

Álgebra Linear

Um Livro Colaborativo

21 de Setembro de 2017

Organizadores

Diego Marcon Farias - UFRGS

Rafael Rigão Souza - UFRGS

Pedro Henrique de Almeida Konzen - UFRGS

Licença

Este trabalho está licenciado sob a Licença Creative Commons Atribuição-CompartilhaIgual 3.0 Não Adaptada. Para ver uma cópia desta licença, visite <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0/> ou envie uma carta para Creative Commons, PO Box 1866, Mountain View, CA 94042, USA.

Nota dos organizadores

Este livro é parte de nosso projeto de escrita colaborativa de recursos educacionais abertos. Nosso objetivo é produzir um material didático no nível de graduação de excelente qualidade e de acesso livre pela colaboração entre professores e alunos de universidades, institutos de educação e demais interessados em tópicos de álgebra linear.

O sucesso deste projeto depende da colaboração! Edite você mesmo o livro, dê sugestões ou nos avise de erros e imprecisões. Toda a colaboração é bem vinda. Saiba mais visitando o repositório oficial do livro:

<https://github.com/livroscolaborativos/AlgebraLinear>

Desejamos-lhe ótimas colaborações!

Prefácio

Em construção ... Caso deseja colaborar com a escrita deste livro, veja como em:
<https://github.com/livroscolaborativos/AlgebraLinear>

Conteúdo

| | |
|---|------------|
| Organizadores | ii |
| Licença | iii |
| Nota dos organizadores | iv |
| Prefácio | v |
| Sumário | vii |
| 1 Semana 1 | 1 |
| 1.1 Sistemas Lineares | 1 |
| 1.2 Formas escalonadas e formas escalonadas reduzidas | 3 |
| 1.3 Algoritmo de escalonamento | 4 |
| 1.4 Existência e unicidade de solução | 7 |
| 1.4.1 Sistemas que possuem apenas uma solução | 7 |
| 1.4.2 Sistemas impossíveis ou inconsistentes | 7 |
| 1.4.3 Sistemas com mais de uma solução | 8 |
| 1.4.4 Conclusões | 8 |
| 2 Semana 2 | 10 |
| 2.1 Vetores | 10 |
| 2.1.1 Representação matricial para sistemas Lineares | 12 |
| 2.2 Combinações lineares de vetores | 13 |
| 2.3 Sistemas lineares e combinações lineares das colunas | 15 |
| 3 Semana 3 | 17 |
| 3.1 Dependência e independência linear | 17 |
| 3.2 Independência linear e sistemas lineares | 18 |
| 3.3 Transformações lineares | 20 |
| 3.4 Matriz de uma transformação linear | 20 |
| 3.5 Transformações injetoras, sobrejetoras e invertíveis | 21 |
| 3.5.1 Transformações lineares injetoras | 22 |
| 3.5.2 Transformações lineares sobrejetoras | 23 |
| 3.5.3 Transformações lineares invertíveis | 23 |
| 4 Semana 4 | 24 |
| 4.1 Produto de matrizes | 24 |
| 4.1.1 Exemplos | 25 |
| 4.1.2 Uma interpretação para resolução de sistemas lineares | 26 |
| 4.2 Matriz transposta | 26 |
| 4.3 Matriz inversa | 27 |
| 4.3.1 Caso 2×2 | 27 |
| 4.3.2 Algoritmo para ordem maior | 29 |
| 4.3.3 Aplicação na resolução de sistemas lineares | 30 |
| 4.3.4 Uma primeira caracterização de matrizes invertíveis | 31 |

| | | |
|-----------|---|-----------|
| 5 | Semana 5 | 32 |
| 5.1 | Interpretações de sistemas lineares e de matrizes invertíveis | 32 |
| 5.1.1 | Caracterizações de matrizes invertíveis | 35 |
| 5.2 | Espaços vetoriais | 36 |
| 5.2.1 | Subespaços vetoriais | 37 |
| 5.2.2 | Espaço nulo | 38 |
| 5.2.3 | Espaço coluna | 39 |
| 6 | Semanas 6 e 7 | 40 |
| 6.1 | Espaços vetoriais | 40 |
| 6.2 | Bases de espaços vetoriais | 40 |
| 6.2.1 | Espaço nulo | 42 |
| 6.2.2 | Espaço coluna | 43 |
| 6.3 | Teorema do núcleo e da imagem | 44 |
| 6.4 | Matriz de mudança de coordenadas | 44 |
| 7 | Semana 9 | 46 |
| 8 | Semana 10 | 47 |
| 8.1 | Autovalores, autovetores e autoespaços associados | 47 |
| 8.2 | Diagonalização | 50 |
| 9 | Semana 11 | 52 |
| 9.1 | Comprimento, ângulos e o produto escalar | 52 |
| 9.2 | Ortogonalidade | 54 |
| 9.3 | Bases ortogonais e ortonormais | 57 |
| 10 | Semana 12 | 60 |
| 10.1 | Projeção ortogonais sobre subespaços | 60 |
| 10.2 | Distância a subespaços e a melhor aproximação | 62 |
| 10.3 | O Processo de ortogonalização de Gram-Schmidt | 63 |
| 10.4 | Fatoração QR e matrizes ortogonais | 67 |
| 10.5 | Matrizes Ortogonais preservam comprimento e ângulo | 69 |
| 11 | Semana 13 | 71 |
| 11.1 | Método dos Mínimos Quadrados | 71 |
| 11.2 | Fatoração QR e Mínimos Quadrados | 74 |
| 11.3 | Regressão Linear Simples | 74 |
| 11.4 | Regressão não linear | 77 |
| 11.5 | Regressão linear múltipla | 78 |
| 12 | Semanas 14 e 15 | 81 |
| 12.1 | Matrizes simétricas | 81 |
| 12.1.1 | Formas quadráticas | 84 |
| 12.1.2 | Diagonalização de formas quadráticas | 86 |
| 12.1.3 | Aplicação à classificação de cônicas | 87 |
| 12.2 | Problemas de otimização restritos à esfera | 89 |
| 12.3 | Matrizes simétricas e demonstração do Teorema Espectral | 91 |
| 12.3.1 | Prova do Teorema Espectral | 93 |
| | Colaboradores | 94 |

1

Semana 1

1.1 Sistemas Lineares

Começamos nosso estudo diretamente com um exemplo:

Exemplo 1. Considere o sistema linear que consiste de duas equações e duas variáveis

$$\begin{cases} x + 3y = 1 \\ 2x - y = -2 \end{cases} \quad (1.1)$$

Nosso objetivo é descobrir o valor (ou todos os valores) das variáveis x e y que satisfazem a ambas equações.

Solução 1. Ao multiplicar toda a primeira equação por -2 , não alteramos a solução do sistema, pois, caso quiséssemos voltar ao sistema original, bastaria dividir a primeira equação do sistema abaixo por -2 . Ficamos assim com o sistema

$$\begin{cases} -2x - 6y = -2 \\ 2x - y = -2 \end{cases}.$$

Em seguida, somamos as duas equações e mantemos uma delas.

$$\begin{cases} -2x - 6y = -2 \\ -7y = -4 \end{cases}.$$

Este sistema também tem as mesmas soluções do anterior, pois podemos a qualquer hora retornar ao sistema original fazendo (linha 2) $-$ (linha 1).

Em verdade, manter a equação da primeira linha multiplicada por -2 não ajuda em nada na resolução do sistema e voltaremos à equação original. Além disso, na linha dois já podemos isolar a variável y e descobrir o seu valor. Ficamos então com o sistema:

$$\begin{cases} x + 3y = 1 \\ -7y = -4 \end{cases} \quad (1.2)$$

Observamos, finalmente, que a solução do último sistema (que é a mesma do sistema original) já está muito fácil de ser obtida. Sabemos o valor de y pela segunda equação e, para descobrir o valor de x , basta usar a primeira equação:

$$y = \frac{4}{7} \implies x + 3 \cdot \frac{4}{7} = 1 \implies x = 1 - \frac{12}{7} = -\frac{5}{7}.$$

Podemos escrever a solução do sistema como

$$\begin{cases} x = -5/7 \\ y = 4/7 \end{cases} \triangleleft$$

O símbolo \triangleleft acima nas nossas notas indica o fim de uma solução, exemplo ou observação. Em seguida, fazemos algumas observações.

Observação 2. O sistema linear como o acima possui duas equações e duas variáveis e por isto é conhecido como um sistema linear 2×2 (lê-se dois por dois). Mais geralmente, um sistema linear com m equações e n variáveis é conhecido como um sistema linear $m \times n$ (lê-se m por n).

Observação 3. Sistemas 2×2 são dos mais simples de resolver e por isso o método acima pode parecer desnecessariamente complicado. Mas, como veremos, este método pode ser aplicado para qualquer sistema. Logo, é essencial que se entenda completamente todos os seus passos para um bom acompanhamento do que está por vir.

Vamos analisar a solução apresentada acima mais de perto. Para chegar do sistema linear em (1.1) para o sistema em (1.2), fizemos uma sequência de operações que:

- não alteram a solução do sistema linear original e que;
- resumidamente, podem ser descritas como *adicionar um múltiplo da linha um na linha dois*.

Que a solução permanece a mesma pode ser justificado tal qual está na “Solução 1” acima.

Operações nas linhas de um sistema que não alteram o conjunto de soluções são chamadas de **operações elementares**. São as seguintes:

1. Multiplicar uma linha por uma constante;
2. Trocar duas linhas de lugar;
3. Somar um múltiplo de uma linha a outra linha.

Um artifício que torna todo o processo mais “automático” é o de formar uma tabela de números com os coeficientes do sistema:

$$\begin{cases} x + 3y = 1 \\ 2x - y = -2 \end{cases} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 3 & 1 \\ 2 & -1 & -2 \end{array} \right].$$

A tabela de números da direita é conhecida como a **matriz aumentada associada ao sistema linear**. Vamos nos referir às linhas da matriz associada como ℓ_1 e ℓ_2 . Deste modo, “adicionar um múltiplo da linha 1 na linha dois” corresponde a fazer:

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 3 & 1 \\ 2 & -1 & -2 \end{array} \right] \xrightarrow{-2\ell_1 + \ell_2 \text{ em } \ell_2} \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 3 & 1 \\ 0 & -7 & -4 \end{array} \right].$$

Para este tipo de operação, olhamos para as colunas da matriz associada, fizemos mentalmente (ou em uma folha de rascunho) os cálculos envolvidos e preenchemos os valores na respectiva linha da nova matriz que está à direita:

$$(-2) \cdot 1 + 2 = 0, \quad (-2) \cdot 3 + (-1) = -7, \quad (-2) \cdot 1 + (-2) = -4.$$

Exemplo 4. Consideramos agora um sistema com três equações e três variáveis;

$$\begin{cases} x + 2y + z = 12 \\ x - 3y + 5z = 1 \\ 2x - y + 3z = 10 \end{cases}.$$

Vamos diretamente escrever a matriz aumentada associada ao sistema, que é a matriz com os coeficientes da variável x na primeira coluna, os coeficientes da variável y na segunda coluna, os coeficientes de z na terceira coluna e os coeficientes independentes na última coluna:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 1 & -3 & 5 & 1 \\ 2 & -1 & 3 & 10 \end{array} \right].$$

Em seguida, utilizamos operações elementares nas linhas como no exemplo anterior. Ao substituir $-\ell_1 + \ell_2$ em ℓ_2 , obtemos

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & -5 & 4 & -11 \\ 2 & -1 & 3 & 10 \end{array} \right].$$

Ou seja, eliminamos o valor 1 da primeira posição da segunda linha (em outras palavras, eliminamos a variável x da segunda equação). Prosseguindo com a eliminação dos valores abaixo da diagonal principal da matriz, obtemos:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & -5 & 4 & -11 \\ 2 & -1 & 3 & 10 \end{array} \right] \xrightarrow{-2\ell_1 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & -5 & 4 & -11 \\ 0 & -5 & 1 & -14 \end{array} \right] \xrightarrow{-\ell_2 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & -5 & 4 & -11 \\ 0 & 0 & -3 & -3 \end{array} \right].$$

Voltando à notação original do sistema, obtemos

$$\begin{cases} x + 2y + z = 12 \\ -5y + 4z = -11 \\ -3z = -3 \end{cases}$$

Por causa do seu formato, este sistema é dito estar em **forma triangular** ou ainda que o sistema é **triangular**.

Como já tínhamos percebido no nosso primeiro exemplo, sistemas triangulares são fáceis de resolver. Pela última equação concluímos que $z = 1$. Substituindo este valor na segunda equação, obtemos

$$-5y + 4 = -11 \implies y = 3.$$

Finalmente, substituindo estes dois valores na primeira equação, obtemos

$$x + 2 \cdot 3 + 1 = 12 \implies x = 5.$$

Portanto, a solução para o sistema é $(x, y, z) = (5, 3, 1)$. \triangleleft

Esta técnica de resolver sistemas lineares é importante por ser aplicável a sistemas de qualquer ordem e é conhecida como **escalonamento** ou **eliminação Gaussiana**.

1.2 Formas escalonadas e formas escalonadas reduzidas

Vimos dois exemplos de como resolver sistemas lineares por escalonamento. Vamos agora introduzir uma terminologia, esperando tornar o método mais sistemático.

Dizemos que uma matriz está em **forma escalonada** quando

1. As linhas que contêm apenas zeros estão abaixo das demais.
2. O primeiro elemento não nulo de uma linha, conhecido como **elemento líder**, está em uma coluna à direita do elemento líder da linha acima.

Estas duas condições *implicam* que os elementos que estão abaixo de elementos líder são todos iguais a zero.

Por exemplo,

$$\begin{bmatrix} 1 & a_0 & a_1 & a_2 & a_3 \\ 0 & 0 & 2 & a_4 & a_5 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & a_6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad (1.3)$$

é uma matriz em forma escalonada. Notamos que os coeficientes a_1, a_2, a_3, a_4, a_5 e a_6 podem ser quaisquer números sem alterar o fato de a matriz estar em forma escalonada.

Outros exemplos, retirados livro do David C. Lay:

$$\begin{bmatrix} \blacksquare & a_0 & a_1 & a_2 \\ 0 & \blacksquare & a_3 & a_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & \blacksquare & a_1 & a_2 & a_3 & a_4 & a_5 & a_6 & a_7 & a_8 \\ 0 & 0 & 0 & \blacksquare & a_9 & a_{10} & a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \blacksquare & a_{15} & a_{16} & a_{17} & a_{18} & a_{19} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \blacksquare & a_{20} & a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \blacksquare & a_{24} \end{bmatrix}.$$

Quando uma matriz está em forma escalonada, as posições marcadas com \blacksquare são chamadas de **posições de pivô**. Observe que, caso a matriz não esteja em forma escalonada, o elemento líder de uma linha pode não estar na posição de pivô. Dizemos também que uma coluna é

uma **coluna pivô** quando a coluna possui uma posição de pivô. Por exemplo, na primeira matriz acima, as duas primeiras colunas são colunas pivô enquanto a terceira e a quarta não são.

Uma matriz estará em **forma escalonada reduzida** quando:

1. Está na forma escalonada;
2. Todos os elementos líder são iguais a 1 e são os únicos elementos não nulos das suas colunas.

Por exemplo,

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & b_1 & 0 & b_2 \\ 0 & 1 & b_3 & 0 & b_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & b_4 \end{bmatrix}$$

é uma forma escalonada reduzida da matriz da fórmula (1.3) acima.

Quanto aos outros exemplos, temos

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & b_1 & b_2 \\ 0 & 1 & b_3 & b_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & 1 & b_1 & 0 & 0 & 0 & b_5 & b_6 & 0 & b_8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & b_{11} & b_{12} & 0 & b_{14} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & b_{16} & b_{17} & 0 & b_{19} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & b_{20} & b_{21} & 0 & b_{23} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & b_{24} \end{bmatrix}.$$

Observação 5. A forma escalonada reduzida ainda não apareceu na seção anterior quando estávamos resolvendo sistemas, mas notamos que poderia ter sido utilizada para automatizar ainda mais o processo de resolução do sistema. Vamos retomar o Exemplo 4. Fazendo mais algumas operações elementares, é possível transformar a matriz aumentada do sistema em uma matriz em forma escalonada reduzida:

$$\begin{aligned} & \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & -5 & 4 & -11 \\ 0 & 0 & -3 & -3 \end{array} \right] \xrightarrow{\ell_2 \div (-5) \text{ e } \ell_3 \div (-3)} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & 1 & -4/5 & 11/5 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \\ & \xrightarrow{\frac{4}{5}\ell_3 + \ell_2 \text{ em } \ell_2} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{-\ell_3 + \ell_1 \text{ em } \ell_1} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 0 & 11 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{-2\ell_2 + \ell_1 \text{ em } \ell_1} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]. \end{aligned}$$

A última matriz acima está em forma escalonada reduzida e está associada ao sistema

$$\begin{cases} x & = 5 \\ y & = 3 \\ z & = 1 \end{cases}$$

que, na verdade, já é a solução explícita do sistema original.◁

1.3 Algoritmo de escalonamento

Sistematicamente, encontramos a forma escalonada de uma matriz aplicando os seguintes passos:

1. Analisar a primeira coluna pivô – da esquerda para a direita, esta é a primeira coluna que possui algum elemento diferente de zero – e, se necessário, aplicar operações elementares para que o elemento da primeira linha (esta é a posição de pivô!) passe a ser diferente de zero;
2. A partir de operações elementares, eliminar todos elementos que estão abaixo do elemento na posição de pivô que obtivemos no Passo 1;
3. Desconsiderando por um momento a primeira linha, procuramos pela próxima coluna pivô – aquela que tem algum elemento não nulo *abaixo da primeira linha*. Se necessário, aplicar operações elementares para que, na segunda linha, o elemento passe a ser diferente de zero;

4. A partir de operações elementares, eliminar todos elementos que estão abaixo do elemento na posição de pivô que obtivemos no Passo 3;
5. Desconsiderando por um momento a primeira e a segunda linhas, procuramos pela próxima coluna pivô – aquela que tem algum elemento não nulo *abaixo da primeira linha e da segunda linha*. Se necessário, aplicar operações elementares para que, na segunda linha, o elemento passe a ser diferente de zero;
6. A partir de operações elementares, eliminar todos elementos que estão abaixo do elemento na posição de pivô que obtivemos no Passo 5 e assim por diante.

Essencialmente, são apenas dois passos que se repetem até que se esgotem as colunas que possuem posição de pivô. Vejamos um exemplo.

Exemplo 6. Considere a matriz

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & -3 & -1 & 2 & -11 \\ 0 & 0 & 6 & 2 & -4 & 22 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & 2 & -3 \end{bmatrix}.$$

Passo 1. A primeira coluna pivô é a terceira. Escolhemos um elemento não nulo da terceira coluna para ocupar a posição de pivô. Por exemplo, a segunda linha. Trocando a primeira e a segunda linhas de lugar (esta é uma operação elementar), obtemos:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & -1 & 2 & -11 \\ 0 & 0 & 6 & 2 & -4 & 22 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & 2 & -3 \end{bmatrix}.$$

Passo 2. Eliminar os elementos abaixo do 2 que está na posição de pivô da terceira coluna:

$$\begin{aligned} &\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & -1 & 2 & -11 \\ 0 & 0 & 6 & 2 & -4 & 22 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & 2 & -3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\frac{3}{2}\ell_1 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 & 1/2 & 1 \\ 0 & 0 & 6 & 2 & -4 & 22 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & 2 & -3 \end{bmatrix} \\ &\xrightarrow{-3\ell_1 + \ell_4 \text{ em } \ell_4} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 & 1/2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & 2 & -3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\ell_1 + \ell_5 \text{ em } \ell_5} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 & 1/2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Passo 3. A partir de agora, vamos essencialmente repetir o processo já realizado até agora. Notamos que a próxima coluna que contém elementos não nulos (sem olhar para a primeira linha!) é a quarta coluna. Portanto, esta é uma coluna pivô e vamos posicionar um elemento não nulo na segunda linha. Por exemplo, podemos trocar a segunda e a terceira linhas.

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 & 1/2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix}.$$

Antes de prosseguir, podemos ainda simplificar alguns cálculos multiplicando linhas por escalares (fazer isso é realizar uma operação elementar!):

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 & 1/2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix} \xrightarrow{2 \cdot \ell_3 \text{ e } (-1) \cdot \ell_4} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix}$$

Passo 4. Prosseguimos como no Passo 2 para eliminar todos os elementos que estão abaixo da posição de pivô da quarta coluna:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix} \xrightarrow{-\ell_2 + \ell_4 \text{ em } \ell_4} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{-2\ell_2 + \ell_5 \text{ em } \ell_5} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Passo 5. Finalmente, identificamos a coluna 5 como coluna pivô e obtemos uma matriz em forma escalonada ao deixar um elemento não nulo na posição de pivô:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} .\triangleleft$$

Agora, para obter a forma escalonada reduzida *a partir da forma escalonada*, primeiramente aplicamos os passos acima para obter uma matriz em forma escalonada. Em seguida, aplicamos outros passos iterativos:

1. Começar pela posição de pivô mais à *direita* e eliminar os elementos não nulos *acima* da posição de pivô;
2. Se necessário, dividir a linha pelo valor do elemento líder (que está na posição de pivô) para que o elemento líder fique igual a 1;
3. Repetir os primeiros passos para o elemento líder na próxima (da direita para a esquerda) coluna pivô.

Observamos que poderíamos ter primeiro realizado o Passo 2 e depois o Passo 1 se julgássemos que seria mais simples para efetuar os cálculos.

Exemplo 7. Voltamos ao Exemplo 6. Identificando novamente as posições de pivô:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & \mathbf{2} & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & \mathbf{1} & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -\mathbf{1} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} .$$

O mais da direita é o -1 da quinta coluna. Eliminando os termos não nulos acima, obtemos:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\ell_3 + \ell_2 \text{ em } \ell_2} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{-\ell_3 + \ell_1 \text{ em } \ell_1} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 & 0 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} .$$

A próxima posição de pivô mais à direita é o 1 na linha 2, coluna 4. Eliminando o termo não nulo acima, obtemos:

$$\xrightarrow{-\ell_2 + \ell_1 \text{ em } \ell_1} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} .$$

Finalmente, dividimos a primeira linha por 2 e a terceira linha por -1 para chegar na forma escalonada reduzida da matriz inicial:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

1.4 Existência e unicidade de solução

1.4.1 Sistemas que possuem apenas uma solução

Os sistemas que vimos até agora possuíam apenas uma solução. Esta propriedade, como veremos, nem sempre é válida. No entanto, é fácil de identificar quando um sistema possui solução única analisando a forma escalonada da matriz associada: **quando todas as colunas referentes às variáveis da equação possuírem posição de pivô**. Por exemplo,

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 3 & 1 \\ 0 & -7 & -4 \end{array} \right], \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 0 & -5 & 4 & -11 \\ 0 & 0 & -3 & -3 \end{array} \right], \left[\begin{array}{cccc|c} 2 & 0 & 0 & 0 & 10 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -12 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right].$$

De fato, todas as matrizes com esta propriedade tem em sua forma escalonada reduzida a matriz identidade do lado esquerdo da barra que separa as variáveis e os valores do lado direito da igualdade do sistema:

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -5/7 \\ 0 & 1 & 4/7 \end{array} \right], \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right], \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -12 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right].$$

Escrevendo o sistema associado as estas últimas matrizes, é fácil de ver que a solução será única.

1.4.2 Sistemas impossíveis ou inconsistentes

Nem todo sistema linear possui solução. Um exemplo simples deste fato é

$$\begin{cases} x + y = 1 \\ x + y = 2 \end{cases} \quad (1.4)$$

É claro que $x + y$ não pode ser ao mesmo tempo igual a 1 e igual a 2; portanto, o sistema não possui solução. O fato de o sistema não possuir solução – ser **inconsistente** – nem sempre é tão fácil de ser identificado apenas olhando para o sistema. Mas esta propriedade salta aos olhos quando analisamos a forma escalonada da matriz associada ao sistema. De fato, na matriz escalonada de um sistema inconsistente aparece uma linha da forma

$$[0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ | \ a],$$

com uma constante $a \neq 0$. Esta linha representa no sistema uma equação do tipo $0 = a \neq 0$, que é impossível de ser satisfeita.

No sistema da fórmula (1.4) acima, temos a matriz aumentada

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{array} \right] \xrightarrow{-\ell_1 + \ell_2 \text{ em } \ell_2} \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right].$$

Logo, nosso sistema é equivalente ao sistema impossível

$$\begin{cases} x + y = 1 \\ 0 = 1 \end{cases}.$$

1.4.3 Sistemas com mais de uma solução

Com exceção da subseção anterior, todos os sistemas que resolvemos anteriormente possuíam apenas uma solução. Vejamos um exemplo onde este não é o caso.

Exemplo 8. Resolver

$$\begin{cases} 3x_2 - 6x_3 + 6x_4 + 4x_5 = -5 \\ 3x_1 - 7x_2 + 8x_3 - 5x_4 + 8x_5 = 9 \\ 3x_1 - 9x_2 + 12x_3 - 9x_4 + 6x_5 = 15 \end{cases}.$$

A matriz aumentada associada a este sistema é

$$\left[\begin{array}{ccccc|c} 0 & 3 & -6 & 6 & 4 & -5 \\ 3 & -7 & 8 & -5 & 8 & 9 \\ 3 & -9 & 12 & -9 & 6 & 15 \end{array} \right].$$

Transformando esta matriz em sua forma escalonada reduzida (faça todos os cálculos!), obtemos

$$\left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 0 & -2 & 3 & 0 & -24 \\ 0 & 1 & -2 & 2 & 0 & -7 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 4 \end{array} \right],$$

que é equivalente ao sistema linear

$$\begin{cases} x_1 - 2x_3 + 3x_4 = -24 \\ x_2 - 2x_3 + 2x_4 = -7 \\ x_5 = 4 \end{cases}$$

Neste sistema x_5 possui um valor fixo igual a 4, mas as outras variáveis tem dois graus de liberdade. De fato, atribuindo valores quaisquer para x_3 e x_4 , obtemos os valores de x_1 e x_2 pelas duas primeiras equações acima e temos uma solução do sistema. Diferentes escolhas dos parâmetros x_3 e x_4 geram soluções diferentes.

Uma forma sistemática de analisar a situação é a seguinte: As variáveis correspondentes a colunas que possuem posição de pivô são chamadas de **variáveis dependentes** e as demais são chamadas de **variáveis livres**. Assim, podemos escrever

$$\begin{cases} x_1 = 2x_3 - 3x_4 - 24 \\ x_2 = 2x_3 - 2x_4 - 7 \\ x_3, x_4 \text{ livres} \\ x_5 = 4 \end{cases}$$

e o sistema possui infinitas soluções.◁

1.4.4 Conclusões

Ao analisar a matriz aumentada associada a um sistema linear, concluiremos *inevitavelmente* que uma das seguintes situações é válida:

- Todas as colunas referentes às variáveis do sistema possuem posição de pivô, *e.g.*,

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -6 & 6 \\ 0 & -8 & 11 & \pi \\ 0 & 0 & 12 & -9 \end{array} \right].$$

Neste caso, vimos que o sistema possui **apenas uma solução**. Nota que *esta possibilidade apenas é possível se tivermos um sistema com o número de equações igual ao número de variáveis*.

- Caso a coluna referentes à alguma variável do sistema não possua posição de pivô, teremos duas possibilidades

- (i) Alguma coluna não é coluna pivô mas não existem linhas inconsistentes, *e.g.*,

$$\left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 3 & 2 & -6 & 2 & 6 \\ 0 & -8 & 4 & 11 & -1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 12 & 1 & -9 \end{array} \right].$$

Neste caso, as variáveis referentes a colunas que não são pivô (na matriz acima, colunas 3 e 5) podem ser consideradas variáveis livres e o sistema **possui infinitas soluções**.

- (ii) Alguma coluna não é coluna pivô mas existem linhas que são inconsistentes, *e.g.*,

$$\left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 3 & 2 & -6 & 2 & 6 \\ 0 & -8 & 4 & 11 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -9 \end{array} \right].$$

Neste caso, **não existem soluções** para o sistema, pois uma das equações é impossível de ser satisfeita.

Concluimos assim que *um sistema linear ou não possui solução, ou tem apenas uma solução ou então possui infinitas soluções*. São estes três todos os casos possíveis e podemos decidir em qual estamos apenas olhando para a forma escalonada da matriz aumentada associada ao sistema.

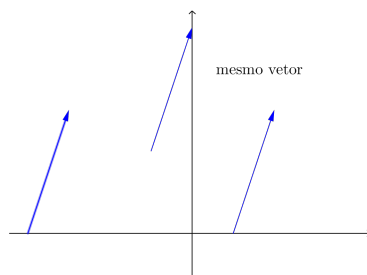
2

Semana 2

Existem maneiras diferentes de representar e de interpretar elementos de Álgebra Linear. Nesta parte, vemos algumas das principais.

2.1 Vetores

Um **vetor** no espaço tridimensional é um objeto com magnitude, direção e sentido bem definidos. Assim sendo, ao representar um vetor como na figura abaixo, não importa onde está o seu ponto inicial. Todas as setas representam o mesmo vetor.



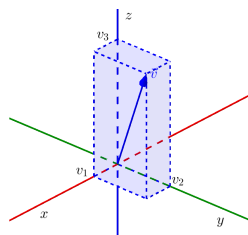
Fixando o sistema de coordenadas Cartesiano usual e usando a origem como referência, podemos introduzir coordenadas:

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = v_1 \vec{e}_1 + v_2 \vec{e}_2 + v_3 \vec{e}_3,$$

onde

$$\vec{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \vec{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{e}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Intuitivamente, podemos pensar que o sistema de coordenadas Cartesiano fixa a origem como sendo o ponto inicial do vetor e o ponto (v_1, v_2, v_3) do espaço tridimensional como o ponto final.



No livro “Álgebra Linear e suas Aplicações”, de David Lay, vetores são representados por letras em **negrito**. Nestas notas, utilizamos uma setinha em cima da letra para indicar um vetor.

Raramente vamos confundir o ponto (v_1, v_2, v_3) com o vetor

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}.$$

De qualquer maneira, é bom estar atento, pois outros textos podem fazê-lo.

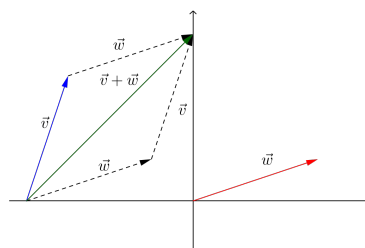
O conjunto de todos os vetores com três componentes como acima é chamado de \mathbb{R}^3 (leia-se “erre três”). Em coordenadas, se tivermos

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{w} = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{bmatrix},$$

podemos definir a **soma de vetores** componente a componente:

$$\vec{v} + \vec{w} := \begin{bmatrix} v_1 + w_1 \\ v_2 + w_2 \\ v_3 + w_3 \end{bmatrix}.$$

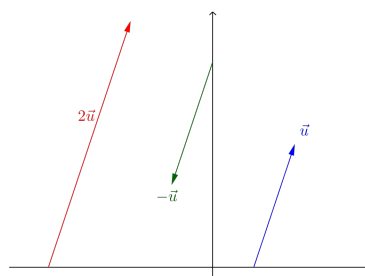
Geometricamente, isto pode ser interpretado como segue:



A **multiplicação** do vetor \vec{v} **por escalar** $k \in \mathbb{R}$ é definida como:

$$k\vec{v} := \begin{bmatrix} kv_1 \\ kv_2 \\ kv_3 \end{bmatrix}.$$

Geometricamente,



Estas considerações que fizemos também são válidas para outro número de componentes, com a possível perda de visualização geométrica, no caso de quatro ou mais componentes.

