambda$  autosubespaço, 105  
 $\mathcal{E}^n := \{e_1, \dots, e_n\}$  base canônica, 14, 28, 32  
 $\mathcal{E}^\infty := \{e_1, e_2, \dots\}$  base canônica, 15, 28, 32  
 $\mathcal{E}^{m \times n} := \{e^{ij}\}_{i,j}$  base canônica, 32  
 Esp-col( $\mathbf{a}$ ), 16  
 $\mathcal{F}(X, \mathbb{K}) := \{f \mid f : X \rightarrow \mathbb{K}\}$ , 17  
 Fix( $r$ ) conjunto dos pontos fixos, 72  
 aFix( $r$ ) conjunto dos pontos anti-fixos, 72  
 $(G, *)$  grupo, 8  
 $H_\alpha$  hiperplano no  $\mathbb{R}^n$ , 26, 32, 37, 70  
 Im( $A$ ) imagem, 61  
 $I = I_E$  operador identidade, 46  
 $(\mathbb{K}, +, \cdot)$  corpo, 9  
 $\mathbb{K}v$  reta passando  $v$  e  $\mathcal{O}$ , 26  
 LI/LD linearmente in/dep., 22  
 $\mathcal{L}(E, F)$  operadores lineares, 45  
 $\mathcal{L}(E)$  operadores lineares em  $E$ , 46  
 $M(m \times n)$  matrizes  $m \times n$ , 15, 30, 37  
 $\mathcal{A}, \mathcal{S}$  matrizes anti-/simétricas, 30, 40, 144  
 $N(A)$  núcleo, 61  
 $\mathcal{O}$  vetor nulo, 13  
 (oe) operações elementares, 17  
 $\mathcal{P}(\mathbb{K})$  polinômios, 17  
 $\mathcal{P}(\mathbb{R}), \mathcal{P}_n(\mathbb{R})$  polinômios reais e aqueles do grau  $\leq n$ , 26, 37  
 $P = P_{L_a} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  projeção ortogonal sobre a reta  $L_a$ , 57  
 $\mathbf{p}_a \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  matriz da projeção ortogonal, 58  
 $P_{F,G} : E \rightarrow E$  projeção sobre  $F$ , 73  
 $\mathbb{R}^n$  listas ordenadas de  $n$  reais, 14, 37  
 $\mathbb{R}^\infty$  sequências reais, 14  
 $\mathbb{R}_0^\infty$  quase todos membros nulos, 14, 26, 37  
 $R_\theta \in \mathcal{L}(\Pi_O)$  rotação no plano, 55  
 $\mathbf{r}_\theta \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  matriz da rotação, 57  
 $\mathcal{S} = \mathcal{S}(n)$  matrizes simétricas, 30, 40, 144, 150  
 $S = S_{L_a} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  reflexão em torno da reta  $L_a$ , 58  
 $\mathbf{s}_a \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$  matriz da reflexão, 58  
 $S^2 = I_E : E \rightarrow E$  involução, 71  
 $S_{F,G} := P_{F,G} - P_{G,F}$  involução (ou reflexão), 75  
 $\mathcal{SC}(E) = \{(F, G) \mid F \oplus G = E\}$ , 71  
 SL sistema linear, 19, 63  
 SLH sistema linear homogêneo, 19, 34, 169  
 TL transformação (ou operador) linear, 43  
 $\mathbb{1} = \mathbb{1}_n = \text{diag}(1, \dots, 1) \in M(n \times n; \mathbb{K})$  matriz identidade, 15

- $\forall, \exists, \exists!$  “para todos”, “existe”, “existe unicamente”, 3  
 $\text{alg}_\lambda(A)$  multiplicidade algébrica, 110  
 $\rightarrow$  injetivo, 71  
 $\rightarrow$  sobrejetivo, 71  
 $:=$  “definido por”, 3  
 $\simeq$  isomorfismo, 66  
 $\langle X \rangle$  subespaço gerado por  $X$ , 27  
 $\langle v_1, \dots, v_\ell \rangle := \langle \{v_1\} \cup \dots \cup \{v_\ell\} \rangle$ , 27  