Mais geralmente, um vetor \vec{v} do conjunto \mathbb{R}^n pode ser pensado como um objeto com n componentes:

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_{n-1} \\ v_n \end{bmatrix} = v_1 \vec{e}_1 + v_2 \vec{e}_2 + \cdots + v_{n-1} \vec{e}_{n-1} + v_n \vec{e}_n,$$

onde

$$\vec{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \vec{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \dots, \quad \vec{e}_{n-1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \vec{e}_n = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

A soma de vetores é dada em coordenadas por:

$$\vec{v} + \vec{w} := \begin{bmatrix} v_1 + w_1 \\ v_2 + w_2 \\ \vdots \\ v_{n-1} + w_{n-1} \\ v_n + w_n \end{bmatrix}.$$

A multiplicação por escalar por:

$$k\vec{v} := \begin{bmatrix} kv_1 \\ kv_2 \\ \vdots \\ kv_{n-1} \\ kv_n \end{bmatrix}.$$

2.1.1 Representação matricial para sistemas Lineares

Na linguagem da seção anterior, nós dizemos que dois vetores são iguais quando todas as suas componentes são iguais. Desta forma, podemos interpretar as equações de um sistema linear

$$\begin{cases} x + 3y = 1 \\ 2x - y = -2 \end{cases}$$

como uma igualdade entre vetores de \mathbb{R}^2 , isto é, de vetores com duas componentes:

$$\begin{bmatrix} x + 3y \\ 2x - y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Além disso, é desta forma que surge naturalmente o **produto de uma matriz por um vetor**:

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix},$$

definido de modo que as duas últimas igualdades acima signifiquem a mesma coisa. Esta última notação é conhecida como a **forma matricial** do sistema linear.

Exemplo 9. O sistema, que já apareceu nas notas da semana anterior

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 = 12 \\ x_1 - 3x_2 + 5x_3 = 1 \\ 2x_1 - x_2 + 3x_3 = 10 \end{cases}$$

pode ser representado matricialmente por

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \\ 2 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}.$$

De forma mais sucinta,

$$\boxed{A\vec{x} = \vec{b}}$$

onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \\ 2 & -1 & 3 \end{bmatrix}, \quad \vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}, \quad \text{e } \vec{b} = \begin{bmatrix} 12 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}.$$

Chegamos a esta conclusão colocando os coeficientes da primeira variável x_1 na primeira coluna, os coeficientes da segunda variável x_2 na segunda coluna e os coeficientes da terceira variável x_3 na terceira coluna. \triangleleft

Mais geralmente, uma matriz do tipo $m \times n$ (leia-se “ m por n ”) é uma matriz com m linhas e n colunas:

$$A = (a_{ij}) = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

e pode estar associada a um sistema com m equações e n variáveis, já que o produto

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix},$$

quando visto componente a componente, representa:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

2.2 Combinações lineares de vetores

Uma **combinação linear** dos vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ é um vetor da forma:

$$\vec{v} = x_1\vec{v}_1 + x_2\vec{v}_2 + \cdots + x_k\vec{v}_k = \sum_{i=1}^k x_i\vec{v}_i,$$

onde x_1, x_2, \dots, x_k são números reais. Em outras palavras, uma combinação linear é uma soma de múltiplos dos vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$.

Exemplo 10. Para os vetores

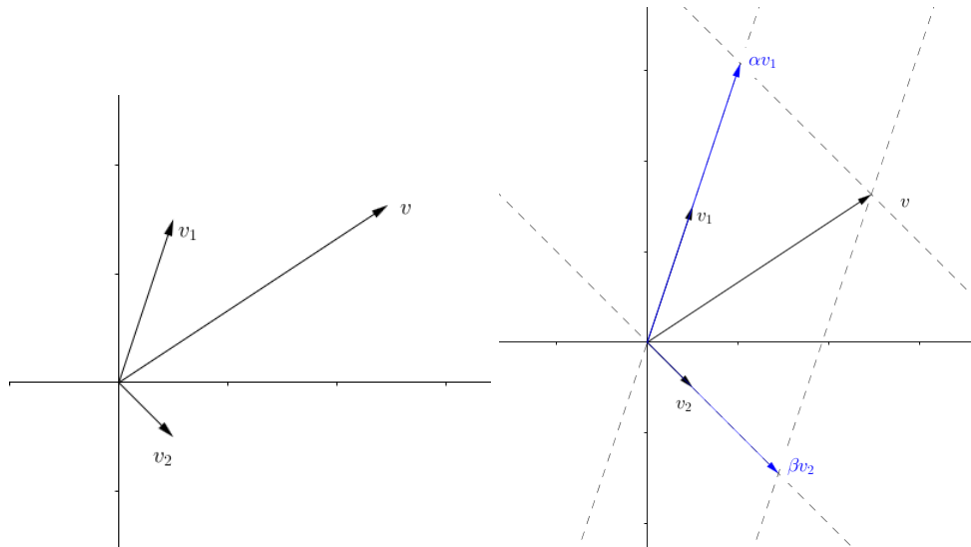
$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix},$$

algumas combinações lineares são:

- $\vec{v}_1 + \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix};$
- $4\vec{v}_1 = 4\vec{v}_1 + 0\vec{v}_2 = 4 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -4 \end{bmatrix};$
- $\vec{v}_2 = 0\vec{v}_1 + 1\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix};$
- $0\vec{v}_1 + 0\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \vec{0}.$

Geometricamente, qualquer vetor do plano pode ser representado como combinação linear de vetores que não são colineares.

Vamos ilustrar este fato na figura abaixo. Por exemplo, para representar o vetor \vec{v} como combinação linear de \vec{v}_1 e \vec{v}_2 , podemos traçar retas paralelas aos vetores, passando pela origem e pela extremidade do vetor \vec{v} , como na figura da direita. Assim, pela interpretação geométrica da soma de vetores (ver início deste capítulo), sabemos que \vec{v} é a soma dos vetores em azul. Mas



estes, por construção, são colineares aos vetores iniciais e logo múltiplos destes. Concluimos que

$$\vec{v} = \alpha \vec{v}_1 + \beta \vec{v}_2,$$

isto é, \vec{v} é uma combinação linear de \vec{v}_1 e \vec{v}_2 . \triangleleft

De forma mais geral, nós dizemos que um vetor $\vec{v} \in \mathbb{R}^m$ é combinação linear dos k vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k \in \mathbb{R}^m$ quando conseguirmos encontrar números reais x_1, x_2, \dots, x_k tais que

$$x_1 \vec{v}_1 + x_2 \vec{v}_2 + \dots + x_k \vec{v}_k = \vec{v}.$$

Nós vamos nos referir a este tipo de equação por **equação vetorial**. Para decidir se um vetor é combinação linear de outros, devemos decidir se existem estes números reais x_1, x_2, \dots, x_k . Escrevendo em coordenadas:

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{21} \\ v_{31} \\ \vdots \\ v_{m1} \end{bmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} v_{12} \\ v_{22} \\ v_{32} \\ \vdots \\ v_{m2} \end{bmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} v_{13} \\ v_{23} \\ v_{33} \\ \vdots \\ v_{m3} \end{bmatrix}, \dots, \vec{v}_k = \begin{bmatrix} v_{1k} \\ v_{2k} \\ v_{3k} \\ \vdots \\ v_{mk} \end{bmatrix}, \vec{v} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix},$$

vemos que encontrar os coeficientes da combinação linear, caso estes existam, equivale a resolver a equação vetorial

$$x_1 \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{21} \\ v_{31} \\ \vdots \\ v_{m1} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} v_{12} \\ v_{22} \\ v_{32} \\ \vdots \\ v_{m2} \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} v_{13} \\ v_{23} \\ v_{33} \\ \vdots \\ v_{m3} \end{bmatrix} + \dots + x_k \begin{bmatrix} v_{1k} \\ v_{2k} \\ v_{3k} \\ \vdots \\ v_{mk} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix},$$

que, por sua vez, é equivalente a

$$\begin{bmatrix} v_{11}x_1 + v_{12}x_2 + v_{13}x_3 + \dots + v_{1k}x_k \\ v_{21}x_1 + v_{22}x_2 + v_{23}x_3 + \dots + v_{2k}x_k \\ v_{31}x_1 + v_{32}x_2 + v_{33}x_3 + \dots + v_{3k}x_k \\ \vdots \\ v_{m1}x_1 + v_{m2}x_2 + v_{m3}x_3 + \dots + v_{mk}x_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}.$$

Mas isto é resolver um sistema linear! Portanto este conceito (aparentemente) novo está intimamente relacionado com tudo o que já tínhamos visto antes.

O **espaço gerado** por todas as combinações lineares dos vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ é denotado por $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k\}$.

- Vimos que o conjunto gerado pelos dois vetores do exemplo anterior é o plano inteiro, isto é, $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\} = \mathbb{R}^2$.
- Nota que o vetor nulo sempre pertence ao espaço gerado, assim como todos os vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$.
- O conjunto gerado por apenas um vetor não nulo representa uma reta.

2.3 Sistemas lineares e combinações lineares das colunas

A associação feita acima pode ser resumida como:

“resolver o sistema linear $A\vec{x} = \vec{b}$ equivale a decidir se o vetor \vec{b} é uma combinação linear das colunas de A ”

ou ainda

“resolver o sistema linear $A\vec{x} = \vec{b}$ equivale a decidir se o vetor \vec{b} pertence ao espaço gerado pelas colunas de A ”

Desta forma, tudo o que já vimos sobre existência de soluções para sistemas lineares pode ser “traduzido” para o contexto de combinações lineares e espaços gerados (faça as traduções!).

Exemplo 11. Considere o sistema linear do Exemplo 9:

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 = 12 \\ x_1 - 3x_2 + 5x_3 = 1 \\ 2x_1 - x_2 + 3x_3 = 10 \end{cases}$$

(i) Vimos que este sistema pode ser representado em **forma matricial** por

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \\ 2 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}.$$

Este formato é interessante principalmente para uma análise mais teórica. Podemos escalonar a matriz para decidir sobre a existência de soluções. Podemos também encarar o sistema como uma equação *aparentemente* escalar $A\vec{x} = \vec{b}$; por exemplo, mais adiante no nosso curso, vamos tentar entender quando que pode fazer sentido escrever a solução como $\vec{x} = A^{-1}\vec{b}$; isto é o que se faria em uma equação linear escalar (adiantando: nem sempre se pode fazer isso!).

(ii) Também podemos representar o sistema como uma **matriz aumentada associada**:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 12 \\ 1 & -3 & 5 & 1 \\ 2 & -1 & 3 & 10 \end{array} \right].$$

Esta notação é boa para a resolução do sistema. Escalonando a matriz aumentada associada, conseguiremos dizer se o sistema possui solução (no caso em que uma linha da forma escalonada for contraditória), se o sistema possui apenas uma solução (quando todas as colunas referentes às variáveis do sistema possuem posição de pivô) ou então se existem infinitas soluções (caso sem linhas contraditórias em que existem colunas sem posição de pivô – associadas com variáveis livres).

(iii) Outra forma possível é a **forma vetorial** (equivalentemente **combinação linear das colunas** da matriz associada)

$$x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ -1 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 5 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}.$$

Esta maneira de representar o sistema é favorável para descrições geométricas, pois já vimos como interpretar geometricamente combinações lineares de vetores. Também será interessante futuramente no curso quando a imagem de transformações lineares.

O entendimento dessas interpretações diferentes facilita (e muito!) o entendimento de vários conceitos que veremos mais adiante no nosso curso de Álgebra Linear.

3

Semana 3

3.1 Dependência e independência linear

Nós vimos, por definição, que um vetor $\vec{v} \in \mathbb{R}^m$ é combinação linear dos k vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k \in \mathbb{R}^m$ quando conseguirmos encontrar números reais x_1, x_2, \dots, x_k tais que

$$x_1 \vec{v}_1 + x_2 \vec{v}_2 + \dots + x_k \vec{v}_k = \vec{v}.$$

Vimos também que para decidir se um vetor é combinação linear de outros, devemos verificar se existem estes números reais x_1, x_2, \dots, x_k . Em coordenadas, isto é equivalente a resolver o sistema linear:

$$\begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} & v_{13} & \cdots & v_{1k} \\ v_{21} & v_{22} & v_{23} & \cdots & v_{2k} \\ v_{31} & v_{32} & v_{33} & \cdots & v_{3k} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ v_{m1} & v_{m2} & v_{m3} & \cdots & v_{mk} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ \vdots \\ b_k \end{bmatrix}.$$

Agora, dizemos que os vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k \in \mathbb{R}^m$ são **linearmente independentes (LI)** se nenhum dos vetores puder ser escrito combinação linear dos demais. Uma forma de escrever isto matematicamente é a seguinte:

$\text{Se } x_1 \vec{v}_1 + x_2 \vec{v}_2 + \dots + x_k \vec{v}_k = \vec{0}, \text{ então } x_1 = x_2 = \dots = x_k = 0.$

De fato, imaginem que pelo menos um dos coeficientes acima fosse diferente de zero, digamos $x_2 \neq 0$. Daí podemos dividir por x_2 e conseguiríamos escrever o vetor \vec{v}_2 como combinação linear dos demais:

$$\vec{v}_2 = -\frac{x_1}{x_2} \vec{v}_1 - \frac{x_3}{x_2} \vec{v}_3 - \dots - \frac{x_k}{x_2} \vec{v}_k.$$

Se os vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k \in \mathbb{R}^m$ não forem linearmente independentes, então nós dizemos que eles são **linearmente dependentes (LD)**.

Exemplo 12. Vamos verificar se os vetores

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

são LI ou LD.

Para verificar se são LI, nós devemos considerar a equação vetorial

$$x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \vec{0} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Como a equação é homogênea, temos pelo menos a solução trivial: $x_1 = 0$, $x_2 = 0$ e $x_3 = 0$. Se esta for a única solução, então os vetores são LI. Se existir alguma outra solução que não seja a trivial, então os vetores são LD.

Resolver a equação vetorial equivale a resolver o sistema linear

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

É fácil de ver que a única solução deste sistema é a trivial e, portanto, os vetores são LI. Se este sistema não fosse fácil de resolver, deveríamos começar a resolvê-lo por escalonamento, como de costume. \triangleleft

Exemplo 13. Analisamos agora os vetores

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Como no exemplo anterior, para verificar se são LI, nós devemos considerar a equação vetorial

$$x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Como a equação é homogênea, temos pelo menos a solução trivial: $x_1 = 0$, $x_2 = 0$ e $x_3 = 0$. Se esta for a única solução, então os vetores são LI. Se existir alguma outra solução que não seja a trivial, então os vetores são LD.

Resolver a equação vetorial equivale a resolver o sistema linear

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Em um sistema com mais variáveis do que equações, podemos não ter soluções (no caso de alguma linha inconsistente) ou podemos ter infinitas soluções (no caso de haver variáveis livres). Não é possível ter unicidade. Como já sabemos que em um sistema homogêneo, sempre temos pelo menos a solução trivial $x_1 = 0$, $x_2 = 0$, $x_3 = 0$ e $x_4 = 0$, podemos concluir que existem infinitas soluções. Logo, o conjunto de vetores é LD.

O argumento que utilizamos no Exemplo 13 acima é geral e se aplica em várias situações. Temos

Se $k > m$, então os vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k \in \mathbb{R}^m$ são necessariamente LD.

Desta forma, não existem quatro vetores LI em \mathbb{R}^3 . Não conseguiríamos encontrar sete vetores LI em \mathbb{R}^5 e assim por diante.

Façamos agora algumas observações gerais sobre independência linear:

- O vetor nulo, mesmo que sozinho, é LD. Se $\vec{v} = \vec{0}$ estiver em um conjunto de vetores, este conjunto será automaticamente LD.
- Ao considerarmos apenas dois vetores \vec{u} e \vec{v} , dizer que estes vetores são LD significa que eles são múltiplos um do outro e, portanto, colineares.
- Veremos mais adiante no curso que a dimensão do espaço gerado por vetores linearmente independentes é exatamente o número de vetores. Desta maneira, concluiremos, por exemplo, que o conjunto gerado por dois vetores do espaço tridimensional é um espaço linear de dimensão dois: um plano.

3.2 Independência linear e sistemas lineares

Na última semana (capítulo anterior), vimos que resolver o sistema linear $A\vec{x} = \vec{b}$ equivale a decidir se o vetor \vec{b} é uma combinação linear das colunas de A . Na seção anterior, introduzimos

a questão de decidir se os vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ são LI ou LD. Isto, consequentemente¹, equivale a decidir se existe solução não trivial para o sistema linear homogêneo

$$A\vec{x} = \vec{0},$$

onde a matriz A é formada com os vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ como colunas.

Exemplo 14. Naturalmente, podemos traduzir os exemplos da seção anterior desta forma. Ou seja no Exemplo 12, temos que a matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

tem as colunas linearmente independentes (LI). Por outro lado, as colunas da matriz

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

do Exemplo 13 são linearmente dependentes (LD). <

Podemos pensar ainda de outra forma. Considere uma matriz A de ordem $m \times n$. Para decidir se as colunas de A são LI, devemos procurar por soluções não triviais do sistema linear cuja matriz associada é A . Ao resolver um **sistema homogêneo** por escalonamento, sabemos que

- Se existirem mais colunas do que linhas (*i.e.* $m < n$), então as colunas de A são necessariamente LD.
- Se existirem mais linhas do que colunas (*i.e.* $m > n$), procedemos por escalonamento. Se todas as colunas da matriz A possuírem posição de pivô, então as colunas são LI (pois daí a única solução do sistema homogêneo é a trivial).
- No caso de alguma coluna não possuir posição de pivô, o sistema homogêneo possui pelo menos uma variável livre; logo, as colunas de A são LD.

Exemplo 15. Decidir se as colunas de A são LI:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 & 8 \\ -3 & -1 & 2 & -11 \\ 6 & 2 & -4 & 22 \\ -2 & 1 & 2 & -3 \end{bmatrix}.$$

Como as colunas de A são quatro vetores de \mathbb{R}^4 , pode ser que sejam LI (caso tivesse uma coluna a mais, saberíamos automaticamente serem LD). Aplicando o algoritmo de escalonamento, sabemos que

$$A \sim \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 & 8 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Notando que a última coluna não possui posição de pivô, concluímos que as colunas de A são LD. Isto pois, neste caso, o sistema linear homogêneo associado, $A\vec{x} = \vec{0}$, cuja matriz aumentada associada é

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & -1 & 8 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right],$$

possui uma variável livre (e portanto outras soluções que não a trivial). <

¹Lembra que uma equação vetorial pode ser reescrita como uma equação matricial!

3.3 Transformações lineares

Uma **transformação linear** é um tipo especial de função que associa um vetor a outro vetor

$$T : \{\text{vetores}\} \rightarrow \{\text{vetores}\}$$

e com a propriedade adicional:

$$T(a\vec{u} + b\vec{v}) = aT(\vec{u}) + bT(\vec{v}), \quad \text{para todos } a, b \in \mathbb{R} \quad \text{e todos } \vec{u}, \vec{v}.$$

Em geral, pensamos em uma transformação linear como “transformando um vetor em outro” de forma linear, isto é, satisfazendo a propriedade acima.

Exemplo 16. A aplicação $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por $T(\vec{u}) = 3\vec{u}$ é a transformação linear que transforma um vetor de \mathbb{R}^3 no vetor que tem o triplo do comprimento. Utilizamos a própria fórmula da transformada para verificar que a transformação T é de fato linear:

$$T(a\vec{u} + b\vec{v}) = 3(a\vec{u} + b\vec{v}) = a \cdot 3\vec{u} + b \cdot 3\vec{v} = aT(\vec{u}) + bT(\vec{v}). \triangleleft$$

Exemplo 17. Também é linear a transformação que faz uma rotação de um ângulo $\pi/2$. Tente se convencer geometricamente que esta transformação é uma transformação linear. Voltaremos a este exemplo com mais detalhes na seção seguinte. \triangleleft

Exemplo 18. Consideramos a transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$, que transforma vetores de \mathbb{R}^2 em vetores de \mathbb{R}^3 , dada pela fórmula

$$T(x_1, x_2) = (x_1 - 3x_2, 3x_1 + 5x_2, -x_1 + x_2).$$

Nota que, excepcionalmente, estamos representando os vetores como linhas. É comum quando tratamos de transformações lineares. Esta fórmula nos diz, por exemplo, que os vetores

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$$

são transformados nos vetores

$$T(\vec{u}) = \begin{bmatrix} 1 - 3 \cdot (-1) \\ 3 \cdot 1 + 5 \cdot (-1) \\ -1 + (-1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -2 \\ -2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad T(\vec{v}) = \begin{bmatrix} 0 - 3 \cdot 3 \\ 3 \cdot 0 + 5 \cdot 3 \\ -0 + 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -9 \\ 15 \\ 3 \end{bmatrix}. \triangleleft$$

3.4 Matriz de uma transformação linear

Voltemos à transformação linear

$$T(x_1, x_2) = (x_1 - 3x_2, 3x_1 + 5x_2, -x_1 + x_2)$$

do Exemplo 18. Lembramos que um vetor qualquer de \mathbb{R}^2 pode ser escrito como combinação linear dos vetores

$$\vec{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

De fato,

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2.$$

Logo, utilizando a propriedade de a transformação ser linear, temos que

$$T(\vec{u}) = T(x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2) = x_1 T(\vec{e}_1) + x_2 T(\vec{e}_2).$$

Calculamos $T(\vec{e}_1)$ e $T(\vec{e}_2)$ pela fórmula dada da transformação linear:

$$T(\vec{e}_1) = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad T(\vec{e}_2) = \begin{bmatrix} -3 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Concluimos que

$$T(\vec{u}) = x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} -3 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -3 \\ 3 & 5 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}.$$

Desta forma, associamos uma matriz de ordem 3×2 à transformação linear $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$.

O procedimento que aplicamos acima não é particular do exemplo que analisamos, de modo que é sempre possível associar a uma transformação linear $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ uma matriz A de ordem $m \times n$, chamada **matriz canônica associada à transformação linear** T ou apenas **matriz associada** a T , cujas colunas são os vetores $T(\vec{e}_1), T(\vec{e}_2), T(\vec{e}_3), \dots, T(\vec{e}_n) \in \mathbb{R}^m$ (e portanto n colunas com m componentes cada).

Exemplo 19. A transformação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $T(\vec{u}) = 5\vec{u}$, satisfaz

$$T(\vec{e}_1) = \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad T(\vec{e}_2) = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad T(\vec{e}_3) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix}.$$

Assim, podemos escrever

$$T(\vec{x}) = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}.$$

Exemplo 20. O método acima pode também ser aplicado para conseguirmos uma fórmula para transformações lineares como as do Exemplo 17. Vamos considerar a aplicação $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por

$$T(\vec{x}) = \text{rotação no sentido anti-horário de } \vec{x} \text{ por um ângulo } \theta \in (0, 2\pi).$$

A matriz da transformação linear tem por colunas a imagem por T dos vetores \vec{e}_1 e \vec{e}_2 . Observamos que (ver figura)

$$T(\vec{e}_1) = \begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{bmatrix}, \quad T(\vec{e}_2) = \begin{bmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \end{bmatrix}.$$

Logo, concluímos que

$$T(\vec{x}) = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}.$$

3.5 Transformações injetoras, sobrejetoras e invertíveis

Como de costume, dada uma função $f: A \rightarrow B$, diz-se que A é o domínio de f enquanto B é o contradomínio. A imagem de f é o subconjunto de B que consiste de todos os elementos $y \in B$ tais que $f(x) = y$ ou, intuitivamente, que consiste de “todos os elementos de B que são atingidos pela função f ”.

Na hora de decidir se uma função é invertível ou não, duas propriedades são essenciais:

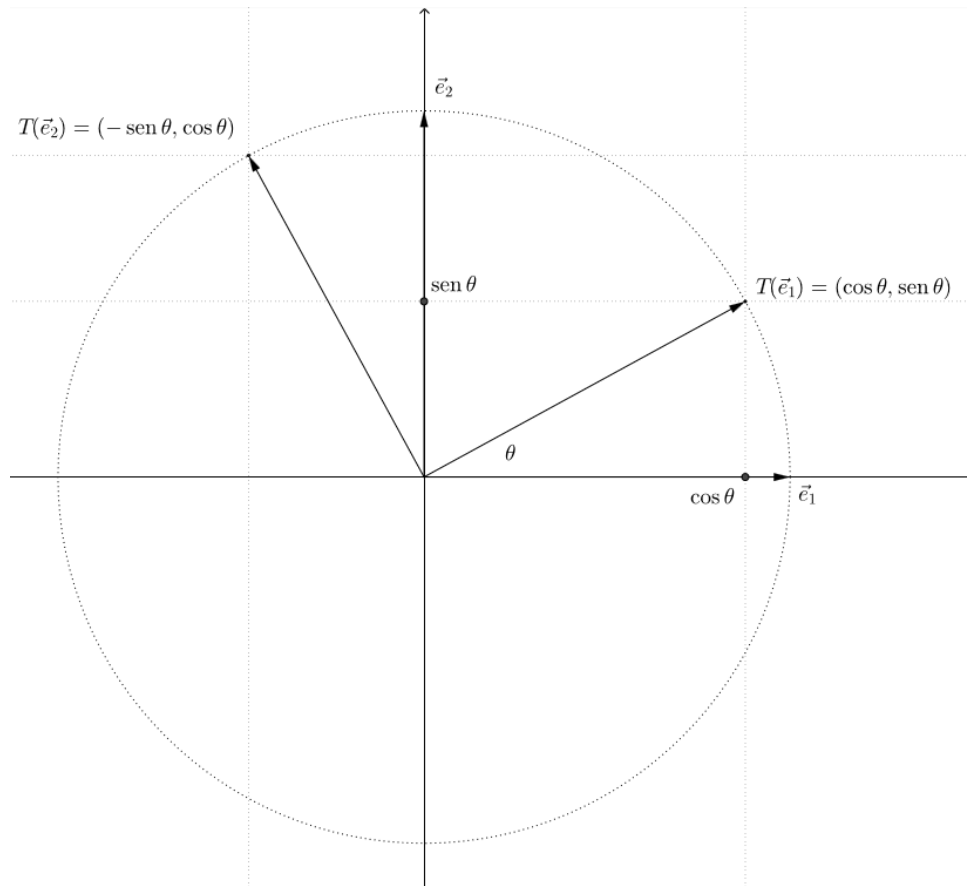
- 1) cada elemento de B ser a imagem de no máximo um elemento de A , caso em que f é dita **injetora** ou **injetiva**;
- 2) a imagem de f ser igual ao contradomínio, caso em que f diz-se **sobrejetora** ou **sobrejetiva**.

Quando estas duas propriedades são satisfeitas, isto é, quando a função f é injetora e sobrejetora, vale que f é **invertível**: podemos encontrar uma função $f^{-1}: B \rightarrow A$ que satisfaz

$$f^{-1}(f(x)) = x, \text{ para todo } x \in A \quad \text{e} \quad f(f^{-1}(y)) = y, \text{ para todo } y \in B.$$

Ao tentarmos encontrar uma **função inversa** f^{-1} , as propriedades de ser injetora e sobrejetora, aparecem naturalmente.

Estas definições são usuais para funções quaisquer. A partir de agora, vamos analisar quando que transformações lineares são injetoras, sobrejetoras e/ou invertíveis. Vamos ver, em particular, que é bem mais fácil estudar tais propriedades para transformações lineares.



3.5.1 Transformações lineares injetoras

A transformação linear $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ é injetora quando, para $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$, a equação

$$T(\vec{x}) = \vec{b}$$

possuir uma única solução ou nenhuma (no máximo uma – comparar com a definição acima). Como vimos, existe uma matriz A de ordem $m \times n$ associada à transformação linear T , de modo que temos que analisar as soluções de

$$A\vec{x} = \vec{b}.$$

Recaimos novamente em um sistema linear!

No caso particular em que $\vec{b} = \vec{0}$, o sistema homogêneo $A\vec{x} = \vec{0}$ sempre possui a solução trivial $\vec{x} = \vec{0}$. Neste caso, para que a transformação linear seja injetora devemos verificar que esta é a única solução de $A\vec{x} = \vec{0}$. Na verdade, é possível verificar que:

T é injetora se, e somente se, $A\vec{x} = \vec{0}$ possui apenas a solução trivial.

Em particular, este caso somente é possível se $n \leq m$ (reler observações que seguem o Exemplo 3).

Justificativa da afirmação. Vamos provar matematicamente que, se soubermos que $A\vec{x} = \vec{0}$ possui apenas a solução trivial, então vale que $A\vec{x} = \vec{b}$ possui no máximo uma solução, para qualquer escolha de vetor \vec{b} . Isto, por sua vez, implica que T é injetora. Caso não existam soluções ou caso exista apenas uma, nada há para provar. Suponhamos que então que existem infinitas soluções (esta seria a única outra possibilidade). Em particular, existiriam duas distintas:

$$\vec{x}_1 \neq \vec{x}_2 \text{ tais que } A\vec{x}_1 = \vec{b} \text{ e também } A\vec{x}_2 = \vec{b}.$$

Por linearidade, temos então que $A(\vec{x}_1 - \vec{x}_2) = \vec{b} - \vec{b} = \vec{0}$. No entanto, nossa hipótese garante que somente existe a solução trivial para a equação $A\vec{x} = \vec{0}$, de modo que deveríamos ter $\vec{x}_1 = \vec{x}_2$. Em outras palavras, se $A\vec{x} = \vec{0}$ possuir apenas a solução trivial, então não existe mais do que uma solução para $A\vec{x} = \vec{b}$. Portanto, T é injetora. \square

Notem que a afirmação acima é também equivalente a

T é injetora se, e somente se, as colunas de A são linearmente independentes.

Vamos deixar exemplos de injetividade para a subseção seguinte (ver Exemplos 21 e 22).

3.5.2 Transformações lineares sobrejetoras

A transformação linear $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ é sobrejetora quando, para todo $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$, a equação

$$T(\vec{x}) = \vec{b}$$

possui alguma solução (comparar com a definição no início desta seção). Seja A a matriz de ordem $m \times n$ associada a T . Assim, para verificar que T é sobrejetora, devemos verificar que, para qualquer $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$, o sistema linear

$$A\vec{x} = \vec{b}$$

possui ao menos uma solução (uma ou infinitas). Isto é equivalente a:

T é sobrejetora se, e somente se, as colunas de A geram todo o espaço \mathbb{R}^m .

Em particular, este caso somente é possível se $n \geq m$ (veremos mais adiante no curso – a imagem da transformação $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ será de dimensão no máximo igual a n).

Exemplo 21. Considere a transformação linear T cuja matriz associada é

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}.$$

Como são quatro colunas de \mathbb{R}^3 , vemos que as colunas são LD e, portanto, T não é injetora.

Por outro lado, a matriz já está em forma escalonada. Vamos analisar se o sistema

$$A\vec{x} = \vec{b} \iff \left[\begin{array}{cccc|c} 5 & 3 & 1 & 1 & b_1 \\ 0 & -1 & 1 & -1 & b_2 \\ 0 & 0 & 0 & 3 & b_3 \end{array} \right]$$

possui solução para todo $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$. De fato, o sistema possui solução (já que nenhuma linha da sua forma escalonada é inconsistente). Em verdade, o sistema possui uma variável livre. Logo, T é sobrejetora.

Exemplo 22. Considere a transformação linear T cuja matriz associada é

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 5 & 7 \\ 0 & -4 \end{bmatrix}.$$

Como são somente duas colunas, é fácil ver que uma não é múltipla da outra: por causa das primeiras componentes, podemos pensar que a primeira coluna é três vezes a primeira, mas verificando a segunda linha já não dá certo $3 \cdot 7 \neq 5$. Logo, as colunas são LI e a transformação T é injetora.

Por outro lado, as colunas de A geram um espaço de dimensão no máximo 2; logo, não geram \mathbb{R}^3 . Portanto, T não é sobrejetora.