 $|X|$  número de elementos de um conjunto  $X$ , 7  
 $|\alpha|$  absoluto de um número  $\alpha$ , 3  
 $\mathbf{a} = (a_{ij})$  matriz, 15  
 $\mathbf{a}^t = (a_{ij}^t = a_{ji})$  matriz transposta, 15  
 $\mathbf{a}_{\bullet k}, \mathbf{a}_{k \bullet}$   $k$ -ésima coluna, linha, 15  
 $\mathbf{a}_{\text{esc}}$  matriz escalonada, 18  
 $a_{ij}$   $i$ -ésima linha,  $j$ -ésima coluna, 15  
 $\det A$  onde  $A \in \mathcal{L}(E)$ , 94  
 $\det \mathbf{a}$  determinante da matriz quadrada  $\mathbf{a}$ , 93  
 $\delta_{ij}$  símbolo de Kronecker, 48  
 $\text{diag}[\lambda_1, \dots, \lambda_n]$  matriz diagonal, 103  
 $e_i \in \mathbb{K}^n$   $i$ -ésimo vetor canônico, 14  
 $\mathbf{e}^{ij}_\mp = \frac{1}{2}(\mathbf{e}^{ij} \mp (\mathbf{e}^{ij})^t) \in \mathcal{A}/\mathcal{S}$ ,  $i \leq j$ , 40  
 $E^*$  espaço dual de  $E$ , 48  
 $\mathbf{g}_{\mathcal{B}} = [g]_{\mathcal{B}}$  matriz do produto interno, 124  
 $g_\lambda(A) := \dim E_\lambda$  multiplicidade geométrica, 105  
 $[a, b], (a, b)$  intervalo fechado, aberto, 3  
 $[\mathbf{a} : b]$  matriz aumentada, 18  
 $[v]_{\mathcal{B}}$  vetor coordenada do vetor  $v$  na base  $\mathcal{B}$ , 34  
 $[v]_{\mathcal{B}}$  vetor coordenada do vetor  $v$  na base  $\mathcal{B}$ , 80  
 $[v] := [v]_{\mathcal{E}^m}$  na base canônica, 34  
 $[v] := [v]_{\mathcal{E}^m}$  na base canônica, 80  
 $[A]_{\mathcal{U}, \mathcal{V}}$  matriz de  $A \in \mathcal{L}(E, F)$ , 81  
 $[A] = [A]_{\mathcal{E}^n, \mathcal{E}^m}$  nas bases canôn., 51  
 $[A]_{\mathcal{U}} := [A]_{\mathcal{U}, \mathcal{U}}$ , 81  
 $[A] := [A]_{\mathcal{E}}$  na base canônica, 81  
 $p_A(\lambda)$  caso  $\dim E = 2$ , 111  
 $p_A(\lambda)$  polinômio característico de  $A$ , 110  
 $\langle \cdot, \cdot \rangle_0$  produto euclidiano em  $\mathbb{R}^n$ , 120  
 $\langle \cdot, \cdot \rangle_*$  produto interno em  $E^*$ , 122  
 $\text{posto}(A) := \dim \text{Im}(A)$ , 62  
 $\text{pr}_F$  projeção ortogonal sobre subespaço  $F$ , 133  
 $\text{pr}_u$  projeção ortogonal sobre reta  $\mathbb{R}u$ , 127  
 $\text{pc}(\mathbf{a})$  posto-coluna, 50  
 $\text{pl}(\mathbf{a})$  posto-linha, 50  
 $p(A)$  polinômio do operador  $A$ , 113, 173  
 $\times, v \times w$  produto vetorial, 88  
 $\times, X \times Y$  produto cartesiano, 8  
 $Y^{\times k} := Y \times \dots \times Y$ , 8, 37  
 $\text{spec } A$  espectro de  $A \in \mathcal{L}$ , 104  
 $F \oplus G$  soma direta, 29  
 $X + Y$  soma de subconjuntos, 29  
 $\text{tr } \mathbf{a} := \sum_{i=1}^n a_{ii}$  traço, 40, 89, 144  
 $\cup$  união de conjuntos disjuntos, 7  
 $\hat{v}$  vetor unitário, 121  
 $(\Delta)$  desigualdade triangular, 121  
 $(\text{POS})$  positividade, 121  
 $(\text{SIM})$  simetria, 121  
 $(\Delta)$  desigualdade triangular, 121  
 $(\text{HOM})$  homogeneidade, 121  
 $(\text{POS})$  positividade, 121  
 $(\text{BL})$  bi-linearidade, 119  
 $(\text{POS})$  positividade, 119  
 $(\text{SIM})$  simetria, 119  
adição  
de funções, 17  
adjunta, 140  
auto-adjunto, 149  
autovalor, 104  
multiplicidade algébrica, 110  
multiplicidade geométrica, 105  
autovetor, 104  
base, 31  
canônica, 14, 15, 28, 32  
das matrizes  $m \times n$ , 32  
extensão, 133  
ordenada, 31, 46  
ortonormal (ON), 126  
bijetivo, 45, 66  
canônico, 122



- combinação linear, 21
  - 'de vetores', 21
- combinação linear estrita
  - (num conjunto), 20
- complemento ortogonal, 134
- composição
  - de funções, 12
- comutar
  - matrizes, 17
- comutativo
  - diagrama –, 79
- conjunto, 7
  - composto de elementos  $x_1, \dots, x_\ell$ , 3, 7
  - finito, 7
  - gerando, 27
  - linearmente independente LI, 22
  - ordenado, 7
  - que gera, 27
- conjuntos
  - interseção de –, 7
  - união de –, 7
- convolução, 45
- coordenadas
  - de um vetor, 34
  - no plano, 2
- corpo, 9
- decomposição
  - de vetores, 29
- determinante
  - de uma matriz quadrada, 93
  - de uma transformação linear, 94
- diagonalizável, 103, 109, 158
- diagrama
  - comutativo, 79
- distância, 121
  - entre dois pontos, 121
  - no  $\mathbb{R}^2$ , 127
- dualidade, 122
- eixo, 2
- elemento neutro
  - aditivo, 9
  - multiplicativo, 9
- escalares, 13
- espaço dual  $E^*$ , 48
- espaço métrico, 121
- espaço vetorial, 12
  - base, 31
  - com produto interno, 119
  - normado, 121
  - real ( $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ), 49
  - subespaço, 25
  - trivial, 14
- espaço-coluna, 16
- espaço-linha, 16
- extensão
  - base ON, 133
- fechado sob uma operação, 25
- funções
  - adição de –, 17
  - composição de –, 12
  - multiplicação de –, 12
- funcional
  - $\mathbb{K}$ -linear, 48
  - linear, 48
  - real, 48
- gráfico, 77
- Gram-Schmidt (GS), 131
- grau
  - de um polinômio, 17
- grupo, 8
  - abeliano, 9
- hiper, 37
- hiperplano, 26, 32, 70
- homomorfismo, 43
- homotetia, 82
- imagem, 61
- independência linear
  - de um conjunto, 22
- inimigo da clareza
  - desnecessidade, 20
- injetivo, 45, 71
- interseção de conjuntos, 7
- invariante
  - subespaço –, 104
- inversa, 66

- à direita, 63
- à esquerda, 65
- de um operador linear, 45
- invertível, 66
- transformação linear, 45
- involução, 71
  - $S_{F,G}$ , 75
  - $S_{F,G}$  em torno de  $F$ , 75
  - linear, 74
- isomorfismo, 45, 66
  - inversa, 45
- Kronecker
  - símbolo de  $-$ , 48
- lei
  - da corte, 8
- linearidade, 43
- linearmente in/dependente, 22
- métrica, 121
  - induzida, 121
- mônico
  - polinômio  $-$ , 17
- matriz
  - anti-/simétrica, 30, 40
  - aumentada, 18
  - de passagem, 83
  - de passagem entre bases, 79
  - de uma transformação linear, 51, 81
  - entradas da  $-$ , 15
  - escalonada, 18
    - pivôs, 18
  - identidade  $\mathbb{1}$ , 15
  - linhas e colunas, 15
  - operações elementares numa  $-$ , 17
  - positiva, 124
  - produto  $-$ , 16
  - projeção ortogonal, 58