3.5.3 Transformações lineares invertíveis

Pelas observações das últimas subseções, só é possível da transformação linear $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ser invertível quando $m = n$, pois T deverá ser ao mesmo tempo injetora e sobrejetora. Veremos na semana seguinte um método para calcular a transformação inversa T^{-1} , que será também uma transformação linear.

4

Semana 4

A operação de soma de matrizes e de multiplicação por escalar são definidas da mesma forma que definimos estas operações para vetores. Na soma, basta somar componente a componente, enquanto que na multiplicação por escalar o que fazemos é multiplicar todas as componentes da matriz pelo escalar (número) dado. Desta forma, por exemplo,

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & \pi & 0 \\ 11 & 11 & -2 & 0 \\ 9 & 0 & 4 & 4 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & 9 \\ -5 & 10 & 2 & 11 \\ -3 & 8 & 0 & -6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+1 & -1+4 & \pi+1 & 0+9 \\ 11-5 & 11+10 & -2+2 & 0+11 \\ 9-3 & 0+8 & 4+0 & 4-6 \end{bmatrix} \\ = \begin{bmatrix} 2 & 3 & \pi+1 & 9 \\ 6 & 21 & 0 & 11 \\ 6 & 8 & 4 & -2 \end{bmatrix}$$

enquanto

$$5 \cdot \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & 9 \\ -5 & 10 & 2 & 11 \\ -3 & 8 & 0 & -6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \cdot 1 & 5 \cdot 4 & 5 \cdot 1 & 5 \cdot 9 \\ 5 \cdot (-5) & 5 \cdot 10 & 5 \cdot 2 & 5 \cdot 11 \\ 5 \cdot (-3) & 5 \cdot 8 & 5 \cdot 0 & 5 \cdot (-6) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 20 & 5 & 45 \\ -25 & 50 & 10 & 55 \\ -15 & 40 & 0 & -30 \end{bmatrix}.$$

4.1 Produto de matrizes

É no produto de matrizes que aparece uma operação diferente do que estamos acostumados. Já vimos como a multiplicação de uma matriz de ordem $m \times n$ por um vetor de \mathbb{R}^n (ou matriz de ordem $n \times 1$) aparece naturalmente quando resolvemos uma sistema linear:

$$A\vec{x} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n \end{bmatrix}.$$

O resultado é um vetor de \mathbb{R}^m (ou matriz de ordem $m \times 1$). Observamos que necessariamente o número de colunas da matriz A deve ser igual ao número de linhas do vetor \vec{x} , para que seja possível realizar o produto como indicado.

Vamos generalizar este procedimento para definir o produto entre duas matrizes de qualquer ordem. Por exemplo, se A é como acima e B é uma matriz B de ordem $n \times 2$, o que vamos fazer é pensar nas colunas de B como dois vetores \vec{b}_1 e \vec{b}_2 e realizar os produtos como já estamos acostumados. O resultado será uma matriz cujas colunas são $A\vec{b}_1$ e $A\vec{b}_2$:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \\ \vdots & \vdots \\ x_n & y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n & a_{11}y_1 + a_{12}y_2 + \cdots + a_{1n}y_n \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n & a_{21}y_1 + a_{22}y_2 + \cdots + a_{2n}y_n \\ \vdots & \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n & a_{m1}y_1 + a_{m2}y_2 + \cdots + a_{mn}y_n \end{bmatrix}.$$

O resultado é portanto uma matriz de ordem $m \times 2$.

De forma mais geral, podemos multiplicar uma matriz A de ordem $m \times n$ por qualquer outra matriz de ordem $n \times p$ e o resultado obtido será uma matriz de ordem $m \times p$. É fácil de lembrar: o número de colunas da primeira matriz deve ser igual ao número de linhas da segunda matriz e a matriz resultante terá por ordem o que “sobrar”:

$$[\cdots]_{m \times n} [\cdots]_{n \times p} = [\cdots]_{m \times p}.$$

As colunas da matriz resultante são obtidas ao fazer o produto da primeira matriz com os vetores que formam as colunas da segunda:

$$AB = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \begin{array}{|c|} \hline \vec{b}_1 \\ \hline \end{array} & \begin{array}{|c|} \hline \vec{b}_2 \\ \hline \end{array} & \cdots & \begin{array}{|c|} \hline \vec{b}_p \\ \hline \end{array} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \begin{array}{|c|} \hline A\vec{b}_1 \\ \hline \end{array} & \begin{array}{|c|} \hline A\vec{b}_2 \\ \hline \end{array} & \cdots & \begin{array}{|c|} \hline A\vec{b}_p \\ \hline \end{array} \end{bmatrix}.$$

Acima, $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_p \in \mathbb{R}^n$ são as colunas da matriz B . Conclua que $A\vec{b}_1, A\vec{b}_2, \dots, A\vec{b}_p \in \mathbb{R}^m$ e que AB é uma matriz de ordem $m \times p$.

4.1.1 Exemplos

Vamos mostrar algumas contas que exemplificam tanto o procedimento quanto algumas das propriedades essenciais do produto de matrizes.

Exemplo 23. Vamos calcular um produto de matrizes utilizando o procedimento explicado na subseção anterior:

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & \pi & 0 \\ 11 & 11 & -2 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & 9 \\ -5 & 10 & 2 & 11 \\ -3 & 8 & 0 & -6 \\ 0 & 2 & -2 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 - 3\pi & -6 + 8\pi & -1 & -2 - 6\pi \\ 50 & 138 & 33 & 232 \end{bmatrix}.$$

O elemento $(AB)_{ij}$ da linha i e coluna j da matriz AB , pode ser obtido ao “multiplicar”¹ a linha i de A pela coluna j de B :

$$\begin{aligned} (AB)_{11} &= 1 \cdot 1 + (-1) \cdot (-5) + \pi \cdot (-3) + 0 \cdot 0 = 6 - 3\pi \\ (AB)_{12} &= 1 \cdot 4 + (-1) \cdot 10 + \pi \cdot 8 + 0 \cdot 2 = -6 + 8\pi \\ (AB)_{13} &= 1 \cdot 1 + (-1) \cdot 2 + \pi \cdot 0 + 0 \cdot (-2) = -1 \\ (AB)_{14} &= 1 \cdot 9 + (-1) \cdot 11 + \pi \cdot (-6) + 0 \cdot 0 = -2 - 6\pi \\ (AB)_{21} &= 11 \cdot 1 + 11 \cdot (-5) + (-2) \cdot (-3) + 0 \cdot 0 = 50 \\ (AB)_{22} &= 11 \cdot 4 + 11 \cdot 10 + (-2) \cdot 8 + 0 \cdot 2 = 138 \\ (AB)_{23} &= 11 \cdot 1 + 11 \cdot 2 + (-2) \cdot 0 + 0 \cdot (-2) = 33 \\ (AB)_{24} &= 11 \cdot 9 + 11 \cdot 11 + (-2) \cdot (-6) + 0 \cdot 0 = 232. \end{aligned}$$

Observamos, a partir deste exemplo, que **o produto de matrizes não é comutativo**. De fato, as matrizes AB e BA sequer tem a mesma ordem. Além disto, pode ser que seja possível calcular AB , mas não BA . Pense, por exemplo, em uma matriz A de ordem 3×2 e em outra matriz B de ordem 2×5 .

Exemplo 24. Uma propriedade de **matrizes quadradas**, isto é, matrizes cujo número de linhas e de colunas é igual, é que o produto delas fornece uma terceira matriz com a mesma ordem:

$$[\cdots]_{n \times n} [\cdots]_{n \times n} = [\cdots]_{n \times n}.$$

Mesmo neste caso, o produto de matrizes **pode não ser comutativo**: é possível encontrar matrizes tais que $AB \neq BA$. Por exemplo,

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

enquanto

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \cdot \triangleleft$$

¹O leitor já familiarizado com geometria analítica pode identificar o elemento ij da matriz resultante como o produto escalar entre a linha i de A e a coluna j de B .

4.1.2 Uma interpretação para resolução de sistemas lineares

Nós podemos pensar em

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \\ \vdots & \vdots \\ x_n & y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \\ \vdots & \vdots \\ b_n & c_n \end{bmatrix}$$

como a forma matricial de escrever dois sistemas lineares que possuem a mesma matriz associada:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} : \quad A\vec{x} = \vec{b}, \quad A\vec{y} = \vec{c}.$$

(por quê?) É possível de resolver os dois sistemas concomitantemente ao escrever uma matriz aumentada generalizada:

$$\left[\begin{array}{cccc|cc} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & b_1 & c_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & b_2 & c_2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & b_n & c_n \end{array} \right]$$

A análise das soluções é feita da mesma forma que aprendemos nas notas da primeira semana. Observem que esta é uma forma de economizar as contas e não precisar escalonar duas vezes a matriz A associada!

Exercício 1. Escrever dois sistemas lineares que possuem a mesma matriz associada. Resolver usando a matriz aumentada generalizada acima.

Evidentemente, este método funcionaria para resolver ao mesmo tempo 3 ou 4 ou 20 sistemas lineares ao mesmo tempo, desde que a matriz associada seja a mesma em todos eles.

4.2 Matriz transposta

A **matriz transposta** de uma matriz A , de ordem $m \times n$, é a matriz A^T que tem por colunas as linhas de A . Consequentemente, A^T é uma matriz de ordem $n \times m$.

Exemplo 25. As transpostas das matrizes

$$A = \begin{bmatrix} -1 \\ 10 \\ -9 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 11 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & -1 & \pi & 0 \\ 11 & 11 & -2 & 0 \\ 9 & 4 & 4 & 4 \end{bmatrix}$$

são, respectivamente, as matrizes

$$A^T = \begin{bmatrix} -1 & 10 & 9 \end{bmatrix}, \quad B^T = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 11 \end{bmatrix}, \quad C^T = \begin{bmatrix} 1 & 11 & 9 \\ -1 & 11 & 4 \\ \pi & -2 & 4 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}.$$

Valem as seguintes propriedades:

- $(A^T)^T = A$
- Linearidade: $(xA + yB)^T = xA^T + yB^T$
- Produto: $(AB)^T = B^T A^T$

Exercício 2. Verifique que estas propriedades são válidas em alguns exemplos (escolha algumas matrizes para fazer as contas).

4.3 Matriz inversa

Agora que temos definido um produto de matrizes, é natural de nos perguntarmos quais das propriedades usuais do produto entre números reais se mantêm válidas.

Por exemplo, a **matriz identidade** I_n é a matriz quadrada de ordem $n \times n$ que tem 1 na diagonal principal e 0 nas demais posições. No caso 3×3 , temos

$$I_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Esta matriz satisfaz $AI_n = A$ para qualquer matriz A de ordem $m \times n$. Da mesma forma, temos $I_n B = B$ para qualquer matriz B de ordem $n \times m$ (observe atentamente os índices!). O nome identidade vem desta propriedade, que é parecida com a propriedade da unidade nos números reais: $1 \cdot x = x = x \cdot 1$.

Existindo a matriz identidade, outra pergunta natural é se existe um inverso multiplicativo. Para números reais, qualquer número não nulo possui:

$$x \in \mathbb{R}, x \neq 0 \implies x^{-1} = \frac{1}{x} \text{ é um inverso multiplicativo,}$$

isto é, satisfaz $x \cdot x^{-1} = 1$.

Vamos procurar por **matrizes inversas**: dada uma matriz A , queremos encontrar uma matriz A^{-1} de modo que

$$AA^{-1} = I_n = A^{-1}A.$$

Escrevemos de duas formas diferentes acima, pois o produto de matrizes não é comutativo. A matriz A^{-1} é chamada a **matriz inversa** de A . Observe que A **deve ser quadrada** (por quê?).

4.3.1 Caso 2×2

Vamos procurar pela inversa de

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}.$$

Escrevemos

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{bmatrix}$$

e queremos descobrir os valores x_1, x_2, y_1, y_2 que satisfazem

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Pela interpretação que demos anteriormente ao produto de matrizes, encontrar

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

é equivalente a resolver ao mesmo tempo os dois sistemas

$$A\vec{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \vec{e}_1 \quad \text{e} \quad A\vec{y} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \vec{e}_2.$$

A ideia é então resolver por escalonamento os sistemas cuja matriz aumentada associada é:

$$\left[\begin{array}{cc|cc} a & b & 1 & 0 \\ c & d & 0 & 1 \end{array} \right].$$

Tem-se

$$\left[\begin{array}{cc|cc} a & b & 1 & 0 \\ c & d & 0 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{c \cdot \ell_1 \text{ e } a \cdot \ell_2} \left[\begin{array}{cc|cc} ac & bc & c & 0 \\ ac & ad & 0 & a \end{array} \right] \xrightarrow{-\ell_1 + \ell_2 \text{ em } \ell_2} \left[\begin{array}{cc|cc} ac & bc & c & 0 \\ 0 & ad - bc & -c & a \end{array} \right]$$

$$\xrightarrow{\ell_2 \div (ad-bc)} \left[\begin{array}{cc|cc} ac & bc & c & 0 \\ 0 & 1 & -c & a \end{array} \right] \xrightarrow{-bc\ell_2 + \ell_1 \text{ em } \ell_1} \left[\begin{array}{cc|cc} ac & 0 & \frac{acd}{ad-bc} & \frac{-abc}{ad-bc} \\ 0 & 1 & \frac{-c}{ad-bc} & \frac{a}{ad-bc} \end{array} \right]$$

$$\xrightarrow{\ell_1 \div ac} \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \frac{d}{ad-bc} & \frac{-b}{ad-bc} \\ 0 & 1 & \frac{-c}{ad-bc} & \frac{a}{ad-bc} \end{array} \right].$$

Daí concluímos (depois colocar em evidência o fator $ad - bc$ que está dividindo) que:

$$A^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix} = \frac{1}{\det A} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}.$$

Nesta última expressão, definimos o **determinante** de uma matriz de ordem 2×2 :

$$\det A = ad - bc$$

e, como foi necessário dividir por este valor, concluímos que:

$$\boxed{\text{só existe a matriz inversa de } A \text{ caso } \det A \neq 0.}$$

Observação 26. Veremos na seção seguinte que o processo que utilizamos para inverter a matriz A funciona para matrizes de qualquer ordem, mas é trabalhoso. No caso de uma matriz 2×2 , talvez seja interessante memorizar a fórmula, já que não é tão complicada. Podemos pensar da seguinte maneira:

- Calculamos $\det A$. Se for diferente de zero, existe a inversa. Nós partimos de A e dividimos pelo determinante.
- Em seguida, trocamos de lugar os elementos da diagonal principal (a e d).
- Finalmente, trocamos o sinal dos elementos da outra diagonal.

Atenção! Este método apenas funciona para matrizes quadradas de ordem 2×2 !

Exemplo 27. Sejam as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}.$$

Calculamos

$$\det A = 1 \cdot 3 - (-1) \cdot 1 = 4 \neq 0.$$

Logo, A possui inversa e temos

$$A^{-1} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3/4 & -1/4 \\ 1/4 & 1/4 \end{bmatrix}.$$

(trocamos de lugar os elementos da diagonal principal e de sinal os elementos da outra diagonal).

Façamos o mesmo para a matriz B :

$$\det B = 1 \cdot 1 - 1 \cdot 0 = 1 \neq 0.$$

Logo,

$$B^{-1} = \frac{1}{1} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

(trocamos de lugar os elementos da diagonal principal – neste caso eram iguais – e de sinal dos elementos da outra diagonal).

Já para a matriz C , temos

$$\det C = (-1) \cdot 2 - 2 \cdot (-1) = 0$$

e portanto C não é invertível (isto é, não existe a matriz inversa C^{-1}). \triangleleft

4.3.2 Algoritmo para ordem maior

Considere uma matriz de ordem $n \times n$:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}.$$

Para obter a matriz inversa, devemos ter:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1n} \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{nn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}.$$

Da mesma forma que na seção anterior, isto é equivalente a resolver simultaneamente os sistemas:

$$A\vec{x}_1 = \vec{e}_1, \quad A\vec{x}_2 = \vec{e}_2, \dots, A\vec{x}_n = \vec{e}_n,$$

onde $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n$ são as colunas da matriz inversa A^{-1} . Assim, devemos escrever a matriz aumentada associada a estes sistemas lineares:

$$\left[\begin{array}{cccc|cccc} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{array} \right]$$

ou, de forma mais sucinta,

$$[A \mid I].$$

Este é o algoritmo de resolução: Deixar a matriz A em forma escalonada reduzida (até chegar na matriz identidade) de modo que as soluções obtidas já serão a matriz inversa de A :

$$[I \mid A^{-1}].$$

Observação 28. Para que seja possível encontrar as soluções, como indicado acima, a forma escalonada da matriz A deve possuir n posições de pivô (caso contrário, algum dos sistemas acima seria impossível), de modo que todas as colunas de A são colunas pivô.

Se A possuir alguma coluna sem posição de pivô, podemos parar imediatamente o algoritmo, pois isto significa que a matriz não é invertível.

Exemplo 29. Vamos decidir se a matriz abaixo é invertível e, em caso afirmativo, determinar a inversa:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 8 & 7 & 9 & 5 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix}.$$

De acordo com o algoritmo, devemos escalonar

$$\left[\begin{array}{cccc|cccc} 2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 8 & 7 & 9 & 5 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 6 & 7 & 9 & 8 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right].$$

Caso a matriz seja invertível, conseguiremos deixar a matriz identidade do lado esquerdo desta matriz aumentada. Começamos eliminando os termos da primeira coluna (abaixo do 2 que está na posição de pivô):

$$\left[\begin{array}{cccc|cccc} 2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 5 & 5 & -4 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 6 & 8 & -3 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{segunda coluna}} \left[\begin{array}{cccc|cccc} 2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 & 2 & -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 4 & 5 & -4 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\begin{aligned}
&\xrightarrow{\text{terceira}} \left[\begin{array}{cccc|cccc} 2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 & 2 & -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 3 & -1 & -1 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{reduzida} - 4^a} \left[\begin{array}{cccc|cccc} 2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -7/2 & 3/2 & 1/2 & -1/2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1/2 & -1 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 3 & -1 & -1 & 1 \end{array} \right] \\
&\rightarrow \left[\begin{array}{cccc|cccc} 2 & 1 & 0 & 0 & 3/2 & 1 & -1 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -3 & 5/2 & -1/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1/2 & -1 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 3/2 & -1/2 & -1/2 & 1/2 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 9/4 & -3/4 & -1/4 & 1/4 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -3 & 5/2 & -1/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1/2 & -1 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 3/2 & -1/2 & -1/2 & 1/2 \end{array} \right].
\end{aligned}$$

Concluimos que

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 9/4 & -3/4 & -1/4 & 1/4 \\ -3 & 5/2 & -1/2 & 0 \\ -1/2 & -1 & 1 & -1/2 \\ 3/2 & -1/2 & -1/2 & 1/2 \end{bmatrix}.$$

Verifique como exercício que esta matriz é de fato a matriz inversa de A , isto é, calcule o produto $A \cdot A^{-1}$ e verifique que resulta em I_4 .

Notamos que, caso nosso único interesse fosse decidir se A é invertível, sem necessariamente calcular sua inversa, poderíamos ter feito o escalonamento de A (nem precisa ser da matriz aumentada $[I \mid A^{-1}]$) e parado o processo quando chegamos em

$$A \sim \left[\begin{array}{cccc} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{array} \right],$$

pois já está claro que todas as colunas possuem posição de pivô. \triangleleft

Exemplo 30. Vamos decidir se a matriz abaixo é invertível e, em caso afirmativo, determinar a inversa:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & -3 \\ -3 & -9 & 9 \end{bmatrix}.$$

De acordo com o algoritmo, devemos escalonar

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & -3 & 0 & 1 & 0 \\ -3 & -9 & 9 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right].$$

Temos

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -4 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -6 & 12 & 3 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -4 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 3 & 1 \end{array} \right].$$

Portanto, a terceira coluna não possui posição de pivô e a matriz A não possui inversa.

4.3.3 Aplicação na resolução de sistemas lineares

Sistemas lineares de ordem $n \times n$

$$A\vec{x} = \vec{b},$$

cujas matriz associada A é invertível, são sistemas que possuem exatamente uma solução, para qualquer vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^n$ (ver Subseção 4.3.4).

A existência da matriz inversa A^{-1} permite-nos multiplicar ambos os lados do sistema por A^{-1} para obter $\vec{x} = A^{-1} \cdot A \vec{x} = A^{-1}\vec{b}$. Logo,

$$\boxed{\vec{x} = A^{-1}\vec{b}.}$$

Exemplo 31. Resolver o sistema

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Já calculamos a matriz inversa no Exemplo 27:

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 3/4 & -1/4 \\ 1/4 & 1/4 \end{bmatrix}.$$

Segue que a solução é

$$\vec{x} = A^{-1}\vec{b} = \begin{bmatrix} 3/4 & -1/4 \\ 1/4 & 1/4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/4 \\ 3/4 \end{bmatrix}. \triangleleft$$

Embora nossa solução do sistema possa parecer “elegante” ao utilizar a matriz inversa, este método é muito ineficiente. Na verdade, escalonar a matriz aumentada associada ao sistema exige um custo computacional muito menor do que calcular a inversa da matriz e, portanto, em geral se usa o escalonamento.

Matrizes inversas têm uma importância mais teórica no nosso curso, como veremos na subseção abaixo.

4.3.4 Uma primeira caracterização de matrizes invertíveis

Vamos, nesta subseção, verificar (provar de forma rigorosa) que

“a matriz A é invertível se, e somente se, o sistema linear $A\vec{x} = \vec{b}$ possui exatamente uma solução, para qualquer vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^n$.”

(\Rightarrow) Se A é invertível, então conseguimos resolver todos os sistemas

$$A\vec{x}_1 = \vec{e}_1, \quad A\vec{x}_2 = \vec{e}_2, \dots, A\vec{x}_n = \vec{e}_n$$

concomitantemente. De fato, qualquer vetor \vec{b} pode ser escrito como

$$\vec{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix} = b_1\vec{e}_1 + b_2\vec{e}_2 + \dots + b_n\vec{e}_n,$$

e daí verificamos que se pode construir uma solução \vec{x} pela fórmula

$$\vec{x} = b_1\vec{x}_1 + b_2\vec{x}_2 + \dots + b_n\vec{x}_n,$$

já que pela linearidade do produto da matriz A por vetores, temos

$$\begin{aligned} A\vec{x} &= b_1A\vec{x}_1 + b_2A\vec{x}_2 + \dots + b_nA\vec{x}_n, \\ &= b_1\vec{e}_1 + b_2\vec{e}_2 + \dots + b_n\vec{e}_n \\ &= \vec{b}. \end{aligned}$$

(\Leftarrow) Reciprocamente, suponhamos que o sistema possua exatamente uma solução, para qualquer vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^n$. Em particular, podemos resolver os sistemas

$$A\vec{x}_1 = \vec{e}_1, \quad A\vec{x}_2 = \vec{e}_2, \dots, A\vec{x}_n = \vec{e}_n$$

e escrever a matriz inversa de acordo com o nosso algoritmo:

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ \vec{x}_1 & \vec{x}_2 & \cdots & \vec{x}_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix}.$$

5

Semana 5

5.1 Interpretações de sistemas lineares e de matrizes invertíveis

Uma das belezas da Álgebra Linear é que diversos conceitos podem ser interpretados de maneiras diferentes. Assim, propriedades intuitivas de uma formulação do problema podem ser traduzidas para outras formulações onde estas propriedades não são tão aparentes.

Um sistema linear pode ser reescrito de diversas maneiras.

1. **Sistema linear:**

$$\begin{cases} 7x_1 - 3x_2 = 2 \\ 3x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ x_2 + 2x_3 = -2 \end{cases}.$$

Aparece na formulação ou modelagem do problema.

2. **Matriz aumentada associada:**

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 7 & -3 & 0 & 2 \\ 3 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -2 \end{array} \right]$$

Esta forma é adequada para resolver o sistema por escalonamento (também conhecido como método de eliminação gaussiana).

3. **Forma matricial:**

$$\begin{bmatrix} 7 & -3 & 0 \\ 3 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} \quad \text{ou} \quad A\vec{x} = \vec{b}.$$

Nesta forma, aparece o produto de uma matriz por um vetor. Depois podemos considerar produto de matrizes e a resolução de sistemas lineares concomitantemente (ver também as notas da Semana 04). Caso a matriz A acima seja invertível, sabemos que o sistema possui apenas uma solução e que

$$\vec{x} = A^{-1}\vec{b}.$$

4. **Forma vetorial ou combinação linear das colunas:**

$$x_1 \begin{bmatrix} 7 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} -3 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix}$$

Aqui, há uma interpretação geométrica. Estudar a existência de soluções do sistema linear é equivalente a se perguntar se o vetor

$$\vec{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix}$$

pode ser escrito como combinação linear dos vetores

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 7 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} -3 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix},$$

que são as colunas da matriz A . Logo, resolver o sistema linear é equivalente a perguntar se \vec{b} está no espaço gerado por \vec{v}_1, \vec{v}_2 e \vec{v}_3 , isto é, se $\vec{b} \in \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$.

5. **Transformações lineares:** Decidir se \vec{b} pertence à imagem da transformação linear $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, definida por:

$$T(x_1, x_2, x_3) = (7x_1 - 3x_2, 3x_1 - x_2 + x_3, x_2 + 2x_3).$$

Apesar de esta ser apenas uma outra maneira de escrever a forma matricial, ela tem uma interpretação diferente, já que traz a linguagem de teoria de funções para o contexto de Álgebra Linear. De fato, vemos que a matriz canônica associada a T é A , de modo que

$$T(\vec{x}) = A\vec{x}$$

e os conceitos introduzidos anteriormente podem ser traduzidos de forma natural. Por exemplo, combinando as interpretações das formas matricial e vetorial, podemos dizer que são equivalentes:

- existir solução do sistema linear $A\vec{x} = \vec{b}$;
- vetor \vec{b} pertencer ao conjunto gerado pelas colunas da matriz A ;
- vetor \vec{b} pertencer à imagem da transformação linear $T(\vec{x}) = A\vec{x}$.

Vamos analisar dois sistemas lineares, com todas as ferramentas que estudamos até agora e com dois objetivos principais: familiarizar ainda mais os leitores com os conceitos até então introduzidos e preparar o caminho para o resultado da subseção seguinte sobre matrizes invertíveis.

Os exemplos abaixo são de sistemas lineares cuja matriz associada é **quadrada**, já que estamos estudando matrizes invertíveis, que devem ser quadradas. De qualquer maneira, alguns raciocínios podem ser adaptados para quaisquer sistemas (quais?).

Exemplo 32. Seja o sistema linear dado acima, cuja matriz aumentada associada é

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 7 & -3 & 0 & 2 \\ 3 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -2 \end{array} \right].$$

Nossa técnica básica de escalonamento permite fazer uma análise de todos os pontos de vista acima. Os primeiros passos do escalonamento podem ser:

$$\begin{aligned} &\xrightarrow{\ell_2 \leftrightarrow \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 7 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & -2 \\ 3 & -1 & 1 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{-(3/7)\ell_1 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 7 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & -2 \\ 0 & 2/7 & 1 & -6/7 \end{array} \right] \\ &\xrightarrow{7 \cdot \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 7 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & -2 \\ 0 & 2 & 7 & -6 \end{array} \right] \xrightarrow{-2\ell_2 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 7 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 3 & -2 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Estas continhas iniciais já revelam muito! Por exemplo:

- Chegamos à forma escalonada e não há linhas do tipo $[0 \ 0 \ 0 \mid 1]$; logo, o sistema possui solução;
- De fato, podemos dizer mais: já que todas as colunas da matriz A possuem posição de pivô, existe apenas uma solução;
- Podemos dizer mais ainda: já que todas as colunas da matriz A possuem posição de pivô, o sistema possuiria solução, quaisquer que fossem os números do lado direito da igualdade, isto é, as coordenadas do vetor \vec{b} ;

- Todas as colunas da matriz A possuem posição de pivô e portanto a forma escalonada reduzida da matriz A será a matriz identidade I_3 . Em particular, seria possível obter a matriz inversa a A , desde que começássemos escalonando a matriz $[A \mid I_3]$.

Agora, vejamos como poderíamos reescrever estas conclusões utilizando os conceitos estudados nas semanas anteriores:

- Para todo $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$, o sistema $A\vec{x} = \vec{b}$ possui exatamente uma solução;
- Todo vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$ pode ser escrito como combinação linear das colunas $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$ de A ;
- Todo vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$ pertence a $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$, espaço gerado pelas colunas de A ;
- $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\} = \mathbb{R}^3$;
- A é equivalente por linhas à matriz identidade I_3 ;
- A é invertível;
- A imagem da transformação linear $T(\vec{x}) = A\vec{x}$ é todo o espaço \mathbb{R}^3 , isto é, T é sobrejetora;
- A equação $T(\vec{x}) = \vec{b}$ possui no máximo uma solução para cada $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$ (de fato, possui exatamente uma!), de modo que T é injetora;
- T é invertível, já que é ao mesmo tempo injetora e sobrejetora.

Todas estas conclusões vieram de alguns passos que levaram a matriz A à sua forma escalonada. Como veremos adiante, ainda mais coisas poderiam ser ditas! \triangleleft

Exemplo 33. Analisamos agora o sistema linear cuja matriz aumentada associada é

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & -3 \\ 3 & -1 & 2 & 0 \end{array} \right].$$

Nossa técnica básica de escalonamento permite fazer uma análise de todos os pontos de vista acima. Os primeiros passos do escalonamento podem ser:

$$\xrightarrow{-3\ell_1 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & -3 \\ 0 & 8 & 2 & -6 \end{array} \right] \xrightarrow{-2\ell_2 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right].$$

Assim como no exemplo anterior, estas contas também revelam toda a estrutura do sistema linear e de sua matriz associada.

- Este sistema possui infinitas soluções, pois possui uma variável livre;
- Nem todas as colunas da matriz A possuem posição de pivô. Consequentemente, escolhas diferentes do vetor \vec{b} , poderiam resultar em um sistema impossível. De fato, foi uma coincidência que nossa última conta foi $(-2) \cdot (-3) + (-6)$, que resultou em um zero. Neste exemplo, qualquer variação na segunda componente de \vec{b} nos daria um sistema impossível:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 1 \\ 3 & -1 & 2 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{-3\ell_1 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 1 \\ 0 & 8 & 2 & -6 \end{array} \right] \xrightarrow{-2\ell_2 + \ell_3 \text{ em } \ell_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -8 \end{array} \right].$$

- É um fato geral: se *nem todas* as colunas de A possuem posição de pivô, podemos encontrar vetores \vec{b} de modo que o sistema seja impossível e vetores \vec{b} cujo sistema possua infinitas soluções;
- A forma escalonada reduzida de A não é a identidade, isto é, A não é equivalente por linhas a I_3 . Em particular, A não é invertível.

Vamos reescrever estas conclusões como no exemplo anterior:

- Existe $\vec{b}_1 \in \mathbb{R}^3$ tal que o sistema $A\vec{x} = \vec{b}_1$ possui infinitas soluções e existe $\vec{b}_2 \in \mathbb{R}^3$ tal que o sistema $A\vec{x} = \vec{b}_2$ possui infinitas soluções;
- Nem todo vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$ pode ser escrito como combinação linear das colunas $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$ de A ;
- Existe $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$ não pertencente a $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$;
- $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\} \neq \mathbb{R}^3$;
- A não é equivalente por linhas à matriz identidade I_3 ;
- A não é invertível;
- A imagem da transformação linear $T(\vec{x}) = A\vec{x}$ não é todo o espaço \mathbb{R}^3 , isto é, T não é sobrejetora;
- A equação $T(\vec{x}) = \vec{b}$ pode possuir mais de uma solução, de modo que T não é injetora;
- T não é invertível, já que não é injetora e nem sobrejetora. \triangleleft

5.1.1 Caracterizações de matrizes invertíveis

A discussão feita na seção anterior é válida para matrizes quadradas de forma geral e vamos enunciar isto em um grande Teorema. A prova deste resultado abaixo segue as mesmas ideias dos exemplos da seção anterior. Não faremos a prova, mas é importante que o leitor esteja familiarizado com estas ideias.

Teorema 34. *Seja A uma matriz quadrada de ordem $n \times n$. As afirmações abaixo são equivalentes (ou todas falsas ou todas verdadeiras):*

1. A é invertível;
2. Existe uma matriz B tal que $AB = I_n$;
3. Existe uma matriz C tal que $CA = I_n$;
4. A é equivalente por linhas à matriz identidade I_n ;
5. A tem n posições de pivô;
6. Para todo $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$, o sistema $A\vec{x} = \vec{b}$ possui exatamente uma solução;
7. O sistema $A\vec{x} = \vec{0}$ possui somente a solução trivial;
8. As colunas $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$ de A são linearmente independentes;
9. Todo vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$ pode ser escrito como combinação linear das colunas $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$ de A ;
10. Todo vetor $\vec{b} \in \mathbb{R}^3$ pertence a $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$, espaço gerado pelas colunas de A ;
11. As colunas de A geram \mathbb{R}^n : $\text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\} = \mathbb{R}^3$;
12. $T(\vec{x}) = A\vec{x}$ é sobrejetora;
13. $T(\vec{x}) = A\vec{x}$ é injetora;
14. $T(\vec{x}) = A\vec{x}$ é invertível;
15. A^T é invertível.

Exercício 3. Justificar, baseando-se nos exemplos da seção anterior, o porquê das afirmações acima serem equivalentes.

O teorema é utilizado na prática da mesma maneira que fizemos na seção anterior.

5.2 Espaços vetoriais

Um espaço vetorial (sobre o conjunto \mathbb{R} de escalares) é um conjunto V equipado com as operações de soma de vetores e de multiplicação por escalar e que satisfazem as propriedades usuais dos espaços \mathbb{R}^n . A ideia é que vários conjuntos possuem a estrutura parecida com a dos espaços \mathbb{R}^n e esta abordagem permite que façamos uma análise sistemática de todos estes casos

De forma mais precisa, um **espaço vetorial sobre \mathbb{R}** é um conjunto V , cujos elementos são chamados vetores, equipado com duas operações:

- Soma entre vetores, que satisfaz
 1. Associatividade: $(u + v) + w = u + (v + w)$, para quaisquer $u, v, w \in V$;
 2. Elemento neutro: existe o vetor $0 \in V$ que satisfaz $v + 0 = 0 + v = v$, para qualquer $v \in V$;
 3. Inverso aditivo: para cada $v \in V$, existe o inverso $u = -v \in V$, que satisfaz $v + u = 0$;
 4. Comutatividade: $u + v = v + u$, para quaisquer $u, v \in V$;
- Multiplicação de vetor por escalar, que satisfaz
 5. Associatividade da multiplicação por escalar: $a \cdot (b \cdot v) = (a \cdot b) \cdot v$, para quaisquer $a, b \in \mathbb{R}$ e qualquer $v \in V$;
 6. Vale que $1 \cdot v = v$, ou seja, a unidade dos números reais não altera os vetores de V ;
 7. Distributiva de um escalar em relação à soma de vetores: $a \cdot (u + v) = a \cdot v + a \cdot u$, para qualquer $a \in \mathbb{R}$ e quaisquer $u, v \in V$;
 8. Distributiva da soma de escalares em relação a um vetor: $(a + b) \cdot v = a \cdot v + b \cdot v$, para quaisquer $a, b \in \mathbb{R}$ e qualquer $v \in V$.

Exemplo 35. Naturalmente, $\mathbb{R}, \mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3, \dots, \mathbb{R}^n$ são espaços vetoriais sobre \mathbb{R} , já que as propriedades acima foram todas inspiradas nas propriedades válidas para vetores de \mathbb{R}^n .

Exemplo 36. O conjunto de todas as matrizes de ordem $m \times n$ é um espaço vetorial, com as operações naturais que já utilizamos anteriormente: Se

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ b_{m1} & b_{m2} & \cdots & b_{mn} \end{bmatrix},$$

definimos

$$A+B = \begin{bmatrix} a_{11}+b_{11} & a_{12}+b_{12} & \cdots & a_{1n}+b_{1n} \\ a_{21}+b_{21} & a_{22}+b_{22} & \cdots & a_{2n}+b_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1}+b_{m1} & a_{m2}+b_{m2} & \cdots & a_{mn}+b_{mn} \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad k \cdot A = \begin{bmatrix} k \cdot a_{11} & k \cdot a_{12} & \cdots & k \cdot a_{1n} \\ k \cdot a_{21} & k \cdot a_{22} & \cdots & k \cdot a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ k \cdot a_{m1} & k \cdot a_{m2} & \cdots & k \cdot a_{mn} \end{bmatrix}.$$

É imediato verificar as 8 propriedades acima (faça!).

Exemplo 37. O conjunto de todas as funções de um intervalo I em \mathbb{R}

$$\mathcal{F}(I; \mathbb{R}) = \{f : I \rightarrow \mathbb{R} \text{ funções}\}.$$

forma um espaço vetorial sobre \mathbb{R} , com as operações:

- Dadas duas funções f e g , a função $f + g : I \rightarrow \mathbb{R}$ é definida por

$$(f + g)(x) = f(x) + g(x).$$

- Dada uma função f e um número real k , a função $k \cdot f : I \rightarrow \mathbb{R}$ é definida por

$$(k \cdot f)(x) = k \cdot f(x).$$

Exercício 4. Justifique que o espaço gerado por dois elementos $\text{Span}\{\vec{u}, \vec{v}\}$ é um espaço vetorial.

5.2.1 Subespaços vetoriais

Consideramos V um espaço vetorial e $H \subseteq V$ um subconjunto. Nós dizemos que H é um **subespaço vetorial de V** se, além de ser um subconjunto, H é por si só um espaço vetorial.

Na prática, para decidir se um subconjunto H é subespaço de V , não precisamos verificar todas as oito propriedades da definição de espaço vetorial. Temos o seguinte:

Teorema 38 (Critério para subespaços). *Um subconjunto $H \subseteq V$ é subespaço de V se, e somente se, as duas propriedades abaixo são verificadas:*

- $0 \in H$;
- $a \cdot u + b \cdot v \in V$ para quaisquer $a, b \in \mathbb{R}$ e quaisquer $u, v \in V$.

Exemplo 39. A reta $H_1 = \{y = 2x\}$ em \mathbb{R}^2 é um subespaço de \mathbb{R}^2 . Temos que

- $\vec{0} = (0, 0)$ pertence a reta, pois satisfaz a equação da reta: $0 = 2 \cdot 0$;
- se (x_1, y_1) e (x_2, y_2) pertencem à reta, vamos verificar que $(ax_1 + bx_2, ay_1 + by_2)$ também pertence:

$$ay_1 + by_2 = a \cdot (2x_1) + b \cdot (2x_2) = 2(ax_1 + bx_2).$$

Portanto, H é um subespaço de \mathbb{R}^2 .

Exemplo 40. A reta $H_2 = \{y = 2x + 3\}$ não é um subespaço de \mathbb{R}^2 . De fato, $\vec{0} = (0, 0)$ não pertence a reta. De um modo geral, as retas que passam pela origem são subespaços e as retas que não passam pela origem não são.

Exemplo 41. Mais geralmente, para $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^n$, o espaço gerado $\text{Span}\{\vec{u}, \vec{v}\}$ é um subespaço de \mathbb{R}^n . Caso os vetores sejam LI, este espaço pode ser pensado como o plano que contém os vetores \vec{u}, \vec{v} dentro de \mathbb{R}^n (por quê?).

Poderíamos argumentar que a reta do Exemplo 39 é um subespaço, pois todos os pontos da reta satisfazem:

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ 2x \end{bmatrix} = 2 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix},$$

isto é, $H = \text{Span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}\right\}$.

Exemplo 42. Um plano que passa pela origem $2x - y + 3z = 0$ é um subespaço de \mathbb{R}^3 , pois podemos escrever pontos do plano como

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ 2x + 3z \\ z \end{bmatrix} = x \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + z \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix},$$

isto é,

$$H = \text{Span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$$

Por outro lado, um plano que não passa pela origem, eg, $2x - y + 3z = 1$, não pode ser um subespaço, pois $\vec{0} \notin H$.

Exemplo 43. O conjunto $\mathcal{P}(\mathbb{R})$ das funções polinômiais com coeficientes reais é um subespaço do espaço das funções contínuas do Exemplo 37. De fato, o polinômio nulo está neste espaço. Além disso, dados dois polinômios

$$p(x) = a_n x^n + \cdots + a_2 x^2 + a_1 x + a_0 \quad \text{e} \quad q(x) = b_m x^m + \cdots + b_2 x^2 + b_1 x + b_0,$$

sabemos que $a \cdot p + b \cdot q$ vai ser um polinômio cujo grau é no máximo o maior dos valores m ou n .

Exercício 5. Considere o conjunto

$$\mathcal{P}_3(\mathbb{R}) = \{p(x) = a_3 x^3 + \cdots + a_2 x^2 + a_1 x + a_0 \text{ tais que } a_0, a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{R}\}$$

o conjunto de todos os polinômios de grau 3. Mostre que:

1. $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$ é um subespaço de $\mathcal{P}(\mathbb{R})$;
2. $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$ é um subespaço de $\mathcal{F}(I; \mathbb{R})$.

É possível generalizar estas conclusões para o conjunto $\mathcal{P}_n(\mathbb{R})$ dos polinômios de grau n ?

5.2.2 Espaço nulo

O **espaço nulo** de uma matriz A de ordem $m \times n$ é o conjunto definido por

$$\text{Nul } A = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^n \mid A\vec{x} = \vec{0}\}.$$

Para verificar que $\text{Nul } A$ é um subespaço de \mathbb{R}^n , consideramos $\vec{u}, \vec{v} \in \text{Nul } A$ e $a, b \in \mathbb{R}$. Queremos ver que $a\vec{u} + b\vec{v}$ também pertence a $\text{Nul } A$: Pela linearidade do produto de matrizes, temos

$$A(a\vec{u} + b\vec{v}) = a \cdot A\vec{u} + b \cdot A\vec{v} = a \cdot \vec{0} + b \cdot \vec{0} = \vec{0}.$$

Portanto, como também $\vec{0} \in \text{Nul } A$, concluímos que $\text{Nul } A$ é subespaço de \mathbb{R}^n .

Exemplo 44 (Retirado do David C. Lay). Encontrar um conjunto gerador para o espaço nulo da matriz

$$\begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix}$$

Nós queremos determinar as soluções do sistema linear homogêneo

$$\begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Poderíamos escrever a matriz associada aumentada e escalonar, mas como este é um sistema homogêneo, não faz diferença escrevermos a última coluna com os zeros ou não (nenhuma operação elementar fará com que desapareçam os zeros). Logo, vamos obter a forma escalonada reduzida da matriz A (contas como exercício):

$$\begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{cases} x_1 - 2x_2 - x_4 + 3x_5 = 0 \\ x_3 + 2x_4 - 2x_5 = 0 \\ x_2, x_4, x_5 \text{ livres.} \end{cases}$$

Assim, podemos escrever qualquer vetor de $\text{Nul } A$ como

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2x_2 + x_4 - 3x_5 \\ x_2 \\ -2x_4 + 2x_5 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = x_2 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_5 \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Isto significa que

$$\text{Nul } A = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Uma das importâncias teóricas do espaço nulo é

Proposição 45. *Seja A uma matriz $m \times n$. Então a aplicação linear $\vec{x} \mapsto A\vec{x}$ é injetora se, e somente se, $\text{Nul } A = \{0\}$.*

Em outras palavras, caso o sistema linear homogêneo $A\vec{x} = \vec{0}$ possua somente a solução trivial, podemos inferir que $A\vec{x} = \vec{b}$ possui no máximo uma solução, para qualquer \vec{b} !

5.2.3 Espaço coluna

O **espaço coluna** de uma matriz A de ordem $m \times n$ é o espaço gerado pelas colunas de A :

$$A = \left[\begin{array}{c|c|c|c} \vec{a}_1 & \vec{a}_2 & \cdots & \vec{a}_n \end{array} \right] \rightsquigarrow \text{Col } A = \text{Span}\{\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n\}.$$

Exercício 6. Verificar que $\text{Col } A$ é um subespaço de \mathbb{R}^m .

Lembrando ainda que

$$x_1 \vec{a}_1 + x_2 \vec{a}_2 + \cdots + x_n \vec{a}_n = \vec{b} \iff A\vec{x} = \vec{b},$$

podemos reescrever a definição como

$$\text{Col } A = \{\vec{b} \in \mathbb{R}^m \mid \text{existe } \vec{x} \text{ tal que } \vec{b} = A\vec{x}\}.$$

O espaço coluna trata portanto de vetores na imagem da aplicação linear. Temos:

Proposição 46. *Seja A uma matriz $m \times n$. Então a aplicação linear $\vec{x} \mapsto A\vec{x}$ é sobrejetora se, e somente se, $\text{Col } A = \mathbb{R}^m$.*

A definição do espaço coluna já deixa claro um conjunto gerador (as colunas de A !). Não precisamos fazer cálculos como fizemos para encontrar geradores para $\text{Nul } A$.

6

Semanas 6 e 7

6.1 Espaços vetoriais

Nós vimos que um espaço vetorial (sobre o conjunto \mathbb{R} de escalares) é um conjunto V equipado com as operações de soma de vetores e de multiplicação por escalar e que satisfazem as propriedades usuais dos espaços \mathbb{R}^n .

6.2 Bases de espaços vetoriais

Uma **base** para um espaço vetorial V é um conjunto \mathcal{B} que:

- gera V e;
- é linearmente independente.

Exemplo 47. \mathbb{R}^n é um espaço vetorial sobre \mathbb{R} . Vimos anteriormente que os vetores

$$\vec{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \dots, \vec{e}_n = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}$$

formam um conjunto linearmente independentes. E também é verdade que eles geram \mathbb{R}^n , pois qualquer vetor pode ser escrito como combinação linear deles:

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} + \dots + x_n \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + \dots + x_n \vec{e}_n.$$

Portanto, o conjunto de n elementos $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$ é uma base de \mathbb{R}^n .

Várias propriedades interessantes aparecem naturalmente como consequência da definição de base. Suponhamos que um conjunto $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_d\} \subset V$ seja uma base de um espaço vetorial V . Já que $\text{Span } \mathcal{B} = V$, qualquer elemento de V pode ser representado como

$$\vec{v} = x_1 \vec{v}_1 + x_2 \vec{v}_2 + \dots + x_d \vec{v}_d.$$

Além disso, o fato de ser \mathcal{B} um conjunto linearmente independente nos diz que esta forma de representar o vetor \vec{v} é única! De fato, vamos verificar que qualquer outra representação é, na verdade, a mesma que tínhamos acima: se tivermos

$$\vec{v} = k_1 \vec{v}_1 + k_2 \vec{v}_2 + \dots + k_d \vec{v}_d,$$

deveremos também ter

$$(x_1 - k_1) \vec{v}_1 + (x_2 - k_2) \vec{v}_2 + \dots + (x_d - k_d) \vec{v}_d = \vec{v} - \vec{v} = \vec{0}.$$

Sendo a base \mathcal{B} formada por vetores LI, concluímos que os coeficientes devem ser nulos, isto é, $x_1 = k_1, x_2 = k_2, \dots, x_d = k_d$. Portanto,

“todo vetor pode ser representado de maneira única como combinação linear dos elementos de uma base.”

Uma segunda propriedade que é fundamental é a seguinte:

“toda base de um espaço vetorial fixado possui o mesmo número de elementos.”

Justificativa. Se tivéssemos duas bases $\mathcal{B}_1 = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_d\} \subset V$ e $\mathcal{B}_2 = \{\vec{w}_1, \vec{w}_2, \dots, \vec{w}_k\} \subset V$ de um espaço vetorial V com $k < d$, nós poderíamos escrever os elementos da base \mathcal{B}_1 como combinações lineares dos elementos da base \mathcal{B}_2 :

$$\begin{cases} \vec{v}_1 &= a_{11}\vec{w}_1 + a_{21}\vec{w}_2 + \dots + a_{k1}\vec{w}_k \\ \vec{v}_2 &= a_{12}\vec{w}_1 + a_{22}\vec{w}_2 + \dots + a_{k2}\vec{w}_k \\ &\vdots \\ \vec{v}_d &= a_{1d}\vec{w}_1 + a_{2d}\vec{w}_2 + \dots + a_{kd}\vec{w}_k \end{cases}$$

O problema é que, se tivéssemos $k < d$, então a equação

$$b_1\vec{v}_1 + b_2\vec{v}_2 + \dots + b_d\vec{v}_d = \vec{0} \quad (6.1)$$

possuiria soluções não triviais, contradizendo o fato de ser \mathcal{B}_1 um conjunto linearmente independente. De fato, utilizando que \mathcal{B}_1 é linearmente independente, encontrar b_1, b_2, \dots, b_k na equação (6.1) fica equivalente a resolver

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1d} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2d} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{k1} & a_{k2} & \dots & a_{kd} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix},$$

que possui soluções não triviais quando $k < d$.

Argumentando de forma parecida, concluímos também que não podemos ter $d < k$. Portanto, $d = k$. \square

O número de elementos de uma base de V é chamado de **dimensão** do espaço vetorial V . A dimensão de V , pelo que vimos até agora, indica o número de parâmetros necessários para representar qualquer vetor de V .

Quando um vetor \vec{v} é escrito em termos dos elementos de uma base, é comum utilizarmos a notação

$$\vec{v} = x_1\vec{v}_1 + x_2\vec{v}_2 + \dots + x_d\vec{v}_d = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{d-1} \\ x_d \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} \quad \text{ou ainda} \quad [\vec{v}]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{d-1} \\ x_d \end{bmatrix}.$$

Exemplo 48. O conjunto

$$\mathcal{P}_3(\mathbb{R}) = \{p(x) = a_3x^3 + a_2x^2 + a_1x + a_0 \text{ tais que } a_0, a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{R}\}$$

de todos os polinômios de grau 3 é um espaço vetorial. Uma base para este espaço pode ser encontrada “de olho”: é fácil ver que o conjunto de polinômios

$$\{x^3, x^2, x, 1\}$$

gera o espaço $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$. Para ver que são LI, precisamos verificar que se tivermos

$$a_3x^3 + a_2x^2 + a_1x + a_0 = 0, \quad \text{para todo } x \in \mathbb{R},$$

então todos os coeficientes devem ser nulos. Isto segue do Teorema Fundamental da Álgebra¹, que diz que todo polinômio não nulo de grau 3 possui exatamente 3 raízes complexas; logo, no máximo 3 raízes reais. Portanto, já que no nosso caso, todos os valores de x reais são raízes, nosso polinômio deve ser o constante igual a zero, de modo que todos os coeficientes são zero.

Concluimos desta maneira que $\mathcal{B} = \{x^3, x^2, x, 1\}$ é uma base de $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$, que consequentemente tem dimensão 4.

Desta maneira, qualquer elemento de $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$ pode ser representado por 4 parâmetros. Por exemplo,

$$p(x) = x^3 - 2x^2 + 3 \rightsquigarrow [p(x)]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix},$$

$$q(x) = 2x^3 + x^2 + x - 1 \rightsquigarrow [q(x)]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Nota que a ordem que escrevemos os elementos de uma base altera as representações $[p]_{\mathcal{B}}$ e $[q]_{\mathcal{B}}$.

Exemplo 49. Em um curso de equações diferenciais, se aprende que o conjunto de todas as soluções de uma equação linear de segunda ordem da forma

$$y''(t) + f(x)y'(x) + g(x)y(x) = 0$$

é uma espaço vetorial cuja dimensão é 2. Desta forma, sabendo que $y_1(x) = e^{2x}$ e $y_2(x) = e^{-x}$ satisfazem a equação

$$y''(t) - y'(x) - 2y(x) = 0, \quad (6.2)$$

podemos concluir que todas as soluções desta EDO podem ser escritas como combinação linear destas duas:

$$y(x) \text{ é solução de (6.2)} \iff y(x) = C_1 e^{2x} + C_2 e^{-x}, \text{ para algumas constantes } C_1, C_2 \in \mathbb{R}.$$

6.2.1 Espaço nulo

Vimos que o espaço nulo (núcleo) de uma matriz A de ordem $m \times n$ é o conjunto definido por

$$\text{Nul } A = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^n \mid A\vec{x} = \vec{0}\}.$$

Nas notas da semana passada, vimos também o seguinte exemplo:

Exemplo 50. Encontrar uma base para o espaço nulo da matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 1 & 2 \\ -1 & 2 & -2 & 0 & 2 \\ 6 & -4 & 1 & 1 & -4 \end{bmatrix}.$$

Por escalonamento:

$$A \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 1 & 1 & 4 \\ 0 & 4 & 17 & 5 & 16 \end{bmatrix} \sim \dots \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2/5 & 2/5 \\ 0 & 1 & 0 & 2/5 & 26/15 \\ 0 & 0 & 1 & 1/5 & 8/15 \end{bmatrix} \sim \begin{cases} x_1 = -\frac{2}{5}x_4 - \frac{2}{5}x_5 \\ x_2 = -\frac{2}{5}x_4 - \frac{26}{15}x_5 \\ x_3 = -\frac{1}{5}x_4 - \frac{8}{15}x_5 \end{cases}$$

¹Mais geralmente, o Teorema Fundamental da Álgebra afirma que todo polinômio não nulo de grau n possui exatamente n raízes complexas; logo, no máximo n raízes reais.

Logo,

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = x_4 \begin{bmatrix} -2/5 \\ -2/5 \\ -1/5 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_5 \begin{bmatrix} -2/5 \\ -26/15 \\ -8/15 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

de modo que $\dim \text{Nul } A = 2$ e uma base é

$$\left\{ \begin{bmatrix} -2/5 \\ -2/5 \\ -1/5 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2/5 \\ -26/15 \\ -8/15 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Já que estes vetores são LI, temos uma base para $\text{Nul } A$. \triangleleft

É sempre possível obter uma base para $\text{Nul } A$ desta forma. Enfatizamos esta propriedade abaixo:

“uma base para $\text{Nul } A$ pode ser encontrada por escalonamento ao resolver o sistema homogêneo associado à matriz A . Além disso, a dimensão do espaço nulo é igual ao número de variáveis livres do sistema.”

6.2.2 Espaço coluna

Vimos também o espaço coluna de uma matriz A de ordem $m \times n$, que é o espaço gerado pelas colunas de A :

$$A = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ \vec{a}_1 & \vec{a}_2 & \cdots & \vec{a}_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix} \rightsquigarrow \text{Col } A = \text{Span}\{\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n\}.$$

Desta forma, a definição de $\text{Col } A$ já deixa claro um conjunto gerador: as colunas de A ! Para determinar uma base, nós devemos “excluir” as colunas que podem ser geradas pelas demais, de modo a obter um conjunto linearmente independente.

“Uma base para $\text{Col } A$ é formada pelas colunas pivô da matriz A . Para descobrir quais são as colunas pivô, procedemos por escalonamento. As *colunas da matriz original* formam uma base de $\text{Col } A$. A dimensão do espaço coluna é igual ao número de colunas pivô da matriz.”

Exemplo 51. Encontrar uma base para o espaço coluna da matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 1 & 2 \\ -1 & 2 & -2 & 0 & 2 \\ 6 & -4 & 1 & 1 & -4 \end{bmatrix}.$$

Vimos acima que a forma escalonada reduzida de A é

$$A \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2/5 & 2/5 \\ 0 & 1 & 0 & 2/5 & 26/15 \\ 0 & 0 & 1 & 1/5 & 8/15 \end{bmatrix},$$

de modo que todas as colunas pivô são as três primeiras. Portanto, uma base de $\text{Col } A$ é

$$\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

6.3 Teorema do núcleo e da imagem

Nas seções anteriores, vimos que

$$\dim \text{Col } A = \dim \text{ da imagem de } A = \text{número de colunas pivô e}$$

$$\dim \text{Nul } A = \text{número de variáveis livres do sistema homogêneo associado.}$$

Ora, mas ou uma coluna é pivô ou sua variável associada é livre, de modo que temos o

Teorema 52 (Teorema do núcleo e da imagem). *Para qualquer matriz A de ordem $m \times n$, temos*

$$\dim \text{Col } A + \dim \text{Nul } A = n = \text{número de colunas de } A.$$

Observação 53. A dimensão do espaço coluna de A ou, o que é a mesma coisa, dimensão da imagem da transformação linear $\vec{x} \mapsto A\vec{x}$, é também conhecida na literatura como o **posto de** A . Assim, o Teorema do núcleo e da imagem pode ser reenunciado como: Se A é uma matriz $m \times n$, então

$$\text{posto } A + \dim \text{Nul } A = n.$$

Observação 54. O teorema afirma que há uma relação entre as dimensões dos espaços coluna e nulo. No entanto, não esqueça que estes são subespaços de universos diferentes! Temos

$$\text{Nul } A \subseteq \mathbb{R}^n \text{ enquanto que } \text{Col } A \subseteq \mathbb{R}^m.$$

Apesar da conclusão do teorema parecer simples, é muito útil na análise de sistemas lineares.

Exemplo 55. Todo sistema linear de ordem 5×9 deve possuir um espaço nulo de dimensão 4 ou mais. De fato, como a matriz associada tem apenas cinco linhas, pode ter no máximo 5 posições de pivô, de modo que

$$\dim \text{Col } A \leq 5.$$

Portanto

$$\dim \text{Nul } A = 9 - \dim \text{Col } A \geq 9 - 5 = 4.$$

Desta forma, se resolvermos um sistema homogêneo desta ordem e encontrarmos um conjunto solução de dimensão 3, certamente há algum erro nas contas!

6.4 Matriz de mudança de coordenadas

Se conhecemos as coordenadas do vetor \vec{x} em uma base $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$:

$$[\vec{x}]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} = b_1 \vec{v}_1 + b_2 \vec{v}_2 + \dots + b_n \vec{v}_n,$$

podemos obter as coordenadas usuais (na base canônica) de \vec{x} de forma sistemática. Queremos descobrir x_1, x_2, \dots, x_n tais que

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + \dots + x_n \vec{e}_n.$$

Uma maneira é considerar a matriz cujas colunas são os vetores \vec{v}_i :

$$A = \left[\begin{array}{c|c|c|c} \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \cdots & \vec{v}_n \end{array} \right] = \begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} & \cdots & v_{1n} \\ v_{21} & v_{22} & \cdots & v_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ v_{m1} & v_{m2} & \cdots & v_{mn} \end{bmatrix}.$$

Funciona porque

$$\begin{aligned} b_1 \vec{v}_1 + b_2 \vec{v}_2 + \cdots + b_n \vec{v}_n &= \sum_{j=1}^n b_j \vec{v}_j = \sum_{j=1}^n b_j \sum_{i=1}^n v_{ij} \vec{e}_i = \sum_{i=1}^n \left(\sum_{j=1}^n b_j v_{ij} \right) \vec{e}_i \\ &= \left(\sum_{j=1}^n b_j v_{1j} \right) \vec{e}_1 + \left(\sum_{j=1}^n b_j v_{2j} \right) \vec{e}_2 + \cdots + \left(\sum_{j=1}^n b_j v_{nj} \right) \vec{e}_n. \end{aligned}$$

Assim, devemos ter

$$\begin{cases} x_1 = v_{11}b_1 + v_{12}b_2 + \cdots + v_{1n}b_n \\ x_2 = v_{21}b_1 + v_{22}b_2 + \cdots + v_{2n}b_n \\ \vdots \\ x_n = v_{n1}b_1 + v_{n2}b_2 + \cdots + v_{nn}b_n \end{cases} \quad \text{i.e. } \vec{x} = A[\vec{x}]_{\mathcal{B}}.$$

A matriz A construída como acima é chamada de **matriz de mudança de coordenadas** da base \mathcal{B} para a base usual (canônica) $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$.

A matriz de mudança de coordenadas da base canônica para a base \mathcal{B} pode ser obtida a partir da inversa de A :

$$[\vec{x}]_{\mathcal{B}} = A^{-1} \cdot \vec{x}.$$

Exemplo 56. Consideramos a seguinte base para \mathbb{R}^2 :

$$\mathcal{B} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Este conjunto é de fato uma base, pois são linearmente independentes e são dois (que é a dimensão de \mathbb{R}^2). Sabendo que as coordenadas de \vec{u} e \vec{v} nesta base \mathcal{B} são

$$[u]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} \quad \text{e} \quad [v]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}_{\mathcal{B}},$$

encontrar as componentes de \vec{u} e \vec{v} na base canônica $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2\}$ de \mathbb{R}^2 .

Pelo que analisamos acima, a matriz de mudança de coordenadas que procuramos é a matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Logo,

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{v} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Observação 57. A matriz de mudança de coordenadas é uma forma de trocar de uma base para outra de forma sistemática. Com o intuito de tornar mais intuitiva a construção, vamos repetir a argumentação que fizemos no início desta seção para o caso 2×2 . Na base \mathcal{B} do exemplo anterior, a representação

$$\begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} \quad \text{significa que } \vec{v} = b_1 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + b_2 \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Os vetores da base \mathcal{B} são representados na base canônica por

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \vec{e}_1 + \vec{e}_2 \quad \text{e} \quad \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = -\vec{e}_1 + \vec{e}_2.$$

Logo,

$$\vec{v} = b_1 (\vec{e}_1 + \vec{e}_2) + b_2 (-\vec{e}_1 + \vec{e}_2) = (b_1 - b_2)\vec{e}_1 + (b_1 + b_2)\vec{e}_2,$$

de modo que as componentes de \vec{v} na base canônica são

$$\begin{cases} x_1 = b_1 - b_2 \\ x_2 = b_1 + b_2 \end{cases}.$$

Em notação matricial:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$$

7

Semana 9

Em construção ... Caso deseja colaborar com a escrita deste livro, veja como em:
<https://github.com/livroscolaborativos/AlgebraLinear>

8

Semana 10

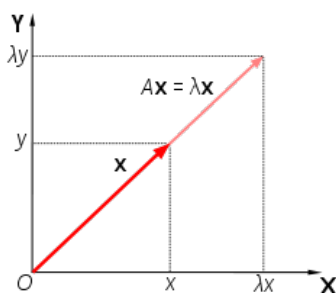
8.1 Autovalores, autovetores e autoespaços associados

Dada uma matriz *quadrada* A de ordem $n \times n$, com entradas reais, nós dizemos que um número $\lambda \in \mathbb{R}$ é um **autovalor** de A quando existe um vetor *não nulo* \vec{v} tal que

$$A\vec{v} = \lambda\vec{v}.$$

Neste caso, \vec{v} é dito um **autovetor** de A associado a λ .

Geometricamente, \vec{v} é um vetor que não muda de direção quando aplicamos a matriz A . No entanto, quando permitimos que λ seja um número complexo, esta interpretação geométrica é perdida.