  - reflexão, 58
  - rotação, 57
  - traço de uma  $-$  quadrada, 40, 89, 144
  - transposta  $\mathbf{a}^t$ , 15
- matrizes
  - anti-simétricas, 30, 40, 144
  - comutam, 17
  - semelhante, 85
  - simétricas, 30, 40, 144, 150
  - triangulares
    - inferiores, 40
- monômios, 28, 32
- multiplicação
  - de funções, 12
- multiplicidade
  - algébrica, 110
  - geométrica, 105
- núcleo, 61
- norma, 121
  - induzida, 121
- operações elementares numa matriz, 17
- operador
  - identidade, 46
- operador linear, 43
  - auto-adjunto, 149
  - em  $E$ , 46
  - inversa, 45
- operador linear – veja **transformação linear**, 103
- origem, 14
- ortogonal
  - complemento  $-$ , 134
  - subconjunto  $-$ , 126
  - vetores, 126
- ortonormal (ON)
  - base  $-$ , 126
  - subconjunto  $-$ , 126
- par
  - de subespaços complementares, 71, 73
- perpendicular
  - vetores, 126
- pivôs, 18
- polinômio, 17, 26
  - de grau  $\leq n$ , 26
  - grau de um  $-$ , 17
  - irreduzível, 172
  - mônico, 17, 172

- raíz, 110
  - determinar, 112
- polinômio característico, 110, 111
- ponto
  - anti-fixo, 72
  - fixo, 72
- positiva
  - matriz  $-$ , 124
- posto
  - coluna, 50
  - linha, 50
  - transformação linear, 62
- produto
  - cartesiano, 8, 37
  - escalar (= interno), 119
  - euclidiano, 120
  - interno, 119
  - matriz, 16
  - vetorial  $\times$ , 88
- produto interno
  - induzido em  $E^*$ , 122
- projeção, 71, 73
  - $P_{F,G}$  sobre  $F$ , 73, 150
  - ortogonal, 57, 150
    - sobre reta, 127
    - sobre subespaço, 133
- projeção ortogonal
  - matriz da  $-$ , 58
- raíz de um polinômio, 110
  - determinar, 112
- reflexão
  - $S_{F,G}$ , 75
  - em torno de uma reta, 58
  - matriz da  $-$ , 58
- relação
  - de equivalência, 67
- restrição, 104
- rotação, 55
  - matriz de  $-$ , 57
  - no plano, 1
- semelhante
  - matrizes  $-$ , 85
- sistema de
  - coordenadas
    - no plano, 2
- sistema de coordenadas, 80
- sistema linear (SL), 19, 63
  - inomogeneidade, 19
  - resolver “de baixo para cima”, 19
- sistema linear homogêneo (SLH), 19, 34
- sobrejetivo, 45, 71
- soma
  - de subconjuntos, 29
  - direta, 29
- spectro, 104
- subconjunto
  - ortogonal, 126
  - ortonormal (ON), 126
  - translação de  $-$ , 29
- subconjuntos
  - herdam LI, 33
  - soma de  $-$ , 29
- subespaço
  - invariante, 104
  - vetorial, 25
- subespaços
  - complementares, 71, 73
  - soma direta de  $-$ , 29
- teorema
  - decomposição única de vetores, 29
- traço, 40, 89, 144
- transformação linear
  - adjunta, 140
  - auto-adjunto, 149
  - diagonalizável, 103
  - gráfico, 77
  - inversa, 66
  - invertível, 66
  - matriz de uma  $-$ , 81
  - restrição, 104
- transformação linear (TL), 43
- translação, 29
- transposta, 15
- união de conjuntos, 7
- verdade vazia, 22
- vetor

- decomposição, 29
  - unitário, 121
- vetor coordenada, 34, 80
- vetor nulo, 13
- vetores, 13
  - ortogonais/perpendicular, 126