Ver também animação em wikipedia.org

Exemplo 58. Considere a matriz

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 4 \\ 0 & 4 & 9 \end{bmatrix}.$$

Temos que $\lambda_1 = 2$ é um autovalor desta matriz, porque o vetor

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{satisfaz} \quad \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 4 \\ 0 & 4 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = 2 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Assim, podemos dizer que \vec{v}_1 é um autovetor de A associado ao autovalor 2. Pensando de outra maneira, temos que

$$\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \text{é um autovetor de } A, \text{ pois} \quad \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 4 \\ 0 & 4 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 11 \\ 22 \end{bmatrix} = 11 \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Neste caso, concluímos também que 11 é um autovalor de A . <

Observamos que, se \vec{v} for um autovetor de uma matriz A associado a um autovalor λ , então qualquer múltiplo escalar $\alpha\vec{v}$ também é um autovetor de A associado a λ . Logo, o conjunto de todos os autovetores associados a um autovalor λ , união com o vetor nulo, forma um subespaço vetorial de \mathbb{R}^n , denominado **autoespaço** associado ao autovalor λ :

$$\text{autoespaço associado a } \lambda = \{\vec{v} \in \mathbb{R}^n \mid \vec{v} \text{ é autovetor associado a } \lambda\} \cup \{\vec{0}\}.$$

Vamos analisar uma forma de encontrar os autovalores de uma matriz A de forma sistemática. Temos as seguintes equivalências:

$$\begin{aligned} &\lambda \text{ é um autovalor de } A \\ \iff &\text{existe } \vec{v} \neq \vec{0} \text{ tal que } A\vec{v} = \lambda\vec{v} \\ \iff &\text{existe } \vec{v} \neq \vec{0} \text{ tal que } (A - \lambda I)\vec{v} = \vec{0} \\ \iff &\text{o sistema homogêneo } (A - \lambda I)\vec{v} = \vec{0} \text{ admite solução não trivial} \\ \iff &A - \lambda I \text{ não é invertível} \\ \iff &\det(A - \lambda I) = 0. \end{aligned}$$

Esta última equação pode ser utilizada para encontrar os autovalores: são as raízes do **polinômio característico**

$$p(\lambda) = \det(A - \lambda I).$$

A equação $\det(A - \lambda I) = 0$ é também chamada de **equação característica**. Observe, pelas propriedades dos determinantes, que p é de fato um polinômio e tem grau n , que é igual a ordem da matriz A . É assim consequência do Teorema Fundamental da Álgebra que existem no máximo n autovalores reais (já que um polinômio de grau $n \geq 1$ possui exatamente n raízes complexas).

Exemplo 59. Vamos encontrar os autovalores de

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

Precisamos calcular

$$\det \begin{bmatrix} 4 - \lambda & 3 \\ 1 & 2 - \lambda \end{bmatrix} = (4 - \lambda)(2 - \lambda) - 3 \cdot 1 = \lambda^2 - 6\lambda + 5,$$

que tem raízes

$$\lambda = \frac{6 \pm \sqrt{36 - 20}}{2} = 3 \pm 2.$$

Portanto, A tem dois autovalores reais: $\lambda_1 = 1$ e $\lambda_2 = 5$.

Exemplo 60. Encontrar os autovalores de

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 8 & 16 \\ 4 & 1 & 8 \\ -4 & -4 & -11 \end{bmatrix}.$$

Precisamos calcular

$$\begin{aligned} p(\lambda) = \det(A - \lambda I) &= \det \begin{bmatrix} 5 - \lambda & 8 & 16 \\ 4 & 1 - \lambda & 8 \\ -4 & -4 & -11 - \lambda \end{bmatrix} \\ &= (5 - \lambda) \cdot \begin{vmatrix} 1 - \lambda & 8 \\ -4 & -11 - \lambda \end{vmatrix} - 8 \cdot \begin{vmatrix} 4 & 8 \\ -4 & -11 - \lambda \end{vmatrix} + 16 \cdot \begin{vmatrix} 4 & 1 - \lambda \\ -4 & -4 \end{vmatrix} \\ &= (5 - \lambda)[(1 - \lambda)(-11 - \lambda) + 32] - 8[-44 - 4\lambda + 32] + 16(-16 + 4 - 4\lambda) \\ &= (5 - \lambda)[\lambda^2 + 10\lambda + 21] + 32\lambda + 12 \cdot 8 - 64\lambda - 12 \cdot 16 \\ &= -\lambda^3 - 5\lambda^2 + 29\lambda + 105 - 32\lambda - 96 \\ &= -\lambda^3 - 5\lambda^2 - 3\lambda + 9. \end{aligned}$$

As possíveis raízes racionais desse polinômio só podem ser os divisores do termo independente acima: $\pm 1, \pm 3, \pm 9$. Verificamos que 1 é raiz. Logo, dividindo $p(\lambda)$ por $\lambda - 1$:

$$-\lambda^3 - 5\lambda^2 - 3\lambda + 9 = -(\lambda - 1)(\lambda^2 + 6\lambda + 9) = -(\lambda - 1)(\lambda + 3)^2.$$

Portanto, os autovalores de A são $\lambda_1 = 1$ e $\lambda_2 = 3$. Observamos que 3 é uma raiz de multiplicidade 2 do polinômio característico. \triangleleft

O problema deste método de encontrar os autovalores é que nem sempre é fácil encontrar raízes de polinômios. De fato, encontrar raízes de polinômios pode ser bem complicado mesmo quando o grau do polinômio é baixo.

Por outro lado, uma vez que os autovalores são conhecidos, encontrar os autovetores é um cálculo direto: basta resolver o sistema linear homogêneo

$$(A - \lambda I)\vec{v} = \vec{0}.$$

Isto é outra forma de dizer que o autoespaço associado a λ é o espaço nulo $\text{Nul}(A - \lambda I)$. Vejamos como faríamos isto nos exemplos anteriores.

Exemplo 61 (de volta ao Exemplo 59). Para encontrar os autovetores de

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

associados com o autovalor $\lambda_1 = 1$, vamos resolver o sistema homogêneo:

$$\begin{bmatrix} 4 - \lambda & 3 \\ 1 & 2 - \lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \iff \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Já que o sistema é homogêneo, não é necessário escrever a última coluna de zeros na matriz aumentada associada (no entanto, é necessário lembrar que há uma coluna de zeros). Escalonando

$$\begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \iff \begin{cases} v_1 + v_2 = 0 \\ 1 \text{ variável livre.} \end{cases}$$

Em forma vetorial paramétrica:

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -v_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = v_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \implies \text{Nul}(A - I) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Para encontrar os autovetores associados a $\lambda_2 = 5$, resolvemos

$$\begin{bmatrix} 4 - \lambda & 3 \\ 1 & 2 - \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 3 \\ 1 & -3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \iff \begin{cases} v_1 - 3v_2 = 0 \\ 1 \text{ variável livre.} \end{cases}$$

Em forma vetorial paramétrica:

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3v_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = v_2 \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix} \implies \text{Nul}(A - 5I) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Exemplo 62 (de volta ao Exemplo 60). Vamos encontrar os autovetores de

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 8 & 16 \\ 4 & 1 & 8 \\ -4 & -4 & -11 \end{bmatrix}.$$

• associados com o autovalor $\lambda_1 = 1$, vamos resolver o sistema homogêneo:

$$\begin{bmatrix} 5 - \lambda_1 & 8 & 16 \\ 4 & 1 - \lambda_1 & 8 \\ -4 & -4 & -11 - \lambda_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Por escalonamento,

$$\begin{bmatrix} 4 & 8 & 16 \\ 4 & 0 & 8 \\ -4 & -4 & -12 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & -8 & -8 \\ 0 & 4 & 4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \iff \begin{cases} v_1 + 2v_3 = 0 \\ v_2 + v_3 = 0 \\ v_3 \text{ livre} \end{cases}$$

Em forma paramétrica, os autovetores são

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2v_3 \\ -v_3 \\ v_3 \end{bmatrix} = v_3 \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \implies \text{Nul}(A - I) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

- associados com o autovalor $\lambda_2 = -3$, vamos resolver o sistema homogêneo:

$$\begin{bmatrix} 5 - \lambda_2 & 8 & 16 \\ 4 & 1 - \lambda_2 & 8 \\ -4 & -4 & -11 - \lambda_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Por escalonamento,

$$\begin{bmatrix} 8 & 8 & 16 \\ 4 & 4 & 8 \\ -4 & -4 & -8 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \iff \begin{cases} v_1 + v_2 + 2v_3 = 0 \\ 2 \text{ variáveis livres} \end{cases}$$

Em forma paramétrica, os autovetores são

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -v_2 - 2v_3 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = v_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + v_3 \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \implies \text{Nul}(A - I) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}. \triangleleft$$

Observamos que, nos exemplos anteriores, a dimensão do autoespaço associado ficou igual à multiplicidade do autovalor. **Isto nem sempre é verdade.** Como exercício, verifique que a dimensão do autoespaço associado ao autovalor $\lambda = 1$ da matriz

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

é igual a 1, embora a multiplicidade do autovalor seja 2.

De forma geral, chamamos a multiplicidade do autovalor de **multiplicidade algébrica**, enquanto que a dimensão do autoespaço associado é chamada de **multiplicidade geométrica**.

8.2 Diagonalização

Matrizes diagonais são matrizes da forma

$$\begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix}.$$

Já que são triangulares, seus autovalores são os elementos da diagonal principal. Observamos também que os autovetores associados são os elementos da base canônica de \mathbb{R}^n .

Na realidade, sempre que é possível formar uma base do espaço \mathbb{R}^n apenas com autovetores, é possível fazer uma mudança de bases de modo que a representação da matriz é diagonal, com os autovalores na diagonal principal. De fato, montando uma matriz P com os autovetores

$$P = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \cdots & \vec{v}_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix} \implies P^{-1}AP = D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix}.$$

Exemplo 63 (de volta ao Exemplo 60). Vimos que, para a matriz

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 8 & 16 \\ 4 & 1 & 8 \\ -4 & -4 & -11 \end{bmatrix},$$

temos autovalores $\lambda_1 = 1$ e $\lambda_2 = -3$ e autoespaços associados:

$$\text{Nul}(A - I) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}; \quad \text{Nul}(A - I) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Montamos a matriz

$$P = \begin{bmatrix} -2 & -1 & -2 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Por escalonamento, podemos calcular a matriz inversa

$$P^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -2 \\ -1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

e temos

$$\begin{aligned} P^{-1}AP &= \begin{bmatrix} -1 & -1 & -2 \\ -1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & 8 & 16 \\ 4 & 1 & 8 \\ -4 & -4 & -11 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & -1 & -2 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -1 & -1 & -2 \\ 3 & 0 & 6 \\ -3 & -3 & -9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & -1 & -2 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix}. \triangleleft \end{aligned}$$

Nem todas as matrizes são diagonalizáveis, como acima. Já vimos que isto é possível quando uma base de autovetores existe. No exemplo

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

não há dois autovetores linearmente independentes e, portanto, não é possível diagonalizar a matriz A .

Em geral, valem as seguintes propriedades: seja A uma matriz de orden $n \times n$. Então:

- Se A possui n autovalores reais distintos, então A possui uma base de autovetores e é diagonalizável, pois possui um autovetor associado a cada um dos seus autovalores distintos.
- No caso de A possuir autovalores reais com multiplicidade maior do que 1, A apenas será diagonalizável se cada autovalor de multiplicidade k tiver k autovetores linearmente independentes. Em outras palavras, só será possível formar uma base de autovetores de A quando

$$\dim \text{Nul}(A - \lambda I) = \text{multiplicidade do autovalor } \lambda.$$

- Caso $\dim \text{Nul}(A - \lambda I)$ seja menor do que a multiplicidade do autovalor λ ou A possua autovalores complexos, então A não é diagonalizável.

Exemplo 64. A matriz

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

tem polinômio característico

$$p(\lambda) = \det \begin{bmatrix} 2 - \lambda & 1 \\ -1 & 2 - \lambda \end{bmatrix} = (2 - \lambda)^2 + 1 = \lambda^2 - 4\lambda + 5$$

cujas raízes são $\lambda = \frac{4 \pm 3i}{2}$. Logo, A não é diagonalizável.

9

Semana 11

Nesta semana, nós começamos uma abordagem um pouco mais geométrica de espaços vetoriais: ângulo entre vetores, comprimento de vetores, ortogonalidade. No entanto, nosso objetivo é também o de entender como estes conceitos se comportariam em dimensões quaisquer (inclusive maiores do que 3).

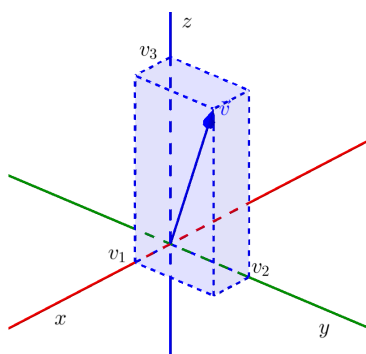
9.1 Comprimento, ângulos e o produto escalar

Se, na base canônica (isto é, no sistema de coordenadas usual) do espaço \mathbb{R}^3 , representamos um vetor

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix},$$

o seu **comprimento** (ou **magnitude** ou **norma** de \vec{v}) é dado por

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}.$$



Esta definição pode ser generalizada para qualquer dimensão:

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix} \rightsquigarrow \|\vec{v}\| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + \cdots + v_n^2}.$$

O **produto escalar** ou **produto interno** entre dois vetores \vec{v} e \vec{w} é um número (também dito escalar) associado com estes dois vetores. Em coordenadas, se $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ e $\vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$, temos

$$\vec{v} \cdot \vec{w} = v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3.$$

Vejamos que realmente o produto escalar tem a ver com o ângulo entre dois vetores. Isto é uma consequência da Lei dos Cossenos, que nos diz que

$$\|\vec{v} - \vec{w}\|^2 = \|\vec{v}\|^2 + \|\vec{w}\|^2 - 2\|\vec{v}\|\|\vec{w}\|\cos\theta,$$

onde θ é o ângulo entre \vec{v} e \vec{w} . Escrevendo estes comprimentos em termos das coordenadas e fazendo os cancelamentos necessários, chegamos na seguinte identidade:

$$v_1w_1 + v_2w_2 + v_3w_3 = \|\vec{v}\|\|\vec{w}\|\cos\theta, \quad \text{isto é,} \quad \vec{v} \cdot \vec{w} = \|\vec{v}\|\|\vec{w}\|\cos\theta.$$

Motivados pelos conceitos acima, para

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

vetores de \mathbb{R}^n representados na base canônica, definimos o **produto escalar** ou **produto interno** entre \vec{x} e \vec{y} :

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = x_1y_1 + x_2y_2 + \cdots + x_ny_n.$$

O ângulo entre \vec{x} e \vec{y} , no caso $n \leq 4$, pode ser *definido* pela equação

$$\cos\theta = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\|\vec{x}\|\|\vec{y}\|}.$$

Proposição 65 (Principais propriedades do produto escalar). Para $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \in \mathbb{R}^n$ e $c \in \mathbb{R}$ um escalar, temos as seguintes propriedades

1. $\vec{x} \cdot \vec{y} = \vec{y} \cdot \vec{x}$
2. $(\vec{x} + \vec{y}) \cdot \vec{z} = \vec{x} \cdot \vec{z} + \vec{y} \cdot \vec{z}$
3. $(c\vec{x}) \cdot \vec{y} = c\vec{x} \cdot \vec{y} = \vec{x} \cdot (c\vec{y})$
4. $\vec{x} \cdot \vec{x} \geq 0$ e $\vec{x} \cdot \vec{x} = 0$ se, e somente se, $\vec{x} = \vec{0}$;
5. $\|\vec{x}\| = \sqrt{\vec{x} \cdot \vec{x}}$;
6. $\|c\vec{x}\| = |c|\|\vec{x}\|$.

Exemplo 66. Considere os vetores de \mathbb{R}^5 escritos na base canônica:

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix} \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \\ -1 \\ -11 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Assim, temos

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = (-1) \cdot 4 + 2 \cdot 3 + 0 \cdot (-1) + 3 \cdot (-11) + (-1) \cdot 1 = -4 + 6 + 0 - 33 - 1 = -31.$$

Da mesma forma, podemos calcular os comprimentos

$$\|\vec{x}\| = \sqrt{(-1)^2 + 2^2 + 0^2 + 3^2 + (-1)^2} = \sqrt{15} \quad \text{e} \quad \|\vec{y}\| = \sqrt{4^2 + 3^2 + (-1)^2 + (-11)^2 + 1^2} = \sqrt{148}.$$

Logo, o ângulo θ entre estes vetores satisfaz (utilizamos uma calculadora para calcular as raízes quadradas e a função inversa do cosseno):

$$\cos\theta = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\|\vec{x}\|\|\vec{y}\|} = \frac{-31}{\sqrt{15}\sqrt{148}} \simeq -0,65794 \implies \theta \simeq 2,28887634 \text{ rad} \simeq 131,12^\circ.$$

Exemplo 67. Considere um vetor tridimensional

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Já sabemos a multiplicação de um escalar pelo vetor \vec{u} muda o comprimento (e talvez também o sentido) do vetor. Por exemplo, se multiplicarmos por 2, o comprimento será multiplicado por 2; se dividirmos por 3, o comprimento será dividido por 3. Se nós dividirmos pelo próprio comprimento de \vec{u} nós obtemos um vetor unitário. Para verificar analiticamente, basta utilizar a propriedade 6 acima:

$$c = \frac{1}{\|\vec{u}\|} \implies \left\| \frac{\vec{u}}{\|\vec{u}\|} \right\| = \|c\vec{u}\| = c\|\vec{u}\| = \frac{1}{\|\vec{u}\|}\|\vec{u}\| = 1.$$

Então se quisermos encontrar um vetor unitário na direção de \vec{u} acima, calculamos

$$\|\vec{u}\| = \sqrt{4+9+1} = \sqrt{14} \quad \rightsquigarrow \quad \vec{v} = \frac{\vec{u}}{\|\vec{u}\|} = \frac{\vec{u}}{\sqrt{14}} = \begin{bmatrix} 2/\sqrt{14} \\ 3/\sqrt{14} \\ -1/\sqrt{14} \end{bmatrix}$$

é o vetor procurado. Este processo de obter um vetor unitário na mesma direção de um vetor previamente fixado é chamado de **normalização**. Observe que apenas existem dois vetores unitários na mesma direção de \vec{u} , a saber: \vec{v} e $-\vec{v}$.

9.2 Ortogonalidade

Como vimos na seção anterior, o produto escalar está relacionado com o ângulo entre dois vetores pela fórmula

$$\cos \theta = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\|\vec{x}\| \|\vec{y}\|}.$$

Quando este ângulo θ é igual a $\pi/2$ (que é equivalente a 90°), vale que $\cos \theta = 0$ e logo $\vec{x} \cdot \vec{y} = 0$.

Nós vamos dizer que os dois vetores \vec{x} e \vec{y} são **ortogonais** quando satisfazem

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = 0.$$

Poderíamos também usar a palavra perpendiculares, mas por algum motivo esta terminologia é menos comum quando lidamos com vetores em espaços vetoriais de dimensão maior do que 3.

Dizemos também que um conjunto de vetores é um **conjunto ortogonal** se todo par de vetores do conjunto for ortogonal. Em outras palavras, um conjunto $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k\}$ é um conjunto ortogonal se, para qualquer escolha de índices $i \neq j$, tivermos $\vec{v}_i \cdot \vec{v}_j = 0$.

Exemplo 68. Os vetores

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

são ortogonais, pois $\vec{x} \cdot \vec{y} = (-1) \cdot 2 + 2 \cdot 1 = 0$, enquanto que os vetores

$$\vec{w} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{z} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

não são ortogonais, já que $\vec{w} \cdot \vec{z} = 1 \cdot 2 + 2 \cdot 1 = 4$. Nestes casos, podemos dizer que o conjunto $\{\vec{x}, \vec{y}\}$ é um conjunto ortogonal enquanto $\{\vec{w}, \vec{z}\}$ não é.

Exemplo 69. A base canônica do espaço \mathbb{R}^n :

$$\vec{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \vec{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \dots, \quad \vec{e}_n = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}$$

é um conjunto ortogonal, porque quando escolhermos $i \neq j$, temos

$$\vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = 1 \cdot 0 + 0 \cdot 1 = 0. \quad \triangleleft$$

Uma primeira propriedade é uma versão do Teorema de Pitágoras, que aparece naturalmente ao considerarmos vetores ortogonais.

Teorema 70 (Teorema de Pitágoras). *Se dois vetores \vec{x} e \vec{y} são ortogonais, então*

$$\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2.$$

Demonstração. Esperamos que esta demonstração auxilie no entendimento analítico e geométrico dos conceitos que introduzimos até agora. O vetor $\vec{x} + \vec{y}$ pode ser considerado a hipotenusa do triângulo retângulo de catetos \vec{x} e \vec{y} (ver figura).

Pelas propriedades do comprimento e do produto escalar, temos que, para *quaisquer* dois vetores \vec{x} e \vec{y} (não necessariamente ortogonais), vale que

$$\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = (\vec{x} + \vec{y}) \cdot (\vec{x} + \vec{y}) = \vec{x} \cdot \vec{x} + \vec{x} \cdot \vec{y} + \vec{y} \cdot \vec{x} + \vec{y} \cdot \vec{y} = \|\vec{x}\|^2 + 2(\vec{x} \cdot \vec{y}) + \|\vec{y}\|^2.$$

De certa maneira, esta é uma forma de reescrever a Lei dos Cossenos. Quando os vetores \vec{x} e \vec{y} forem ortogonais, temos $\vec{x} \cdot \vec{y} = 0$, concluimos que

$$\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2. \quad \square$$

Notamos que, de acordo com a nossa definição, o vetor nulo é ortogonal a qualquer outro. Vejamos, no entanto, que

Teorema 71. *Todo conjunto ortogonal $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k\}$ formado por vetores não nulos é um conjunto linearmente independente (LI).*

Demonstração. Considerando uma combinação linear

$$c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + \dots + c_k \vec{v}_k = \vec{0}$$

e fazendo o produto escalar com qualquer dos vetores \vec{v}_j na equação acima, concluimos que

$$(c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + \dots + c_k \vec{v}_k) \cdot \vec{v}_j = \vec{0} \cdot \vec{v}_j.$$

Agora, a condição de ortogonalidade nos diz que $\vec{v}_i \cdot \vec{v}_j = 0$ sempre que $i \neq j$. Portanto,

$$c_j \|\vec{v}_j\| = c_j \vec{v}_j \cdot \vec{v}_j = 0 \xrightarrow{\vec{v}_j \neq \vec{0}} c_j = 0.$$

Isto é a definição do conjunto ser LI: qualquer combinação linear que resulte no vetor nulo deve ter todos os coeficientes nulos. \square

Uma das aplicações mais importantes do produto escalar reside no fato de nós conseguirmos fazer projeções ortogonais em direções fixadas. Por exemplo, suponhamos que em um sistema físico, um vetor \vec{v} representa a força aplicada em um ponto, como na figura. Gostaríamos de encontrar a componente do vetor na direção da reta tracejada. Para isto, podemos considerar um vetor *unitário* \vec{u} sobre a reta. Assim, a componente de \vec{v} na direção de \vec{u} é igual a $k\vec{u}$, onde k tem a ver com o cosseno do ângulo entre os vetores:

$$\cos \theta = \frac{\text{cateto adjacente}}{\text{hipotenusa}} = \frac{k}{\|\vec{v}\|}.$$

Utilizando novamente que \vec{u} é um vetor unitário, concluimos que

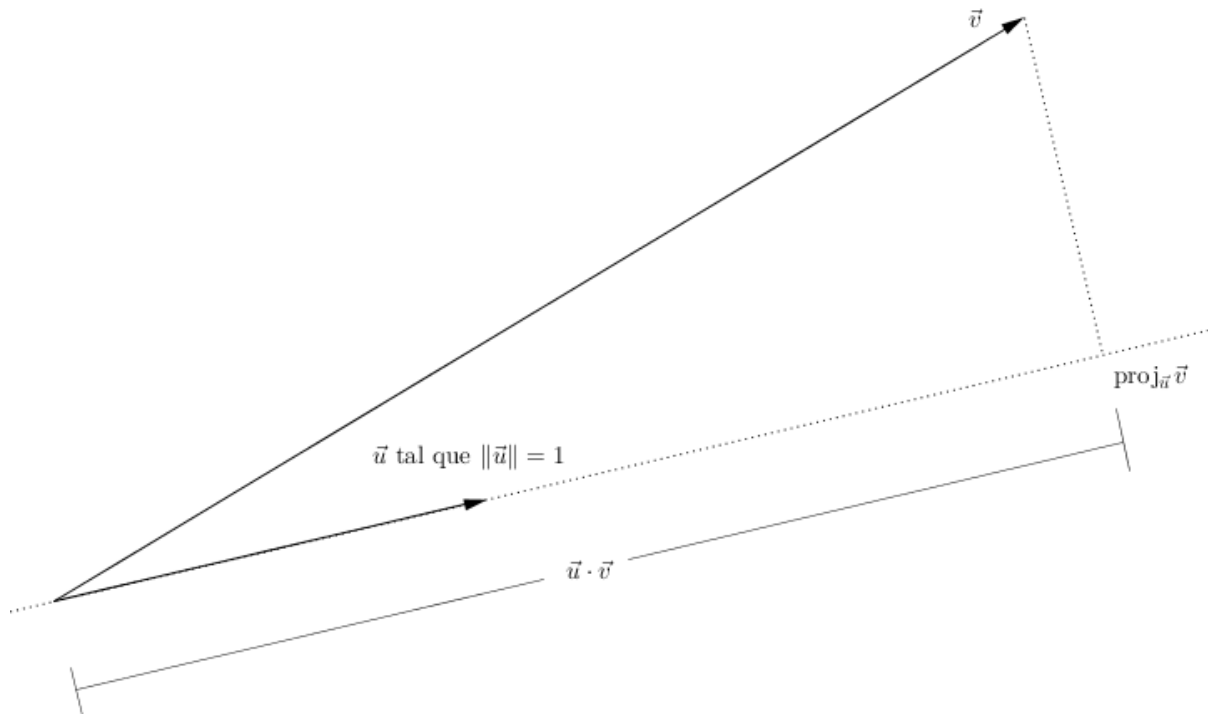
$$k = \|\vec{v}\| \cos \theta = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta = \vec{u} \cdot \vec{v}.$$

Assim sendo, definimos a **projeção ortogonal de \vec{v} em um vetor unitário \vec{u}** como sendo

$$\boxed{\text{proj}_{\vec{u}} \vec{v} = (\vec{u} \cdot \vec{v}) \vec{u}.}$$

No **caso onde \vec{u} não está normalizado**, devemos primeiramente normalizar o vetor, de modo que a projeção ortogonal é dada por

$$\boxed{\text{proj}_{\vec{u}} \vec{v} = \left(\frac{\vec{u}}{\|\vec{u}\|} \cdot \vec{v} \right) \frac{\vec{u}}{\|\vec{u}\|} = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\|\vec{u}\|^2} \vec{u} = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\vec{u} \cdot \vec{u}} \vec{u}.}$$



Exemplo 72. Considere vetores no espaço de quatro dimensões \mathbb{R}^4 . Vamos determinar a projeção do vetor $\vec{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$ na direção da reta que tem a mesma direção do vetor $\vec{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$. Observamos inicialmente que $\|\vec{u}\| = \sqrt{4} = 2$ não é unitário. Temos que

$$\text{proj}_{\vec{u}} \vec{v} = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\|\vec{u}\|^2} \vec{u} = \frac{1 - 1 + 3 - 4}{4} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = -\frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1/4 \\ -1/4 \\ -1/4 \\ 1/4 \end{bmatrix}.$$

A projeção de \vec{v} sobre o vetor \vec{e}_3 da base canônica de \mathbb{R}^4 é (observe que $\|\vec{e}_3\| = 1$)

$$\text{proj}_{\vec{e}_3} \vec{v} = (\vec{e}_3 \cdot \vec{v}) \vec{e}_3 = (0 + 0 + 3 + 0) \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

De forma geral, podemos escrever

$$\vec{v} = (\vec{v} \cdot \vec{e}_1) \vec{e}_1 + (\vec{v} \cdot \vec{e}_2) \vec{e}_2 + (\vec{v} \cdot \vec{e}_3) \vec{e}_3 + (\vec{v} \cdot \vec{e}_4) \vec{e}_4.$$

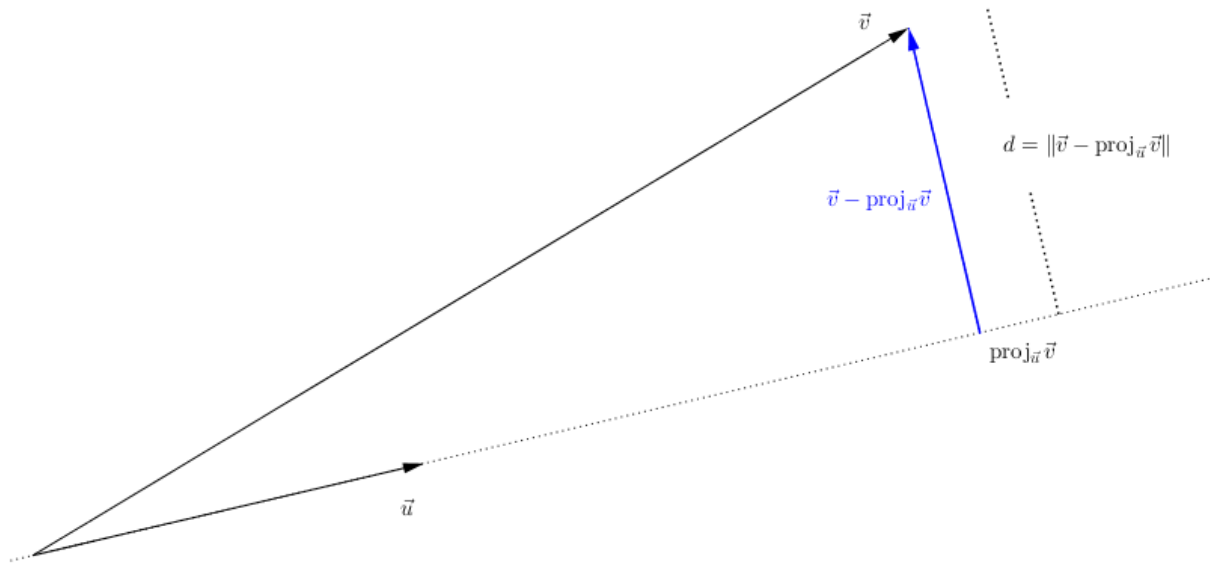
Este tipo de representação será explorado com mais detalhes na próxima seção.

As projeções ortogonais também podem ser utilizadas para o cálculo de distâncias de ponto à retas que passam pela origem: Pela interpretação geométrica da subtração de vetores, obtemos um vetor perpendicular à reta com a direção de \vec{u} e que termina onde termina o vetor \vec{v} (ver figura).

Desta maneira, o comprimento deste vetor, a saber $\|\vec{u} - \text{proj}_{\vec{u}} \vec{v}\|$, é a distância procurada.¹

Exemplo 73. Calcular a distância do ponto $P = (0, 2, 3)$ e a reta que passa pela origem e tem a direção do vetor $\vec{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$.

¹Lembre: a distância de um ponto a uma reta é a menor distância entre este ponto e os pontos da reta; por esta razão que procuramos um vetor perpendicular à reta.



Para isto, consideramos o vetor \vec{v} cujas componentes são as componentes do ponto P . Assim, estamos na situação da discussão acima e vale que

$$\text{proj}_{\vec{u}} \vec{v} = \frac{7}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \implies \vec{u} - \text{proj}_{\vec{u}} \vec{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} - \frac{7}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -7/6 \\ -1/3 \\ 11/6 \end{bmatrix}.$$

Portanto,

$$d = \|\vec{u} - \text{proj}_{\vec{u}} \vec{v}\| = \frac{\sqrt{49 + 1 + 121}}{6} = \frac{\sqrt{171}}{6} \simeq 2,18.$$

Exercício 7. Como poderíamos fazer se a reta não passasse pela origem? O mesmo raciocínio funciona?

9.3 Bases ortogonais e ortonormais

Vimos que uma das importâncias do produto escalar é estender o conceito de ortogonalidade para espaços vetoriais mais gerais. A ortogonalidade traz consigo a noção de projeção ortogonal. Agora vamos ver algumas vantagens em se considerar bases de espaços vetoriais que são também conjuntos ortogonais; estas são conhecidas como **bases ortogonais**.

Exemplo 74. A base canônica de \mathbb{R}^n forma um conjunto ortogonal e é, portanto, uma base ortogonal. Assim como no Exemplo 72, é possível representar qualquer vetor \vec{v} como

$$\vec{v} = (\vec{v} \cdot \vec{e}_1) \vec{e}_1 + (\vec{v} \cdot \vec{e}_2) \vec{e}_2 + \cdots + (\vec{v} \cdot \vec{e}_n) \vec{e}_n.$$

Vejamos que esta propriedade da base canônica é, na realidade, uma propriedade de todas as bases ortogonais:

Teorema 75. Seja $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$ uma base ortogonal de \mathbb{R}^n . Então qualquer vetor $\vec{v} \in \mathbb{R}^n$ pode ser representado como

$$\vec{v} = \frac{\vec{v} \cdot \vec{v}_1}{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_1} \vec{v}_1 + \frac{\vec{v} \cdot \vec{v}_2}{\vec{v}_2 \cdot \vec{v}_2} \vec{v}_2 + \cdots + \frac{\vec{v} \cdot \vec{v}_n}{\vec{v}_n \cdot \vec{v}_n} \vec{v}_n.$$

Podemos escrever, de outra maneira, que

$$\vec{v} = (\text{proj}_{\vec{v}_1} \vec{v}) \vec{v}_1 + (\text{proj}_{\vec{v}_2} \vec{v}) \vec{v}_2 + \cdots + (\text{proj}_{\vec{v}_n} \vec{v}) \vec{v}_n.$$

Este resultado mostra que bases ortogonais são especiais e boas de trabalhar. Lembre que anteriormente, para encontrar os coeficientes de um vetor em uma base, tínhamos que encontrar c_1, c_2, \dots, c_n resolvendo o sistema linear cuja forma vetorial é

$$c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + \dots + c_n \vec{v}_n = \vec{v}.$$

O teorema acima afirma, em outras palavras, quando a base é ortogonal, os coeficientes do vetor \vec{v} na base \mathcal{B} são os números

$$c_j = \frac{\vec{v} \cdot \vec{v}_j}{\vec{v}_j \cdot \vec{v}_j} = \text{proj}_{\vec{v}_j} \vec{v}.$$

Justificativa do Teorema 109. Se tivermos que

$$\vec{v} = c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + \dots + c_n \vec{v}_n,$$

então, fazendo o produto escalar desta expressão com \vec{v}_j e utilizando as propriedades de ortogonalidade, concluímos que

$$\vec{v} \cdot \vec{v}_j = (c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + \dots + c_n \vec{v}_n) \cdot \vec{v}_j = c_1 \vec{v}_1 \cdot \vec{v}_j + c_2 \vec{v}_2 \cdot \vec{v}_j + \dots + c_n \vec{v}_n \cdot \vec{v}_j = c_j (\vec{v}_j \cdot \vec{v}_j),$$

pois $\vec{v}_i \cdot \vec{v}_j = 0$ sempre que $i \neq j$. □

Exemplo 76. Vamos justificar que os vetores

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{v} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

formam uma base ortogonal para \mathbb{R}^2 .

Em primeiro lugar, formam uma base, pois são vetores linearmente independentes e são dois (que é a dimensão de \mathbb{R}^2). Agora, calculamos

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 4 \cdot (-1) + 2 \cdot 2 = 0.$$

Segue que \vec{u} e \vec{v} são também ortogonais e, logo, formam uma base ortogonal de \mathbb{R}^2 .

Para escrever um vetor $\vec{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ -7 \end{bmatrix}$ nesta base, podemos calcular as projeções nos elementos da base (isto apenas vale se os elementos da base são ortogonais!):

$$\vec{x} = \frac{\vec{x} \cdot \vec{u}}{\vec{u} \cdot \vec{u}} \vec{u} + \frac{\vec{x} \cdot \vec{v}}{\vec{v} \cdot \vec{v}} \vec{v} = \frac{-6}{20} \vec{u} + \frac{-16}{5} \vec{v} = -0.3 \vec{u} - 3.2 \vec{v}.$$

Observe no exemplo acima que é muito mais fácil obter as componentes por ortogonalidade do que resolver sistemas lineares. Isto mesmo em dimensão baixa! Imagine se fosse um sistema 5×5 ou ainda maior.

Note que a base canônica, como no Exemplo 74, tem a propriedade adicional que $\|\vec{e}_j\| = 1$ para todo índice j . Isto fez com que a representação de vetores do Teorema 109 assumisse um formato ainda mais simples. Estas bases ortogonais que tem por elementos vetores unitários são conhecidas como **bases ortonormais**. Mais explicitamente, uma base ortonormal é uma base $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$ de um espaço vetorial que adicionalmente satisfaz

$$\vec{v}_i \cdot \vec{v}_j = 0 \text{ para } i \neq j \text{ e também } \|\vec{v}_j\| = 1 \text{ para todo } j \quad (\iff \vec{v}_j \cdot \vec{v}_j = 1)$$

Uma consequência é que, sendo $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$ uma base ortonormal de \mathbb{R}^n , podemos escrever

$$\vec{v} = (\vec{v} \cdot \vec{v}_1) \vec{v}_1 + (\vec{v} \cdot \vec{v}_2) \vec{v}_2 + \dots + (\vec{v} \cdot \vec{v}_n) \vec{v}_n.$$

Exemplo 77. Os vetores

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 \end{bmatrix}, \quad \text{e} \quad \vec{w} = \begin{bmatrix} 0 \\ \sqrt{2}/2 \\ -\sqrt{2}/2 \end{bmatrix}$$

formam uma base ortonormal de \mathbb{R}^3 : verifique! Qualquer vetor $\vec{x} \in \mathbb{R}^3$ pode ser escrito como

$$\vec{x} = (\vec{x} \cdot \vec{u})\vec{u} + (\vec{x} \cdot \vec{v})\vec{v} + (\vec{x} \cdot \vec{w})\vec{w}$$

Por exemplo,

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} = 2\vec{u} + 0\vec{v} - \sqrt{2}\vec{w} = 2 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \sqrt{2} \begin{bmatrix} 0 \\ \sqrt{2}/2 \\ -\sqrt{2}/2 \end{bmatrix}.$$

Observamos finalmente que bases ortogonais podem ser facilmente transformadas em bases ortonormais pelo processo de normalização.

Exemplo 78. Os vetores

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \vec{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \text{ e } \vec{w} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

formam uma base ortogonal de \mathbb{R}^3 . Normalizando cada um dos vetores, podemos obter uma base ortonormal de \mathbb{R}^3 :

$$\begin{cases} \|\vec{u}\| = \sqrt{1+1+1} = \sqrt{3} \\ \|\vec{v}\| = \sqrt{1+1} = \sqrt{2} \\ \|\vec{w}\| = \sqrt{1+4+1} = \sqrt{6} \end{cases}$$

Isto implica que

$$\frac{\vec{u}}{\|\vec{u}\|} = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{bmatrix}, \frac{\vec{v}}{\|\vec{v}\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \text{ e } \frac{\vec{w}}{\|\vec{w}\|} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{6} \\ -2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{6} \end{bmatrix}$$

forma uma base ortonormal de \mathbb{R}^3 .

10

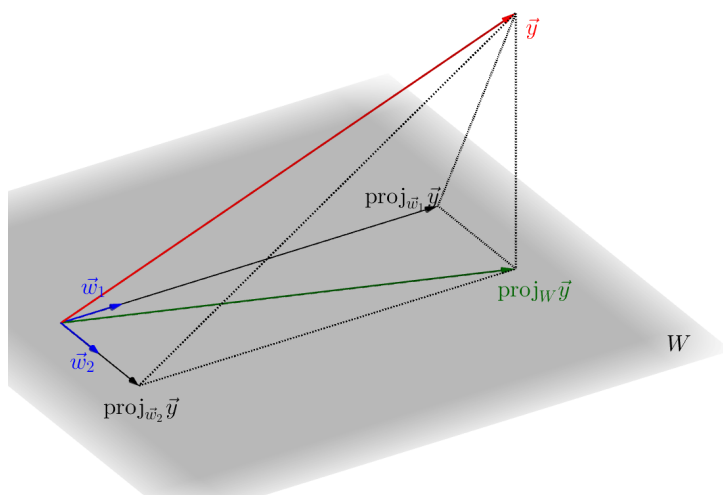
Semana 12

10.1 Projeção ortogonais sobre subespaços

Na última semana, estudamos projeções ortogonais e vimos que a projeção ortogonal de \vec{y} na direção de um vetor \vec{w} pode ser calculada por

$$\text{proj}_{\vec{w}} \vec{y} = \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}}{\vec{w} \cdot \vec{w}} \vec{w}$$

Gostaríamos de endereçar agora a seguinte questão: como obter a projeção de um vetor $\vec{y} \in \mathbb{R}^3$ sobre um plano W ?



Vamos trabalhar geometricamente: suponhamos que o plano

$$W = \text{Span}\{\vec{w}_1, \vec{w}_2\}$$

e que os vetores \vec{w}_1 e \vec{w}_2 são ortogonais. Em outras palavras, $\{\vec{w}_1, \vec{w}_2\}$ é uma base ortogonal de W . Como veremos abaixo, o Processo de Gram-Schmidt fornece um algoritmo para obter uma base ortogonal de um espaço vetorial a partir de uma outra base qualquer e, logo, sempre é possível considerar uma base ortogonal.

A **projeção ortogonal sobre o subespaço** W , denotada por $\text{proj}_W \vec{y}$, é definida como

$$\text{proj}_W \vec{y} = \text{proj}_{\vec{w}_1} \vec{y} + \text{proj}_{\vec{w}_2} \vec{y} = \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_1}{\vec{w}_1 \cdot \vec{w}_1} \vec{w}_1 + \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_2}{\vec{w}_2 \cdot \vec{w}_2} \vec{w}_2.$$

Notamos que este vetor pertence a W , já que é uma combinação linear dos elementos de uma base de W . Mas mais fundamental é o fato de a projeção ser feita em uma direção ortogonal ao plano: devemos verificar que

$$\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y} \text{ é ortogonal a } W.$$

Qualquer vetor de W pode ser escrito como

$$\vec{w} = \frac{\vec{w} \cdot \vec{w}_1}{\vec{w}_1 \cdot \vec{w}_1} \vec{w}_1 + \frac{\vec{w} \cdot \vec{w}_2}{\vec{w}_2 \cdot \vec{w}_2} \vec{w}_2.$$

Exercício 8. Utilize as propriedades do produto escalar e a ortogonalidade da base $\{\vec{w}_1, \vec{w}_2\}$ para verificar que

$$\vec{w} \cdot (\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}) = 0.$$

Exemplo 79. Vamos calcular a projeção do vetor

$$\vec{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

sobre o plano gerado pelos vetores

$$\vec{w}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ -7 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{w}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Comçulamos

$$\begin{aligned} \text{proj}_W \vec{y} &= \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_1}{\vec{w}_1 \cdot \vec{w}_1} \vec{w}_1 + \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_2}{\vec{w}_2 \cdot \vec{w}_2} \vec{w}_2 = \frac{3-7}{9+49} \vec{w}_1 + \frac{1+2}{1+4} \vec{w}_2 \\ &= -\frac{2}{29} \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ -7 \end{bmatrix} + \frac{3}{5} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3/5 \\ -6/29 \\ 244/145 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Desenvolvemos acima o conceito de projeção ortogonal sobre um subespaço do espaço \mathbb{R}^3 de dimensão três apenas pela conveniência da visualização geométrica. Na verdade, o conceito pode ser definido em qualquer dimensão.

Seja $W \subset \mathbb{R}^n$ um subespaço vetorial de dimensão k e $\{\vec{w}_1, \vec{w}_2, \dots, \vec{w}_k\}$ uma base ortogonal de W . Dado um vetor $\vec{y} \in \mathbb{R}^n$ qualquer, definimos a **projeção ortogonal de \vec{y} sobre W** como

$$\text{proj}_W \vec{y} = \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_1}{\vec{w}_1 \cdot \vec{w}_1} \vec{w}_1 + \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_2}{\vec{w}_2 \cdot \vec{w}_2} \vec{w}_2 + \dots + \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_k}{\vec{w}_k \cdot \vec{w}_k} \vec{w}_k$$

Pode-se verificar, como no Exercício acima, que

$$\vec{w} \cdot (\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}) = 0, \text{ para qualquer } \vec{w} \in W,$$

isto é, a projeção $\text{proj}_W \vec{y}$ pertence a W e $\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}$ é ortogonal a todo elemento de W , assim como nossa intuição esperaria.

Exemplo 80. Calcular a projeção do vetor

$$\vec{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ -3 \\ 2 \end{bmatrix}$$

sobre o espaço tridimensional gerado pelos vetores

$$\vec{w}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \vec{w}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{w}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

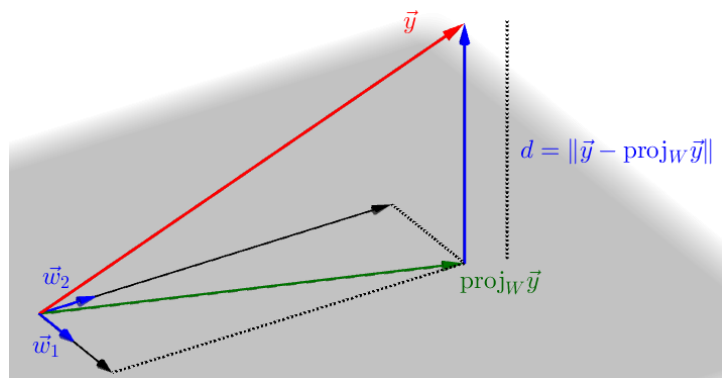
Devemos calcular

$$\begin{aligned}\text{proj}_W \vec{y} &= \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_1}{\vec{w}_1 \cdot \vec{w}_1} \vec{w}_1 + \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_2}{\vec{w}_2 \cdot \vec{w}_2} \vec{w}_2 + \frac{\vec{y} \cdot \vec{w}_3}{\vec{w}_3 \cdot \vec{w}_3} \vec{w}_3 \\ &= \frac{-1-18}{16+1+36} \vec{w}_1 + \frac{1-2-2}{1+4+1} \vec{w}_2 + \frac{-2-12+2}{4+16+1} \vec{w}_3 \\ &= -\frac{19}{53} \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} - \frac{12}{21} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1/2 \\ -76/53 \\ -2784/1113 \\ -4938/1113 \\ -1/12 \end{bmatrix}.\end{aligned}$$

Confira estas contas com uma calculadora (os coeficientes dos vetores nem sempre são bonitinhos!)

10.2 Distância a subespaços e a melhor aproximação

A projeção ortogonal pode ser utilizada para calcular distâncias entre os pontos e subespaços.



Dado um ponto $P = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, formamos o vetor

$$\vec{y} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

cujas componentes são as coordenadas de P . Como vimos na seção anterior, o vetor $\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}$ é ortogonal ao subespaço W . Sendo a distância de P até W denotada por $\text{dist}(P, W)$ e definida como a menor distância entre P e elementos de W , temos que

$$\text{dist}(P, W) = \|\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}\|.$$

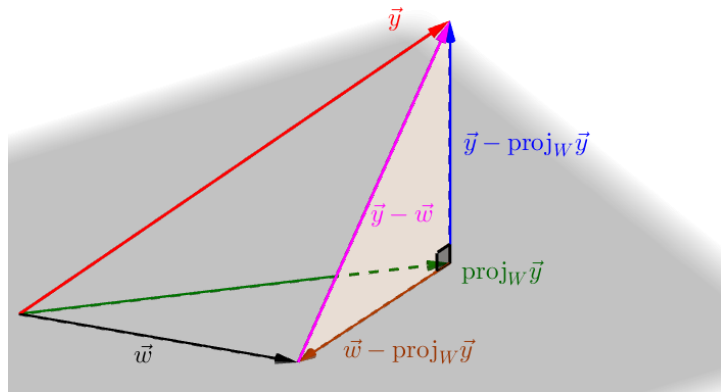
Justificativa desta afirmação. Dado qualquer outro vetor $\vec{w} \in W$, o Teorema de Pitágoras implica que (ver figura)

$$\|\vec{y} - \vec{w}\|^2 = \|\vec{w} - \text{proj}_W \vec{y}\|^2 + \|\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}\|^2 > \|\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}\|^2.$$

Em outras palavras, $\|\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}\|$ é de fato a menor distância entre P e elementos de W . \square

Exemplo 81. Calcular a distância do ponto $P = (1, 2, -1, 0, 7)$ até o plano $W = \text{Span}\{\vec{u}, \vec{v}\}$ (contido em \mathbb{R}^5) gerado pelos vetores

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} \text{ e } \vec{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix}.$$



Para isto, consideramos o vetor

$$\vec{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \\ 0 \\ 7 \end{bmatrix}$$

e vamos calcular $\|\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}\|$:

$$\begin{aligned} \vec{y} - \text{proj}_W \vec{y} &= \vec{y} - \frac{\vec{y} \cdot \vec{u}}{\vec{u} \cdot \vec{u}} \vec{u} - \frac{\vec{y} \cdot \vec{v}}{\vec{v} \cdot \vec{v}} \vec{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \\ 0 \\ 7 \end{bmatrix} - \frac{34}{30} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} - \frac{18}{15} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \\ 0 \\ 7 \end{bmatrix} - \frac{17}{15} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} - \frac{18}{15} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4/3 \\ 16/5 \\ -17/3 \\ 0 \\ -34/15 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Desta forma, a distância de P a W é

$$\begin{aligned} \text{dist}(P, W) &= \|\vec{y} - \text{proj}_W \vec{y}\| = \sqrt{\frac{16}{9} + \frac{256}{25} + \frac{289}{9} + \frac{1156}{225}} = \sqrt{\frac{16 \cdot 25 + 256 \cdot 9 + 289 \cdot 25 + 1156}{225}} \\ &= \frac{\sqrt{11085}}{15} \simeq 7,02. \end{aligned}$$

10.3 O Processo de ortogonalização de Gram-Schmidt

O **Processo de Gram-Schmidt** é um algoritmo para obter uma base ortogonal (ou ortonormal) a partir de uma base qualquer. De maneira mais geral, o método permite transformar um conjunto de vetores linearmente independentes em um conjunto ortogonal que gera o mesmo espaço vetorial.

Vamos começar com um exemplo.

Exemplo 82. Consideramos os vetores

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

O espaço gerado por $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$ é todo o espaço \mathbb{R}^3 , já que temos três vetores linearmente independentes em um espaço de dimensão três.

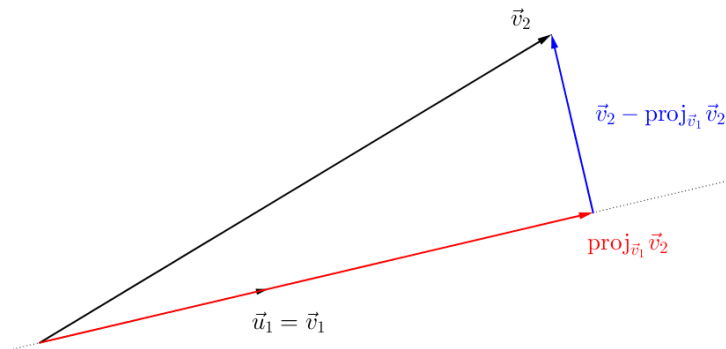
O processo consiste em fixar qualquer um dos vetores como o primeiro dos vetores do conjunto que virá a ser ortogonal. Por exemplo, fixamos

$$\vec{u}_1 = \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Em seguida, já vimos que, ao fazer a projeção de \vec{v}_2 sobre \vec{v}_1 , o vetor

$$\vec{v}_2 - \text{proj}_{\vec{v}_1} \vec{v}_2$$

é ortogonal a \vec{v}_1 , como ilustra a figura.



Assim sendo, definimos o segundo vetor do nosso conjunto que será ortogonal como o vetor

$$\vec{u}_2 = \vec{v}_2 - \text{proj}_{\vec{u}_1} \vec{v}_2 = \vec{v}_2 - \frac{\vec{v}_2 \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ -1/2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Temos que \vec{u}_1 e \vec{u}_2 são ortogonais e que estão no mesmo plano, de modo que também temos

$$\text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2\} = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}.$$

Vamos escrever momentaneamente $W = \text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2\}$.

No próximo passo do processo, o terceiro vetor pode ser obtido como

$$\vec{u}_3 = \vec{v}_3 - \text{proj}_W \vec{v}_3,$$

pois, desta forma, \vec{u}_3 é ortogonal a todos os vetores de W ; em particular, é ortogonal a ambos \vec{u}_1 e \vec{u}_2 . Além disso, como \vec{u}_1 e \vec{u}_2 já são vetores ortogonais, podemos calcular a projeção sobre W como de costume:

$$\vec{u}_3 = \vec{v}_3 - \text{proj}_W \vec{v}_3 = \vec{v}_3 - \frac{\vec{v}_3 \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 - \frac{\vec{v}_3 \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2.$$

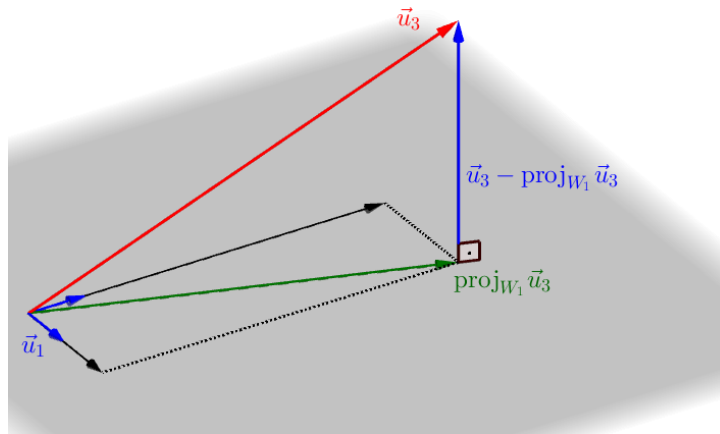
Calculando, temos (observe como dois fatores $1/2$ cancelam no último termo)

$$\vec{u}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{2-1}{1+4+1} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{bmatrix} = \frac{2}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Concluimos assim que o conjunto

$$\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ -1/2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{bmatrix} \right\}$$

é ortogonal e gera o mesmo espaço que $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$.



Na realidade, se tivéssemos considerado múltiplos dos vetores acima, não perderíamos a propriedade de ortogonalidade, e temos

$$\text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\} = \text{Span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}.$$

“Colocar em evidência” os fatores comuns desta forma e “desconsiderá-los” pode facilitar as contas em alguns casos.

Observamos também que, fazendo a normalização dos vetores, podemos obter uma base ortonormal:

$$\begin{cases} \|\vec{u}\| = \sqrt{1+0+1} = \sqrt{2} \\ \|\vec{v}\| = \sqrt{1+4+1} = \sqrt{6} \\ \|\vec{w}\| = \sqrt{1+1+1} = \sqrt{3} \end{cases}$$

e assim,

$$\frac{\vec{u}_1}{\|\vec{u}_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}, \quad \frac{\vec{u}_2}{\|\vec{u}_2\|} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{6} \\ 2/\sqrt{6} \\ -1/\sqrt{6} \end{bmatrix} \text{ e } \frac{\vec{u}_3}{\|\vec{u}_3\|} = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{bmatrix}$$

forma um conjunto ortonormal que gera o mesmo espaço vetorial que $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$. \triangleleft

Em seguida, mostramos como funciona o processo de maneira geral (um bom entendimento do exemplo acima deve deixar claro o porquê deste processo funcionar): sejam k vetores linearmente independentes $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ pertencentes ao espaço n -dimensional \mathbb{R}^n . Vamos denotar

$$W = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k\}$$

e construir uma base ortogonal (e em seguida ortonormal) para W . Começamos com

$$\vec{u}_1 = \vec{v}_1$$

e definimos

$$\vec{u}_2 = \vec{v}_2 - \text{proj}_{\vec{u}_1} \vec{v}_2 = \vec{v}_2 - \frac{\vec{v}_2 \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1.$$

Temos que \vec{u}_1 e \vec{u}_2 são ortogonais e que estão no mesmo plano, de modo que também temos

$$\text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2\} = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\} = W_2 \iff \text{notação}.$$

Em seguida, definimos

$$\vec{u}_3 = \vec{v}_3 - \text{proj}_{W_2} \vec{v}_3 = \vec{v}_3 - \frac{\vec{v}_3 \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 - \frac{\vec{v}_3 \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2.$$

Temos que $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3$ ortogonais e

$$\text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\} = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\} = W_3 \rightsquigarrow \text{notação.}$$

Em seguida

$$\vec{u}_4 = \vec{v}_4 - \text{proj}_{W_3} \vec{v}_4 = \vec{v}_4 - \frac{\vec{v}_4 \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 - \frac{\vec{v}_4 \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2 - \frac{\vec{v}_4 \cdot \vec{u}_3}{\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_3} \vec{u}_3.$$

Temos que $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3, \vec{u}_4$ ortogonais e

$$\text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3, \vec{u}_4\} = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3, \vec{v}_4\} = W_4 \rightsquigarrow \text{notação.}$$

E assim seguimos fazendo as contas até chegar ao último vetor: sendo

$$\text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_{k-1}\} = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_{k-1}\} = W_{k-1} \rightsquigarrow \text{notação,}$$

escrevemos

$$\vec{u}_k = \vec{v}_k - \text{proj}_{W_{k-1}} \vec{v}_k = \vec{v}_k - \frac{\vec{v}_k \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 - \frac{\vec{v}_k \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2 - \dots - \frac{\vec{v}_k \cdot \vec{u}_{k-1}}{\vec{u}_{k-1} \cdot \vec{u}_{k-1}} \vec{u}_{k-1}.$$

Temos que $\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k\}$ é um conjunto ortogonal e

$$\text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k\} = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k\} = W \rightsquigarrow \text{que é o espaço inicial,}$$

como queríamos.

Este é a parte mais “pesada” do método. Por exemplo, se agora quiséssemos uma base ortonormal para W , basta considerar o conjunto

$$\left\{ \frac{\vec{u}_1}{\|\vec{u}_1\|}, \frac{\vec{u}_2}{\|\vec{u}_2\|}, \dots, \frac{\vec{u}_k}{\|\vec{u}_k\|} \right\},$$

que continua sendo ortogonal, mas agora formado por vetores unitários.

Exemplo 83 (Retirado de Wikipedia.org). Vamos obter uma base ortonormal para o espaço coluna Col A da matriz

$$A = \begin{bmatrix} 12 & -51 & 4 \\ 6 & 167 & -68 \\ -4 & 24 & -41 \end{bmatrix}.$$

Lembrando que Col A é o espaço gerado pelas colunas de A , vamos aplicar o processo de Gram-Schmidt para os vetores

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 12 \\ 6 \\ -4 \end{bmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} -51 \\ 167 \\ 24 \end{bmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} 4 \\ -68 \\ -41 \end{bmatrix}.$$

O Processo começa como:

$$\begin{aligned} \vec{u}_1 &= \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 12 \\ 6 \\ -4 \end{bmatrix}, \\ \vec{u}_2 &= \vec{v}_2 - \frac{\vec{v}_2 \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 = \begin{bmatrix} -51 \\ 167 \\ 24 \end{bmatrix} - \frac{-612 + 1002 - 96}{144 + 36 + 16} \begin{bmatrix} 12 \\ 6 \\ -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -51 \\ 167 \\ 24 \end{bmatrix} - \frac{296}{196} \begin{bmatrix} 12 \\ 6 \\ -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -69 \\ 158 \\ 30 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Em seguida (conferir estas contas com o auxílio de uma calculadora)

$$\begin{aligned} \vec{u}_3 &= \vec{v}_3 - \frac{\vec{v}_3 \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 - \frac{\vec{v}_3 \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2 = \begin{bmatrix} 4 \\ -68 \\ -41 \end{bmatrix} - \frac{48 - 408 + 164}{196} \begin{bmatrix} 12 \\ 6 \\ -4 \end{bmatrix} - \frac{-276 - 10744 - 1230}{4761 + 24694 + 900} \begin{bmatrix} -69 \\ 158 \\ 30 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 4 \\ -68 \\ -41 \end{bmatrix} + \frac{198}{196} \begin{bmatrix} 12 \\ 6 \\ -4 \end{bmatrix} + \frac{12250}{30355} \begin{bmatrix} -69 \\ 158 \\ 30 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -58/5 \\ 6/5 \\ -33 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Para obter uma base ortonormal para o espaço coluna, vamos ainda considerar

$$\frac{\vec{u}_1}{\|\vec{u}_1\|}, \frac{\vec{u}_2}{\|\vec{u}_2\|}, \frac{\vec{u}_3}{\|\vec{u}_3\|}.$$

Calculamos

$$\begin{cases} \|\vec{u}_1\| = \sqrt{196} = 14 \\ \|\vec{u}_2\| = \sqrt{30625} = 175 \\ \|\vec{u}_3\| = \frac{\sqrt{30625}}{5} = 35 \end{cases}$$

Portanto, uma base ortonormal para Col A é

$$\vec{n}_1 = \frac{\vec{u}_1}{\|\vec{u}_1\|} = \begin{bmatrix} 6/7 \\ 3/7 \\ -2/7 \end{bmatrix}, \quad \vec{n}_2 = \frac{\vec{u}_2}{\|\vec{u}_2\|} = \begin{bmatrix} -69/175 \\ 158/175 \\ 6/35 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{n}_3 = \frac{\vec{u}_3}{\|\vec{u}_3\|} = \begin{bmatrix} -58/175 \\ 6/175 \\ -33/35 \end{bmatrix}. \triangleleft$$

10.4 Fatoração QR e matrizes ortogonais

O método de Gram-Schmidt nos permite fatorar uma matriz A cujas colunas são LI em um produto

$$A = QR,$$

onde Q é uma matriz cujas colunas formam um conjunto ortonormal e R é uma matriz triangular superior. Tal fatoração é muito importante do ponto de vista computacional, como veremos em breve, quando usarmos a fatoração QR como uma alternativa para resolução de sistemas lineares por mínimos quadrados. Também é a base de um eficiente método numérico para encontrar autovalores de uma matriz quadrada.

Matrizes cujas colunas formam um conjunto ortonormal são muito úteis e por isso recebem um nome especial: são chamadas de matrizes ortogonais. Aqui cabe uma observação relevante: este é um exemplo de uma situação onde a terminologia clássica está longe de ser satisfatória: matrizes cujas colunas formam um conjunto *ortonormal* são chamadas de matrizes *ortogonais*.

Faremos agora uma exposição da fatoração QR usando uma matriz inicial A que tem 3 colunas, observando que a construção abaixo é facilmente generalizada para uma matriz de qualquer dimensão (desde que tenha colunas LI).

Dada uma matriz $A = [\vec{v}_1 \vec{v}_2 \vec{v}_3]$ cujas colunas são LI e são denotadas por \vec{v}_1 , \vec{v}_2 , e \vec{v}_3 , o processo de Gram-Schmidt começa com a construção de uma base ortogonal formada pelos vetores \vec{u}_1 , \vec{u}_2 , e \vec{u}_3 , para o espaço-coluna da matriz A . Para isso, definimos

$$\begin{cases} \vec{u}_1 = \vec{v}_1 \\ \vec{u}_2 = \vec{v}_2 - \text{proj}_{\vec{u}_1} \vec{v}_2 \\ \vec{u}_3 = \vec{v}_3 - \text{proj}_{\vec{u}_1, \vec{u}_2} \vec{v}_3 \end{cases}$$

Portanto existem coeficientes b_1 , c_1 e c_2 tais que

$$\begin{cases} \vec{u}_1 = \vec{v}_1 \\ \vec{u}_2 = \vec{v}_2 - b_1 \vec{u}_1 \\ \vec{u}_3 = \vec{v}_3 - c_1 \vec{u}_1 - c_2 \vec{u}_2 \end{cases}$$

Em um segundo momento, cada um dos três vetores \vec{u}_1 , \vec{u}_2 , e \vec{u}_3 é normalizado, ou seja, dividimos cada um deles pelo seu comprimento. Assim, \vec{u}_1 , \vec{u}_2 , e \vec{u}_3 formam uma base ortonormal para o espaço coluna de A , e existem coeficientes α_1 , β_1 , β_2 , γ_1 , γ_2 e γ_3 tais que

$$\begin{cases} \vec{u}_1 = \alpha_1 \vec{v}_1 \\ \vec{u}_2 = \beta_2 \vec{v}_2 - \beta_1 \vec{u}_1 \\ \vec{u}_3 = \gamma_3 \vec{v}_3 - \gamma_1 \vec{u}_1 - \gamma_2 \vec{u}_2 \end{cases}$$

Se colocarmos as colunas da matriz A em função dos vetores da base ortonormal que acaba de ser obtida, temos

$$\begin{cases} \vec{v}_1 = \alpha_1^{-1} \vec{u}_1 \\ \vec{v}_2 = \beta_2^{-1} \vec{u}_2 + \beta_2^{-1} \beta_1 \vec{u}_1 \\ \vec{v}_3 = \gamma_3^{-1} \vec{u}_3 + \gamma_3^{-1} \gamma_1 \vec{u}_1 + \gamma_3^{-1} \gamma_2 \vec{u}_2 \end{cases}$$

ou trocando a ordem das parcelas no lado direito,

$$\begin{cases} \vec{v}_1 = \alpha_1^{-1} \vec{u}_1 \\ \vec{v}_2 = \beta_2^{-1} \beta_1 \vec{u}_1 + \beta_2^{-1} \vec{u}_2 \\ \vec{v}_3 = \gamma_3^{-1} \gamma_1 \vec{u}_1 + \gamma_3^{-1} \gamma_2 \vec{u}_2 + \gamma_3^{-1} \vec{u}_3 \end{cases}$$

Assim, ao definirmos a matriz $Q = [\vec{u}_1 \vec{u}_2 \vec{u}_3]$, obtemos

$$A = QR$$

onde

$$R = \begin{bmatrix} \alpha_1^{-1} & \beta_2^{-1} \beta_1 & \gamma_3^{-1} \gamma_1 \\ 0 & \beta_2^{-1} & \gamma_3^{-1} \gamma_2 \\ 0 & 0 & \gamma_3^{-1} \end{bmatrix}$$

visto que cada coluna do produto QR , é definido como a combinação linear das colunas da matriz Q com pesos dados pela respectiva coluna da matriz R .

Note ainda que R é invertível, visto que sua diagonal principal contém apenas termos não-nulos.

A construção acima é facilmente generalizada para matrizes quaisquer e nos permite enunciar o seguinte fato (lembre que uma matriz ortogonal é uma matriz cujas colunas formam um conjunto ortonormal):

Teorema 84. *Qualquer matriz A cujas colunas são linearmente independentes pode ser fatorada na forma $A = QR$, onde Q é uma matriz ortogonal e R é uma matriz triangular superior invertível. Ainda, o espaço coluna das matrizes A e Q é o mesmo, ou seja, as colunas de Q formam uma base ortonormal para o subespaço gerado pelas colunas de A .*

Note que a fatoração QR está para o processo de Gram-Schmidt assim como a fatoração LU está para o método de linha-redução a forma escada!

Bem, vimos que a matriz Q tem como colunas a base ortonormal gerada pelo processo de Gram-Schmidt. E como podemos calcular a matriz R no caso geral ?

Usando o seguinte fato surpreendente:

Teorema 85. *uma matriz ortogonal é sempre invertível e sua inversa é dada pela sua transposta, ou seja $Q^{-1} = Q^T$.*

A prova deste teorema é simples:

$$Q^T Q = \begin{bmatrix} - & \vec{u}_1 & - \\ - & \vec{u}_2 & - \\ - & \vec{u}_3 & - \end{bmatrix} \begin{bmatrix} | & | & | \\ \vec{u}_1 & \vec{u}_2 & \vec{u}_3 \\ | & | & | \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1 & \vec{u}_1 \cdot \vec{u}_2 & \vec{u}_1 \cdot \vec{u}_3 \\ \vec{u}_2 \cdot \vec{u}_1 & \vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2 & \vec{u}_2 \cdot \vec{u}_3 \\ \vec{u}_3 \cdot \vec{u}_1 & \vec{u}_3 \cdot \vec{u}_2 & \vec{u}_3 \cdot \vec{u}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = I.$$

Assim, se $A = QR$, basta multiplicar ambos os lados desta equação por Q^T pela esquerda para obtermos:

$$Q^T A = Q^T QR \implies R = Q^T A.$$

No último exemplo da seção anterior, obtemos através do método de Gram-Schmidt uma base ortonormal para Col A onde

$$A = \begin{bmatrix} 12 & -51 & 4 \\ 6 & 167 & -68 \\ -4 & 24 & -41 \end{bmatrix}.$$

Vamos definir a matriz Q como a matriz formada pelos vetores desta base ortonormal:

$$Q = \begin{bmatrix} 6/7 & -69/175 & -58/175 \\ 3/7 & 158/175 & 6/175 \\ -2/7 & 6/35 & -33/35 \end{bmatrix}$$

Vimos que $R = Q^T A$ e portanto

$$R = Q^T A = \begin{bmatrix} 6/7 & 3/7 & -2/7 \\ -69/175 & 158/175 & 6/35 \\ -58/175 & 6/175 & -33/35 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 12 & -51 & 4 \\ 6 & 167 & -68 \\ -4 & 24 & -41 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 14 & 21 & -14 \\ 0 & 175 & -70 \\ 0 & 0 & 35 \end{bmatrix}.$$

Finalmente podemos escrever

$$A = \begin{bmatrix} 12 & -51 & 4 \\ 6 & 167 & -68 \\ -4 & 24 & -41 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6/7 & -69/175 & -58/175 \\ 3/7 & 158/175 & 6/175 \\ -2/7 & 6/35 & -33/35 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 14 & 21 & -14 \\ 0 & 175 & -70 \\ 0 & 0 & 35 \end{bmatrix} = QR. \triangleleft$$

10.5 Matrizes Ortogonais preservam comprimento e ângulo

Vamos aproveitar para falar um pouco mais sobre matrizes ortogonais. Um bom exemplo de matriz ortogonal 2×2 é dada pela matriz de rotação, ou seja, pela matriz

$$Q = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix},$$

onde $0 \leq \theta \leq 2\pi$. Podemos ver que esta matriz define uma transformação linear no plano que rotaciona vetores em um ângulo θ no sentido anti-horário. Assim, tal transformação preserva comprimento e ângulo entre vetores. Estas propriedades não são particulares da matriz de rotação: todas as matrizes ortogonais se comportam da mesma forma. O teorema a seguir traz estas informações e mais algumas.

Teorema 86. *Seja $Q = [\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n]$ uma matriz ortogonal $n \times n$. Então, para quaisquer vetores \vec{v} e \vec{w} em \mathbb{R}^n temos*

- i. $Q\vec{v} \cdot Q\vec{w} = \vec{v} \cdot \vec{w}$
- ii. $\|Q\vec{v}\| = \|\vec{v}\|$
- iii. o ângulo entre $Q\vec{v}$ e $Q\vec{w}$ é igual ao ângulo entre \vec{v} e \vec{w}

A prova do primeiro item é consequência direta da linearidade do produto interno e da hipótese das colunas formarem uma base ortonormal: se $\vec{v} = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ e $\vec{w} = (\beta_1, \dots, \beta_n)$, então

$$Q\vec{v} \cdot Q\vec{w} = \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i \vec{u}_i \right) \cdot \left(\sum_{j=1}^n \beta_j \vec{u}_j \right) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \alpha_i \beta_j \vec{u}_i \cdot \vec{u}_j$$

devido a linearidade do produto interno (ou seja a propriedade distributiva aplicada tanto na primeira quanto na segunda componente do produto interno). Agora, lembrando que $\vec{u}_i \cdot \vec{u}_j = 0$ se $i \neq j$, a última expressão iguala-se a

$$\sum_{i=1}^n \alpha_i \beta_i \vec{u}_i \cdot \vec{u}_i.$$

Finalmente, lembrando que cada coluna \vec{u}_i de Q tem comprimento unitário, concluímos que

$$Q\vec{v} \cdot Q\vec{w} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \beta_i = \vec{v} \cdot \vec{w}.$$

Os próximos dois itens seguem diretamente do primeiro item, visto que

$$\|Q\vec{v}\| = \sqrt{Q\vec{v} \cdot Q\vec{v}} = \sqrt{\vec{v} \cdot \vec{v}} = \|\vec{v}\|$$

e o ângulo entre Qv e Qw é definido como

$$\arccos\left(\frac{Qv \cdot Qw}{\|Qv\|\|Qw\|}\right) = \arccos\left(\frac{v \cdot w}{\|v\|\|w\|}\right),$$

que por definição é o ângulo entre v e w . Assim finalizamos a prova do teorema.

Um outro exemplo de matriz ortogonal é dado pelas matrizes de reflexão. Um caso particular é dado pela reflexão em torno do eixo horizontal:

$$Q = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

Finalizamos esta seção enunciando um teorema cujo primeiro item já foi provado e cujo segundo item é consequência direta do primeiro e do fato de que $\det(AB) = \det(A)\det(B)$: PS NAO VALE A PENA PRECISA DE ALGO MAIS...

Teorema 87. *Seja $Q = [\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n]$ uma matriz ortogonal. Temos*

- i. $Q^{-1} = Q^T$
- ii. $\det(Q) = 1$ ou $\det(Q) = -1$.

11

Semana 13

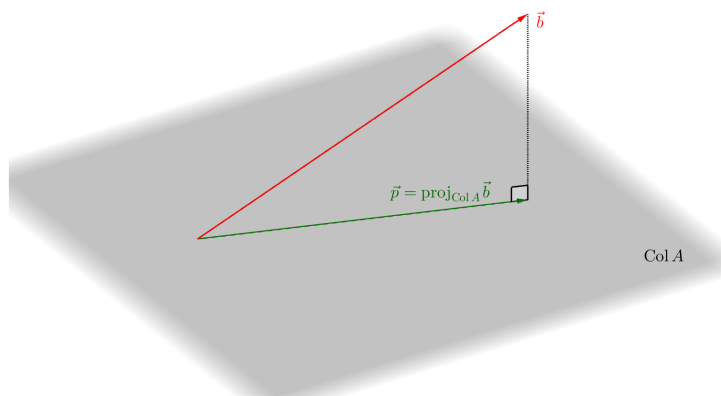
11.1 Método dos Mínimos Quadrados

Sistemas lineares aparecem como modelos matemáticos de vários fenômenos e em várias situações. Acontece que alguns sistemas simplesmente não possuem soluções e ficamos sem saber como proceder. O **Método dos Mínimos Quadrados** é uma técnica que nos permite, de forma aproximada, retirar alguma informação desses sistemas impossíveis. A terminologia se deve ao fato de que, como veremos, este método minimiza a soma dos quadrados dos erros obtidos na aproximação.

Como sabemos, resolver o sistema linear

$$A\vec{x} = \vec{b}$$

consiste em encontrar um vetor \vec{x} que satisfaça a esta equação. Na terminologia que construímos ao longo do curso, isto significa que \vec{b} pertence ao espaço coluna da matriz A , isto é, $\vec{b} \in \text{Col } A$. Desta forma, não é possível resolver o sistema quando $\vec{b} \notin \text{Col } A$.



O Método dos Mínimos Quadrados consiste em olhar para o vetor $\vec{p} = \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b}$ e resolver o sistema linear associado

$$A\vec{x} = \vec{p}.$$

Esta solução de $A\vec{x} = \vec{p}$ é chamada de **solução de mínimos quadrados**. A ideia é (ver figura) considerar o vetor em $\text{Col } A$ que é “mais próximo” de \vec{b} e cujo sistema linear associado possua solução. Neste contexto, estamos pensando em mais próximo no sentido que

$$\|\vec{b} - \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b}\| \leq \|\vec{b} - \vec{c}\|, \text{ para qualquer } \vec{c} \in \text{Col } A,$$

isto é, no sentido de ser a projeção a melhor aproximação de \vec{b} no espaço coluna de A . Escre-

vendo os vetores em coordenadas:

$$\vec{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix} \text{ e } \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b} = \begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ \vdots \\ p_n \end{bmatrix},$$

temos que o valor

$$\|\vec{b} - \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b}\| = \sum_{i=1}^n (b_i - p_i)^2$$

é chamado de **erro da aproximação**. Logo, como anunciado, a soma dos quadrados dos erros obtidos cada componente é o mínimo possível.

Exemplo 88. Considere o sistema linear

$$\begin{cases} x_1 + x_2 - 2x_3 = 3 \\ x_1 - 2x_3 = 2 \\ x_2 + 2x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 - 2x_3 = 0 \end{cases} \iff A\vec{x} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 2 \\ -1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \vec{b}.$$

Este sistema é claramente impossível, pois a primeira equação é inconsistente com a última. De forma mais automática, um passo no escalonamento da matriz aumentada associada revelaria a mesma conclusão:

$$[A \mid \vec{b}] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -2 & 3 \\ 1 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ -1 & -1 & 2 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & -2 & 3 \\ 1 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}.$$

Vamos tentar encontrar, conforme descrito acima, uma solução de mínimos quadrados. Passos a serem realizados:

- Para calcular a projeção de \vec{b} sobre $\text{Col } A$, precisamos, em primeiro lugar, obter uma base ortogonal do espaço $\text{Col } A$; isto pode ser feito pelo Processo de Gram-Schmidt;
- Calcular a projeção $\vec{p} = \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b}$;
- Resolver o sistema linear $A\vec{x} = \vec{p}$.

Embora seja possível realizar estes três passos, temos de convir que seria muito trabalhoso. Por isto, vamos analisar um pouco mais da teoria para encontrar um método mais eficaz. \triangleleft

Suponhamos que:

- A é uma matriz $m \times n$,
- $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$,
- $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$ e
- o sistema $A\vec{x} = \vec{b}$ não possui solução.

A solução de mínimos quadrados é a solução de $A\vec{x} = \vec{p}$, onde $\vec{p} = \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b}$. Observamos, por outro lado, que, sendo \vec{p} a projeção sobre o espaço coluna de A , o vetor $\vec{b} - \vec{p}$ deve ser ortogonal a todos os elementos de $\text{Col } A$. Em particular, se escrevermos A em termos de suas colunas

$$A = \begin{bmatrix} | & | & & | \\ \vec{a}_1 & \vec{a}_2 & \cdots & \vec{a}_n \\ | & | & & | \end{bmatrix}, \quad \left(\text{que, em particular, implica } A^T = \begin{bmatrix} - & \vec{a}_1 & - \\ - & \vec{a}_2 & - \\ & \vdots & \\ - & \vec{a}_n & - \end{bmatrix} \right)$$

devemos ter

$$\vec{a}_j \cdot (\vec{b} - \vec{p}) = 0, \text{ para todo } j \iff A^T(\vec{b} - \vec{p}) = \vec{0} \iff A^T\vec{b} = A^T\vec{p} = A^T A\vec{x}.$$

Esta última linha é válida porque o produto escalar $\vec{a}_j \cdot (\vec{b} - \vec{p})$ é justamente a entrada j do vetor obtido ao multiplicar $A^T(\vec{b} - \vec{p})$.

Concluimos, desta forma, que, se \vec{x} é uma solução de mínimos quadrados, ou seja, se $A\vec{x} = \vec{p}$, então necessariamente

$$\boxed{A^T A\vec{x} = A^T \vec{b}}. \quad (11.1)$$

Exercício 9 (Teórico). Justifique que o conjunto de soluções do sistema (11.1) coincide com o conjunto das soluções de mínimos quadrados do sistema $A\vec{x} = \vec{b}$.

Tudo isto implica que podemos utilizar a equação (11.1) para encontrar as soluções de mínimos quadrados de $A\vec{x} = \vec{b}$.

Exemplo 89 (De volta ao Exemplo 88). Calculamos

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 & -1 \\ -2 & -2 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 2 \\ -1 & -1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 2 & -6 \\ 2 & 3 & -2 \\ -6 & -2 & 16 \end{bmatrix}$$

e

$$A^T \vec{b} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 & -1 \\ -2 & -2 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \\ -10 \end{bmatrix}$$

Para resolvermos o sistema $A^T A\vec{x} = A^T \vec{b}$, vamos escalonar a matriz aumentada associada:

$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & -6 & 5 \\ 2 & 3 & -2 & 3 \\ -6 & -2 & 16 & -10 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 3 & 2 & -6 & 5 \\ 0 & 5 & 6 & -1 \\ 0 & 2 & 4 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 3 & 2 & -6 & 5 \\ 0 & 5 & 6 & -1 \\ 0 & 0 & 4 & 1 \end{bmatrix}$$

Logo,

$$\begin{cases} 3x_1 + 2x_2 - 6x_3 = 5 \\ 5x_2 + 6x_3 = -1 \\ 4x_3 = 1 \end{cases}.$$

Assim,

$$x_3 = \frac{1}{4} \implies 5x_2 + 6 \cdot \frac{1}{4} = -1 \implies x_2 = -\frac{1}{2} \implies 3x_1 - 1 - \frac{3}{2} = 5 \implies x_1 = \frac{3}{2}.$$

Portanto, uma solução de mínimos quadrados é

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3/2 \\ -1/2 \\ 1/4 \end{bmatrix}.$$

Observe como isto é muito menos trabalhoso do que o método que havíamos esquematizado quando discutimos este sistema no Exemplo 88. \triangleleft

Exercício 10. Colocar em prática o método discutido no Exemplo 88 e comparar o resultado com o que obtivemos no Exemplo 89.

Observação 90. Caso a matriz A já seja uma matriz ortogonal, podemos calcular projeções diretamente, pois uma base ortogonal para $\text{Col } A$ já está disponível desde o começo. Neste caso, ambos os métodos exigiriam um trabalho parecido.

Nossa aproximação linear foi encontrada de modo a minimizar o erro quadrático. Para encontrar o erro, deveríamos calcular

$$\|\vec{b} - \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b}\|.$$

No entanto, resolvemos de outra maneira e não calculamos a projeção. Observando que a solução de mínimos quadrados satisfaz $A\vec{x} = \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b}$, podemos calcular o erro por

$$\text{erro} = \|\vec{b} - A\vec{x}\|,$$

onde \vec{x} é a solução de mínimos quadrados.

No Exemplo 89 acima, podemos calcular o erro desta forma. De fato,

$$A\vec{x} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 2 \\ -1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3/2 \\ -1/2 \\ 1/4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ 0 \\ -1/2 \end{bmatrix} \Rightarrow \vec{b} - A\vec{x} = \begin{bmatrix} 5/2 \\ 1 \\ 0 \\ 1/2 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{erro} = \|\vec{b} - A\vec{x}\| = \sqrt{\frac{25}{4} + 1 + \frac{1}{4}} = \frac{\sqrt{30}}{2}.$$

11.2 Fatoração QR e Mínimos Quadrados

Vimos que o processo de Gram-Schmidt nos permite escrever uma matriz A cujas linhas são linearmente independentes na forma $A = QR$, onde Q é uma matriz ortogonal, R é triangular superior invertível, e as colunas de Q formam uma base ortonormal para o espaço-coluna de A . Chamamos esta fatoração de A de fatoração QR.

A fatoração QR tem uma importante aplicação na solução de problemas em mínimos quadrados. Ocorre que, em muitos problemas, a matriz $A^T A$ é uma matriz *mal-condicionada*, ou seja uma matriz que é muito sensível aos erros de aproximação cometidos em cálculos numéricos usualmente executados no tratamento de problemas aplicados. Os exemplos que virão a seguir nos mostram situações em que há uma grande variação de magnitude entre as entradas da matriz $A^T A$, e isto costuma ser fonte de instabilidade numérica.

Para isso, a fatoração QR oferece uma solução alternativa em mínimos quadrados para um sistema linear $Ax = b$: Se $A = QR$, então

$$A^T = R^T Q^T$$

e

$$A^T A = R^T Q^T QR = R^T R,$$

onde usamos o fato de que $Q^{-1} = Q^T$. Assim as equações normais $A^T A\vec{x} = A^T \vec{b}$ se reduzem a

$$R^T R\vec{x} = R^T Q^T \vec{b}.$$

Ainda, como R é invertível podemos eliminar (cancelar) R^T na equação acima, obtendo o seguinte:

Teorema 91. Se $A = QR$ com Q ortogonal e R triangular superior invertível, então a solução em mínimos quadrados do sistema $Ax = b$ é única e dada pela solução do sistema

$$R\vec{x} = Q^T \vec{b}.$$

Note que o fato de R ser triangular superior torna a resolução do sistema acima pouco custosa do ponto de vista computacional.

Alternativamente temos uma expressão explícita para solução em mínimos quadrados:

$$\vec{x} = R^{-1} Q^T \vec{b}.$$

É importante notar que existem algoritmos para fatoração QR que são *numéricamente estáveis*, ou seja pouco suscetíveis a erros de aproximação ou arredondamento. Tais algoritmos são diferentes do processo de Gram Schmidt usual.

11.3 Regressão Linear Simples

Vamos apresentar uma aplicação de algumas das técnicas da seção anterior à Estatística ou Econometria. Uma **regressão linear simples** é uma equação, tipicamente da forma

$$y = a + bx,$$

para estimar os valores (x, y) apenas conhecendo alguns valores específicos $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_k, y_k)$. A ideia é tentar capturar como que mudanças na variável independente x afetam a variável dependente y .

Exemplo 92. ¹ Com o intuito de analisar se é razoável supor que há uma relação linear entre a idade de um motorista e quão longe ele consegue ver, uma empresa (Last Resource, Inc., Bellefonte, PA) coletou dados de 30 motoristas. Para simplificar as nossas contas, vamos listar abaixo *apenas alguns* destes dados.

| Idade | Distância (em m) |
|-------|------------------|
| 20 | 590 |
| 32 | 410 |
| 41 | 460 |
| 49 | 380 |
| 66 | 350 |

Podemos pensar em y como a distância e em x como a idade. Gostaríamos de achar uma relação linear da forma

$$y = a + bx.$$

Desta forma, os dados obtidos implicam que

$$\begin{cases} b + 20a = 590 \\ b + 32a = 410 \\ b + 41a = 460 \\ b + 49a = 380 \\ b + 66a = 350 \end{cases} \iff \begin{bmatrix} 1 & 20 \\ 1 & 32 \\ 1 & 41 \\ 1 & 49 \\ 1 & 66 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 590 \\ 410 \\ 460 \\ 380 \\ 350 \end{bmatrix}$$

Ora, dificilmente um sistema linear com duas incógnitas e cinco equações terá solução (só terá solução se todos os pontos do conjunto de dados estiverem alinhados em uma reta perfeita!). Vamos procurar por uma solução de mínimos quadrados. Isto é **regressão linear simples**.

Denotando

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 20 \\ 1 & 32 \\ 1 & 41 \\ 1 & 49 \\ 1 & 66 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{b} = \begin{bmatrix} 590 \\ 410 \\ 460 \\ 380 \\ 350 \end{bmatrix}$$

precisamos calcular

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 20 & 32 & 41 & 49 & 66 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 20 \\ 1 & 32 \\ 1 & 41 \\ 1 & 49 \\ 1 & 66 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 208 \\ 208 & 9832 \end{bmatrix}$$

e

$$A^T \vec{b} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 20 & 32 & 41 & 49 & 66 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 590 \\ 410 \\ 460 \\ 380 \\ 350 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2190 \\ 85500 \end{bmatrix}.$$

Em seguida, a matriz associada aumentada pode ser reduzida por escalonamento:

$$[A^T A \mid \vec{b}] = \begin{bmatrix} 5 & 208 & 2190 \\ 208 & 9832 & 85500 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 468510/737 \\ 0 & 1 & -7005/1474 \end{bmatrix} \implies \begin{cases} a \simeq 635.7 \\ b \simeq -4.75 \end{cases}.$$

Os números são feios, mas as contas feitas foram as que sempre fizemos ao escalonar uma matriz até sua forma escalonada reduzida.

A conclusão é que a reta de mínimos quadrados que melhor aproxima os nossos dados é a reta

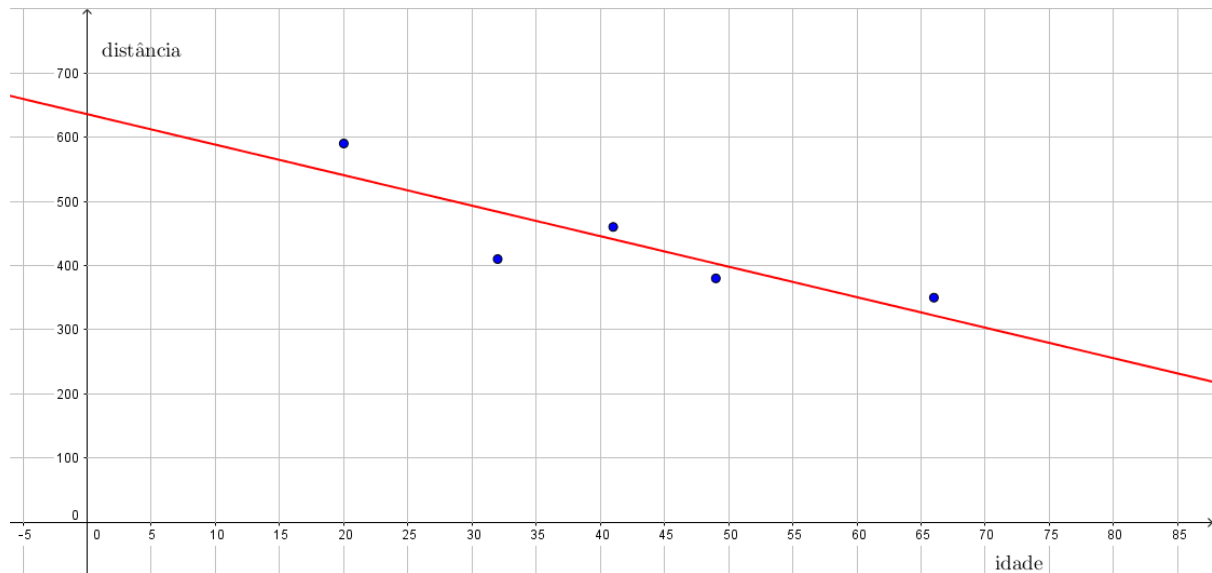
$$y = a + bx = 635.7 - 4.75x.$$

¹Exemplo adaptado de <https://onlinecourses.science.psu.edu/stat501/node/257>

O erro de mínimos quadrados nesta aproximação (ou norma do resíduo) pode ser calculado como

$$A\vec{x} = \begin{bmatrix} 1 & 20 \\ 1 & 32 \\ 1 & 41 \\ 1 & 49 \\ 1 & 66 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 635.7 \\ 4.75 \end{bmatrix} \simeq \begin{bmatrix} 730.7 \\ 787.7 \\ 830.45 \\ 868.45 \\ 949.2 \end{bmatrix} \simeq \text{proj}_{\text{Col } A} \vec{b} \implies \text{erro} = \|\vec{b} - A\vec{x}\| \simeq 947.3$$

Na figura abaixo, mostramos um esboço da reta que melhor aproxima os dados deste exemplo. <



De uma maneira geral, para encontrar uma **reta de melhor ajuste** a uma quantidade de pontos (dados coletados de algum problema)

$$(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_k, y_k),$$

devemos procurar pela solução (a, b) de mínimos quadrados do sistema linear

$$\begin{cases} a + bx_1 = y_1 \\ a + bx_2 = y_2 \\ \vdots \\ a + bx_k = y_k \end{cases} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_k \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_k \end{bmatrix}.$$

Vejamos um outro exemplo:

Exemplo 93. Encontrar a reta que melhor se ajusta aos pontos do plano

$$(1, 2), (2, 3), (2, 4), (3, 2), (4, 3), (4, 4), (5, 3), (5, 5), (6, 4).$$

Como vimos acima, podemos considerar

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \\ 1 & 4 \\ 1 & 4 \\ 1 & 5 \\ 1 & 5 \\ 1 & 6 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \vec{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 3 \\ 5 \\ 4 \end{bmatrix}$$

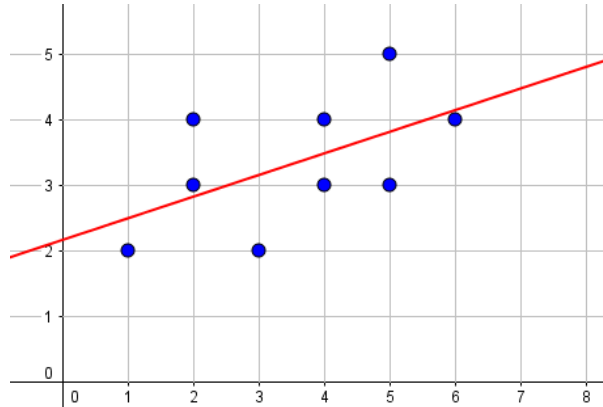
Assim,

$$A^T A = \begin{bmatrix} 9 & 32 \\ 32 & 136 \end{bmatrix} \text{ e } A^T \vec{b} = \begin{bmatrix} 30 \\ 114 \end{bmatrix}.$$

A solução de mínimos quadrados, que é a solução de $A^T A \vec{x} = A^T \vec{b}$, é dada por

$$b = 54/25 = 2.16, a = 33/100 = 0.33.$$

A reta procurada é portanto $y = 0.33x + 2.16$.



11.4 Regressão não linear

Podemos também procurar (em contraste com a seção anterior) por funções não lineares que se ajustem a um conjunto de pontos. Por exemplo, dado um certo conjunto de pontos

$$(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_k, y_k),$$

vamos procurar por uma parábola

$$y = a + bx + cx^2$$

que melhor se ajuste a este conjunto de pontos, no sentido de que a soma dos quadrados dos erros seja a menor possível. Isto corresponde a procurar pela solução (a, b, c) de mínimos quadrados do seguinte sistema linear

$$\begin{cases} a + bx_1 + cx_1^2 = y_1 \\ a + bx_2 + cx_2^2 = y_2 \\ \vdots \\ a + bx_k + cx_k^2 = y_k \end{cases} \iff \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 \\ 1 & x_2 & x_2^2 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_k & x_k^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_k \end{bmatrix}.$$

Vejamos como ficaria a parábola que se ajusta aos dados do Exemplo 92:

Exemplo 94. Nossos pontos no Exemplo 92 são

$$(20, 590), (32, 410), (41, 460), (49, 380), (66, 350).$$

Para encontrar a parábola de melhor ajuste como acima, devemos procurar pela solução de mínimos quadrados do sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 20 & 400 \\ 1 & 32 & 1024 \\ 1 & 41 & 1681 \\ 1 & 49 & 2401 \\ 1 & 66 & 4356 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 590 \\ 410 \\ 460 \\ 380 \\ 350 \end{bmatrix} \iff A\vec{x} = \vec{b}.$$

Calculamos (com o auxílio de uma calculadora)

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 20 & 32 & 41 & 49 & 66 \\ 400 & 1024 & 1681 & 2401 & 4356 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 20 & 400 \\ 1 & 32 & 1024 \\ 1 & 41 & 1681 \\ 1 & 49 & 2401 \\ 1 & 66 & 4356 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 208 & 9862 \\ 208 & 9862 & 514834 \\ 9862 & 514834 & 28773874 \end{bmatrix},$$

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 20 & 32 & 41 & 49 & 66 \\ 400 & 1024 & 1681 & 2401 & 4356 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 590 \\ 410 \\ 460 \\ 380 \\ 350 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2190 \\ 85500 \\ 3866080 \end{bmatrix}$$

e resolvemos (escalando, por exemplo, com o auxílio de um computador)

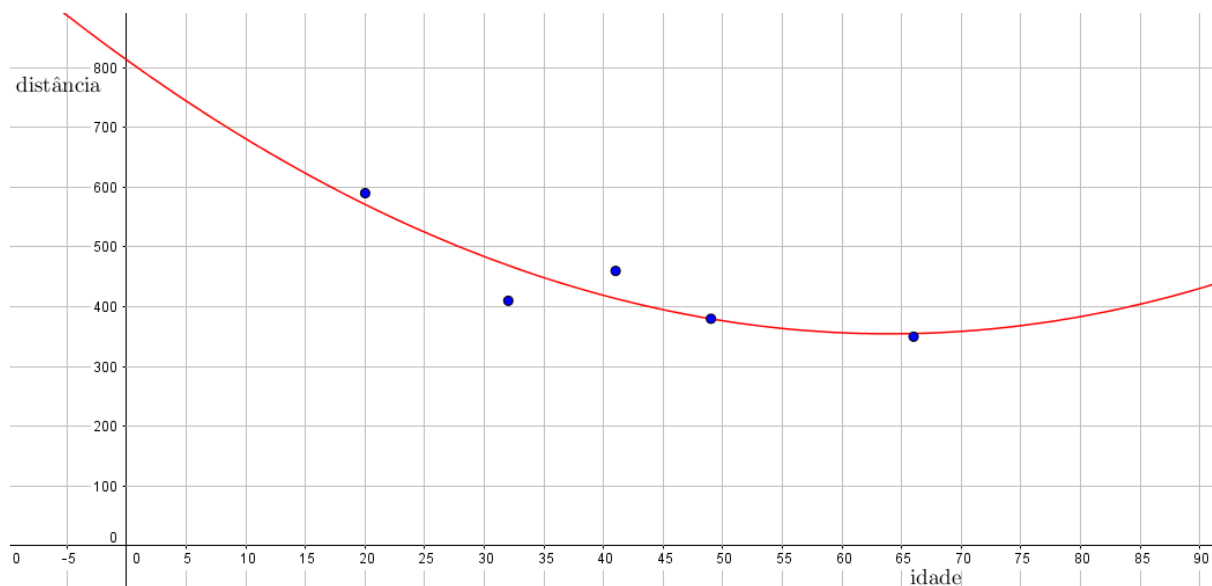
$$\begin{bmatrix} 5 & 208 & 9862 & 2190 \\ 208 & 9862 & 514834 & 85500 \\ 9862 & 514834 & 28773874 & 3866080 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 28482529840/35036713 \\ 0 & 1 & 0 & -1505841055/105110139 \\ 0 & 0 & 1 & 11779375/105110139 \end{bmatrix}.$$

Logo, aproximando estas frações, obtemos

$$\begin{cases} a \simeq 812.934 \\ b \simeq -14.326 \\ c \simeq 0.112 \end{cases}$$

e a parábola desejada é, aproximadamente

$$y = 812.934 - 14.326x + 0.112x^2.$$



Observamos que, apesar de o erro quadrático ser provavelmente menor, esta parábola se torna crescente a partir de um certo momento, fazendo com que o modelo não seja tão razoável para idades maiores. Por exemplo, é pouco provável que (na média), pessoas com 95 anos vejam a uma distância maior do que pessoas de 65 anos, como sugere a parábola acima.

11.5 Regressão linear múltipla

Uma **regressão linear múltipla** é o problema análogo à regressão linear simples no caso em que a variável dependente pode depender de mais fatores independentes. Tipicamente, queremos encontrar uma equação afim que melhor se ajusta a alguns dados conhecidos.

No caso especial em que y depende de apenas outros dois fatores, escreveremos

$$z = a + bx + cy,$$

que, geometricamente, representa um plano no espaço tridimensional \mathbb{R}^3 . Seja agora um conjunto de dados:

$$(x_1, y_1, z_1), (x_2, y_2, z_2), \dots, (x_k, y_k, z_k).$$

Queremos encontrar coeficientes (a, b, c) que satisfaçam:

$$\begin{cases} a + bx_1 + cy_1 = z_1 \\ a + bx_2 + cy_2 = z_2 \\ \vdots \\ a + bx_k + cy_k = z_k \end{cases} \iff \begin{bmatrix} 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_k & y_k \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \\ \vdots \\ z_k \end{bmatrix}.$$

Quanto maior o número de dados, mais provável de o sistema ser impossível (podemos fazer a analogia geométrica de que por três pontos não colineares no espaço passa um único plano; se aumentarmos o número de pontos, mais difícil que haja um plano contendo todos eles). Por isto, procuramos por uma solução de mínimos quadrados.

Exemplo 95. Uma pesquisa com 214 mulheres na em uma universidade americana² coletou informações sobre a altura das participantes, assim como a altura de seus pais. Abaixo, listamos apenas alguns destes dados, para que nossas contas não fiquem tão extensas. Fizemos também uma mudança de unidades nas alturas (de polegadas) para centímetros,

| Altura | Altura Mãe | Altura Pai |
|--------|------------|------------|
| 152 | 155 | 165 |
| 162 | 155 | 160 |
| 165 | 170 | 173 |
| 170 | 163 | 183 |
| 173 | 168 | 183 |
| 183 | 165 | 183 |

Queremos encontrar uma solução de mínimos quadrados para o sistema linear

$$\begin{bmatrix} 1 & 155 & 165 \\ 1 & 155 & 160 \\ 1 & 170 & 173 \\ 1 & 163 & 183 \\ 1 & 168 & 183 \\ 1 & 165 & 183 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 152 \\ 162 \\ 165 \\ 170 \\ 173 \\ 183 \end{bmatrix} \iff A\vec{x} = \vec{b}.$$

Calculamos

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 155 & 155 & 170 & 163 & 168 & 165 \\ 165 & 160 & 173 & 183 & 183 & 183 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 155 & 165 \\ 1 & 155 & 160 \\ 1 & 170 & 173 \\ 1 & 163 & 183 \\ 1 & 168 & 183 \\ 1 & 165 & 183 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 & 976 & 1047 \\ 976 & 158968 & 170553 \\ 1047 & 170553 & 183221 \end{bmatrix}$$

e

$$A^T \vec{b} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 155 & 155 & 170 & 163 & 168 & 165 \\ 165 & 160 & 173 & 183 & 183 & 183 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 152 \\ 162 \\ 165 \\ 170 \\ 173 \\ 183 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1005 \\ 163689 \\ 175803 \end{bmatrix}.$$

²Referência: <https://onlinecourses.science.psu.edu/stat501/node/292>

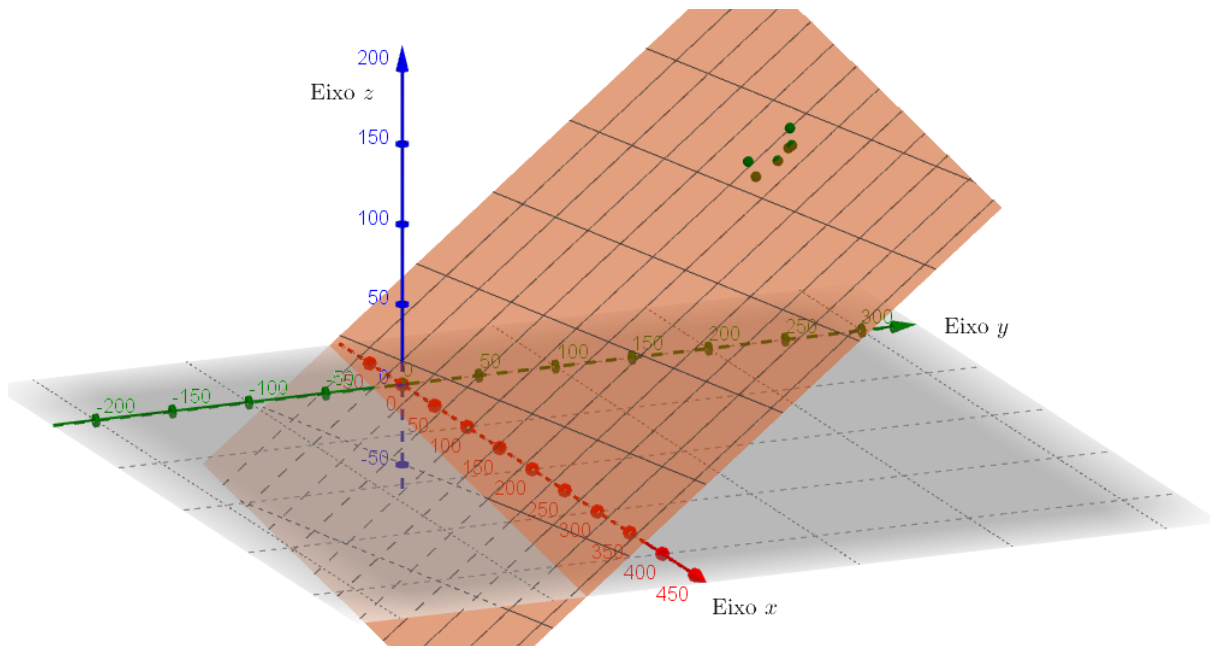
Por escalonamento,

$$\begin{bmatrix} 6 & 976 & 1047 & 1005 \\ 976 & 158968 & 170553 & 163689 \\ 1047 & 170553 & 183221 & 175803 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2154573/145769 \\ 0 & 1 & 0 & 14475/145769 \\ 0 & 0 & 1 & 114081/145769 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} a \simeq 14.781 \\ b \simeq 0.099 \\ c \simeq 0.783 \end{cases}$$

A equação de melhor ajuste procurada é, portanto, aproximadamente,

$$z \simeq 14.781 + 0.099x + 0.783y.$$

Tente calcular sua altura z a partir da altura de sua mãe x e de seu pai y . O teste deve funcionar melhor para mulheres!



12

Semanas 14 e 15

12.1 Matrizes simétricas

Uma **matriz simétrica** é uma matriz que é igual à sua transposta. Para que isto faça sentido, podemos apenas considerar matrizes quadradas. De forma mais precisa, se $A = [a_{ij}]$ é uma matriz de orden $n \times n$, nós dizemos que A é simétrica quando $A = A^T$.

Formas equivalentes de dizer que A é simétrica incluem:

- (1) $A = A^T$;
- (2) para todos os índices $i, j \in \{1, 2, \dots, n\}$, temos $a_{ij} = a_{ji}$;
- (3) as colunas de A são iguais às linhas de A^T ;
- (4) as linhas de A são iguais às colunas de A^T .

Exemplo 96. As matrizes

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 \\ -3 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & -3 \\ -3 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & -3 & 0 \\ -3 & -1 & 4 \\ 0 & 4 & 6 \end{bmatrix} \checkmark$$

são simétricas, enquanto as matrizes

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

não são. Deve-se tomar o cuidado de verificar a simetria *com relação à diagonal principal*. Qualquer outro tipo de simetria não deve interferir na nossa análise. \triangleleft

Um dos resultados mais importantes de Álgebra Linear é o Teorema Espectral, que diz que toda matriz simétrica é diagonalizável por uma base de autovalores que é ortonormal. De forma mais precisa:

Teorema Espectral. Suponhamos que A é uma matriz simétrica com coeficientes reais. Então:

- (i) todos os autovalores de A são reais;
- (ii) autovetores associados a autovalores distintos são ortogonais.
- (iii) a dimensão do autoespaço associado a um autovalor é igual à multiplicidade deste autovalor;
- (iv) existe uma base ortonormal de \mathbb{R}^n formada por autovetores de A ;
- (v) A é diagonalizável por uma matriz de mudança de coordenadas ortonormal P : a matriz P cujas colunas são os autovetores (ortonormais) de A é tal que

$$P^T A P = P^{-1} A P = D.$$

Nós vamos apresentar uma prova deste resultado no final destas notas. Antes de mais nada, faremos alguns exemplos e aplicações que justificam a importância do Teorema espectral. No entanto, é fortemente aconselhado que o leitor acompanhe os elementos da demonstração, para efetivamente entender as propriedades essenciais das matrizes simétricas.

Exemplo 97. Considere

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -5 \\ -5 & 1 \end{bmatrix}.$$

O polinômio característico é

$$\det \begin{bmatrix} 1-\lambda & -4 \\ -4 & 5-\lambda \end{bmatrix} = (1-\lambda)^2 - 25 = \lambda^2 - 2\lambda - 24$$

cujas raízes são 6 e -4 . Os autovetores são calculados como

$$A + 4I = \begin{bmatrix} 5 & -5 \\ -5 & 5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} v_1 = v_2 \\ \text{uma variável livre} \end{cases} \Rightarrow \vec{v}_1 = v_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Associado com 6:

$$A - 6I = \begin{bmatrix} -5 & -5 \\ -5 & -5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} v_2 = -v_1 \\ \text{uma variável livre} \end{cases} \Rightarrow \vec{v}_2 = v_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Uma base de autovetores é

$$\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Observe que são de fato reais os autovalores e que os autovetores associados são ortogonais (faça a conta!). Se quisermos uma base ortonormal para \mathbb{R}^2 formada por autovetores, normalizamos os que já obtivemos:

$$\mathbb{R}^2 = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \right\}.$$

Lembrando do nosso processo de diagonalização, sabemos que

$$P = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \Rightarrow P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -5 \\ -5 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 & 0 \\ 0 & 6 \end{bmatrix}.$$

A matriz P que montamos acima é uma matriz ortogonal (de modo que $P^{-1} = P^T$), pois sabemos que autovetores associados com autovalores distintos são ortogonais e fizemos a normalização dos autovetores (lembra que uma matriz ortogonal deve ter colunas ortonormais). \triangleleft

Exemplo 98. Vamos aplicar o procedimento de diagonalização para encontrar uma base ortonormal de autovetores de uma matriz de ordem 3×3 . Considere a matriz simétrica

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 4 \\ -2 & 6 & 2 \\ 4 & 2 & 3 \end{bmatrix}.$$

O polinômio característico de A é

$$\begin{aligned} p(\lambda) &= \det(A - \lambda I) = \det \begin{bmatrix} 3-\lambda & -2 & 4 \\ -2 & 6-\lambda & 2 \\ 4 & 2 & 3-\lambda \end{bmatrix} \\ &= (3-\lambda)[(6-\lambda)(3-\lambda) - 4] + 2[-6 + 2\lambda - 8] + 4[-4 - 24 + 4\lambda] \\ &= (3-\lambda)[\lambda^2 - 9\lambda + 14] - 28 + 4\lambda - 112 + 16\lambda \\ &= 3\lambda^2 - 27\lambda + 42 - [\lambda^3 - 9\lambda^2 + 14\lambda] + 20\lambda - 140 \\ &= -\lambda^3 + 12\lambda^2 - 21\lambda - 98. \end{aligned}$$

Como sabemos, dificilmente conseguiríamos encontrar as raízes deste polinômio com precisão. De qualquer forma, raízes racionais (este exemplo foi construído artificialmente) deste polinômio só podem ser divisores de 98 dividido pelos divisores de -1 , isto é: $\pm 1, \pm 2, \pm 7, \pm 14, \pm 21$. Testando os primeiros, vemos que -2 é uma raiz. Pela divisão de polinômios, fatoramos

$$p(\lambda) = -(\lambda + 2)(\lambda^2 - 14\lambda + 49) = -(\lambda + 2)(\lambda - 7)^2.$$

Logo, os autovalores de A são -2 (simples) e 7 (duplo).

- Autoespaço associado com o autovalor -2 :

$$A + 2I = \begin{bmatrix} 5 & -2 & 4 \\ -2 & 8 & 2 \\ 4 & 2 & 5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -1 & 4 & 1 \\ 5 & -2 & 4 \\ 4 & 2 & 5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -1 & 4 & 1 \\ 0 & 18 & 9 \\ 0 & 18 & 9 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{cases} v_1 = 2v_2 \\ v_3 = -2v_2 \\ 1 \text{ variável livre} \end{cases}$$

Assim, um autovetor associado é ($v_2 = 1$)

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}.$$

- Autoespaço associado com o autovalor 7 :

$$A - 7I = \begin{bmatrix} -4 & -2 & 4 \\ -2 & -1 & 2 \\ 4 & 2 & -4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -2 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -2 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{cases} v_2 = -2v_1 + 2v_3 \\ 2 \text{ variáveis livres} \end{cases}$$

Assim, qualquer autovetor pode ser escrito parametricamente como

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ -2v_1 + 2v_3 \\ v_3 \end{bmatrix} = v_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix} + v_3 \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Já era de se esperar que encontraríamos duas variáveis livres, porque sabemos (item (iii) do Teorema Espectral) que deve ser dois a dimensão do autoespaço associado com um autovalor de multiplicidade dois.¹ Concluimos que uma base para o autoespaço $\text{Nul}(A - 7I)$ é

$$\left\{ \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Observamos que, em concordância com o item (ii) do Teorema Espectral, autovetores associados a autovalores distintos são ortogonais: temos que \vec{v}_1 é ortogonal a cada um dos vetores \vec{v}_2 e \vec{v}_3 (faça as contas!). No entanto, estes três vetores não são ortogonais, pois os dois autovetores que estão associados com o mesmo autovalor satisfazem $\vec{v}_2 \cdot \vec{v}_3 = -4 \neq 0$.

O fato de que os três autovetores que encontramos não são ortogonais não contradiz o Teorema Espectral. Pelo que vimos, o autoespaço associado com o autovalor 7 tem dimensão dois. Encontramos uma base da maneira usual, mas ocorre que esta base não é ortogonal. Para obter uma base ortogonal, aplicamos o procedimento de Gram-Schmidt:

$$\vec{u}_2 = \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\vec{u}_3 = \vec{v}_3 - \text{proj}_{\vec{u}_2} \vec{v}_3 = \vec{v}_3 - \frac{\vec{v}_3 \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{-4}{5} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4/5 \\ 2/5 \\ 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{podemos considerar } \times 5} \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \\ 5 \end{bmatrix}$$

Agora

$$\left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \\ 5 \end{bmatrix} \right\}.$$

¹Enfatizamos que isto não é verdade para qualquer matriz, apenas para as simétricas!

é uma base ortogonal de \mathbb{R}^3 formada por autovalores da matriz A . Para obter uma base ortonormal, basta normalizar cada um dos vetores da base:

$$\left\{ \begin{bmatrix} 2/3 \\ 1/3 \\ -2/3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1/\sqrt{5} \\ -2/\sqrt{5} \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 4/(3\sqrt{5}) \\ 2/(3\sqrt{5}) \\ 5/(3\sqrt{5}) \end{bmatrix} \right\}.$$

Pelo método de diagonalização de matrizes, concluímos que A pode ser diagonalizada pela matriz

$$P = \begin{bmatrix} 2/3 & 1/\sqrt{5} & 4/(3\sqrt{5}) \\ 1/3 & -2/\sqrt{5} & 2/(3\sqrt{5}) \\ -2/3 & 0 & 5/(3\sqrt{5}) \end{bmatrix},$$

que, neste caso (matriz simétrica), pode ser obtida ortogonal. Sendo P ortogonal, tem-se $P^{-1} = P^T$ e portanto $P^{-1}AP = D$, isto é,

$$\begin{bmatrix} 2/3 & 1/\sqrt{5} & 4/(3\sqrt{5}) \\ 1/3 & -2/\sqrt{5} & 2/(3\sqrt{5}) \\ -2/3 & 0 & 5/(3\sqrt{5}) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & -2 & 4 \\ -2 & 8 & 2 \\ 4 & 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2/3 & 1/\sqrt{5} & 4/(3\sqrt{5}) \\ 1/3 & -2/\sqrt{5} & 2/(3\sqrt{5}) \\ -2/3 & 0 & 5/(3\sqrt{5}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 7 & 0 \\ 0 & 0 & 7 \end{bmatrix}. \triangleleft$$

Enfatizamos ainda mais uma vez a aplicação do Teorema Espectral: ele afirma que, no caso de uma matriz simétrica A , o procedimento que aplicamos nos exemplos acima sempre vai funcionar! Teremos todos os autovalores reais. Sendo um autovalor λ de multiplicidade m , seremos capazes de encontrar m autovetores linearmente independentes, que geram o autoespaço $\text{Nul}(A - \lambda I)$. Estes podem ser ortonormalizados pelo processo de Gram-Schmidt. Além disso, associados a autovalores distintos, temos autovetores ortogonais, de modo que seremos capazes de obter uma base ortonormal de autovetores de A .

12.1.1 Formas quadráticas

Nesta seção, apresentamos uma aplicação de matrizes simétricas. Uma **forma quadrática** em \mathbb{R}^n é uma função polinomial em que todos os termos são de grau 2.

Exemplo 99. A função $Q : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, definida por

$$Q(x_1, x_2) = 3x_1^2 + x_1x_2$$

é uma forma quadrática em \mathbb{R}^2 , já que cada um dos termos tem grau 2.

Mais geralmente, qualquer forma quadrática em \mathbb{R}^2 pode ser escrita como

$$Q(x_1, x_2) = ax_1^2 + 2bx_1x_2 + cx_2^2,$$

onde $a, b, c \in \mathbb{R}$, já que os três termos acima são todos os possíveis monômios de grau dois em duas variáveis x_1 e x_2 . O coeficiente 2 que aparece no segundo termo é motivado pela fórmula mais geral (12.1) abaixo (observe que cada termo $x_i x_j$ aparece duas vezes na soma).

Exemplo 100. A função $Q : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, definida por

$$Q(x_1, x_2, x_3) = x_2^2 - x_3^2 + 3x_1x_2 - 8x_1x_3$$

é uma forma quadrática em \mathbb{R}^3 . Qualquer forma quadrática em \mathbb{R}^3 pode ser escrita como

$$Q(x_1, x_2, x_3) = ax_1^2 + bx_2^2 + cx_3^2 + 2dx_1x_2 + 2ex_1x_3 + 2fx_2x_3,$$

onde $a, b, c, d, e, f \in \mathbb{R}$.

De forma geral, uma forma quadrática $Q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ pode ser escrita como

$$Q(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j, \quad (12.1)$$

onde cada um dos coeficientes a_{ij} são números reais. Podemos também supor que a matriz $A = (a_{ij})$ é simétrica.²

Notamos o seguinte: se A é uma matriz de ordem $m \times n$ e $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ é um vetor com n componentes, então o vetor $A\vec{x}$, que é o produto de A por \vec{x} , tem na sua i -ésima componente o produto escalar entre a linha i de A e o vetor \vec{x} :

$$(A\vec{x})_i = \text{componente } i \text{ de } A\vec{x} = \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j.$$

Dessa forma, temos

$$Q(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}x_i x_j = \sum_{i=1}^n (A\vec{x})_i x_i = (A\vec{x}) \cdot \vec{x}.$$

E aí está a relação entre as formas quadráticas e matrizes simétricas. Acabamos de verificar que:

Qualquer forma quadrática em \mathbb{R}^n pode ser escrita na forma

$$Q(x_1, x_2, \dots, x_n) = A\vec{x} \cdot \vec{x},$$

onde A é uma matriz simétrica de ordem $n \times n$.

Uma outra forma de escrever a mesma coisa é

$$Q(x_1, x_2, \dots, x_n) = A\vec{x} \cdot \vec{x} = \vec{x}^T A\vec{x}.$$

Exemplo 101. Voltamos a analisar os Exemplos 99 e 100 acima. Uma forma quadrática em \mathbb{R}^2 pode ser escrita na forma

$$Q(x_1, x_2) = ax_1^2 + 2bx_1x_2 + cx_2^2 = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Assim,

$$Q(x_1, x_2) = 3x_1^2 + x_1x_2 = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}.$$

Observe como o coeficiente do termo misto x_1x_2 aparece (dividido por 2) nas posições a_{12} e a_{21} da matriz A . Os coeficientes de x_1^2 e de x_2^2 aparecem na diagonal principal. Antes de prosseguir, faremos uma conta para verificar que de fato tudo está de acordo:

$$\begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3x_1 + x_2/2 \\ x_1/2 \end{bmatrix} = 3x_1^2 + \frac{x_1x_2}{2} + \frac{x_1x_2}{2}.$$

No caso 3×3 , aplicamos a mesma ideia

$$Q(x_1, x_2, x_3) = x_2^2 - x_3^2 + 3x_1x_2 - 8x_1x_3 = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 3/2 & -4 \\ 3/2 & 1 & 0 \\ -4 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

Assim como anteriormente, observe que

- os coeficientes de x_1^2 , de x_2^2 e de x_3^2 aparecem na diagonal principal;

²Caso $Q(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n b_{ij}x_i x_j$ com uma matriz $B = (b_{ij})$ não simétrica, podemos escrever

$$Q(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n b_{ii}x_i^2 + \sum_{i < j} (b_{ij} + b_{ji})x_i x_j. \text{ Definindo } a_{ij} = \frac{b_{ij} + b_{ji}}{2} \text{ temos também } Q(x_1, x_2, \dots, x_n) =$$

$\sum_{i=1}^n a_{ii}x_i^2 + 2 \sum_{i < j} a_{ij}x_i x_j$. Esta forma é mais semelhante com as dos exemplos acima. Note como aparece o coeficiente 2 nos termos com $i \neq j$. Finalmente, observamos que $A = (a_{ij})$ é uma matriz simétrica e que $\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n b_{ij}x_i x_j =$

$$\sum_{i=1}^n a_{ii}x_i^2 + 2 \sum_{i < j} a_{ij}x_i x_j = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}x_i x_j.$$

- o coeficiente do termo misto x_1x_2 aparece (dividido por 2) nas posições a_{12} e a_{21} da matriz A ;
- o coeficiente do termo misto x_1x_3 aparece (dividido por 2) nas posições a_{13} e a_{31} da matriz A ;
- o coeficiente do termo misto x_2x_3 aparece (dividido por 2) nas posições a_{23} e a_{32} da matriz A .

Faça as contas para verificar a igualdade acima! \triangleleft

12.1.2 Diagonalização de formas quadráticas

Embora não tenhamos dito explicitamente, estávamos trabalhando na base canônica de \mathbb{R}^n . Da forma usual, é possível fazer mudança de coordenadas. Do ponto de vista da matriz A , que é simétrica e portanto diagonalizável, a base dos autovetores associados é a mais natural de todas. Suponhamos que

$$Q(\vec{x}) = \vec{x}^T A \vec{x}$$

e seja $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$ uma base de \mathbb{R}^n formada por autovetores da matriz A . Desta forma,

$$P = \begin{bmatrix} | & | & & | \\ \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \cdots & \vec{v}_n \\ | & | & & | \end{bmatrix} \text{ satisfaz } P^{-1}AP = D,$$

onde D é a matriz diagonal, com os respectivos autovalores na diagonal principal. Além disso, podemos encontrar uma matriz P com estas propriedades e que é ortogonal: $P^T = P^{-1}$. O vetor \vec{x} pode ser representado na base \mathcal{B} :

$$\vec{x} = y_1\vec{v}_1 + y_2\vec{v}_2 + \cdots + y_n\vec{v}_n = P\vec{y}, \quad \text{onde denotamos } \vec{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = [\vec{x}]_{\mathcal{B}}.$$

Agora, vamos escrever a forma quadrática na base \mathcal{B} , isto é, em termos do vetor \vec{y} (lembre que $\vec{x} = P\vec{y} \implies \vec{x}^T = \vec{y}^T P^T$):

$$\vec{x}^T A \vec{x} = (\vec{y}^T P^T) A (P\vec{y}) = \vec{y}^T (P^T A P) \vec{y} = \vec{y}^T D \vec{y}.$$

Isto significa que, ao mudar da base canônica (componentes x_i) para a base \mathcal{B} (componentes y_i), temos

$$\sum_{i,j=1}^n b_{ij} x_i x_j = \vec{x}^T A \vec{x} = \vec{y}^T D \vec{y} = \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2,$$

onde os números $\lambda_i \in \mathbb{R}$ são os autovalores da matriz A (são reais porque a matriz é simétrica). Em outras palavras, a base (ortonormal) de autovetores de A deixou transformou a nossa forma quadrática original em uma que não possui mais termos mistos, muito mais simples de trabalhar.

Exemplo 102. Considere a forma quadrática

$$Q(x_1, x_2) = 6x_1^2 - 2x_1x_2 + 4x_2^2 \quad \longleftrightarrow \quad Q(\vec{x}) = \vec{x}^T A \vec{x}, \quad \text{onde } A = \begin{bmatrix} 6 & -2 \\ -2 & 3 \end{bmatrix}.$$

Vamos fazer uma mudança de coordenadas que transforma a forma quadrática Q em uma forma sem termos mistos. Os autovalores de A são as raízes de

$$p(\lambda) = \det(A - \lambda I) = (6 - \lambda)(3 - \lambda) - 4 = \lambda^2 - 9\lambda + 14.$$

Assim,

$$\lambda = \frac{9 \pm \sqrt{81 - 56}}{2} = \frac{9 \pm 5}{2} \implies \lambda_1 = 2, \lambda_2 = 7.$$

Já sabemos que, ao obter uma base ortonormal de autovetores e escrevermos \vec{x} nesta base, a saber $\vec{x} = P\vec{y}$, teremos

$$Q(\vec{x}) = Q(P\vec{y}) = 2y_1^2 + 7y_2^2.$$

Vamos verificar neste exemplo que isto de fato acontece.

- Autovetor unitário associado ao autovalor $\lambda_1 = 2$:

$$A - 2I = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow v_2 = 2v_1 \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{5} \\ 2/\sqrt{5} \end{bmatrix}.$$

- Autovetor unitário associado ao autovalor $\lambda_2 = 7$:

$$A - 2I = \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ -2 & -4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow v_1 = -2v_2 \rightsquigarrow \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} -2/\sqrt{5} \\ 1/\sqrt{5} \end{bmatrix}.$$

Portanto, encontramos uma base ortonormal (de modo que P abaixo é matriz ortogonal e satisfaz $P = P^T$) e podemos escrever

$$P = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{5} & -2/\sqrt{5} \\ 2/\sqrt{5} & 1/\sqrt{5} \end{bmatrix} \Rightarrow P^T A P = D = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 7 \end{bmatrix}$$

Assim,

$$Q(x_1, x_2) = Q(\vec{x}) = Q(P\vec{y}) = \vec{x}^T A \vec{x} = \vec{y}^T A \vec{y} = 2y_1^2 + 7y_2^2. \triangleleft$$

12.1.3 Aplicação à classificação de cônicas

Nesta subseção, nos restringiremos à formas quadráticas em \mathbb{R}^2 . Uma **curva de nível** de uma forma quadrática, também conhecida como uma **cônica**, é um conjunto definido implicitamente pela equação

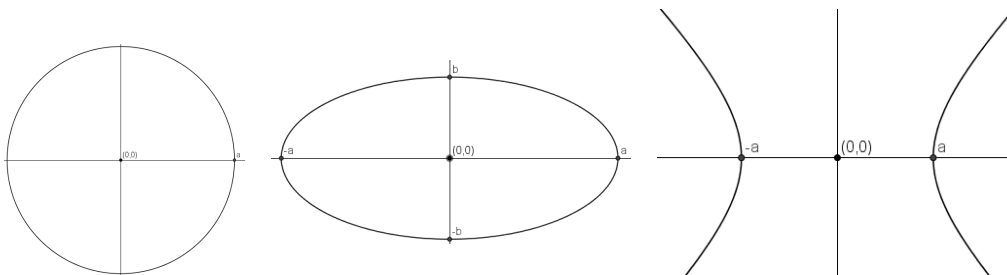
$$Q(x_1, x_2) = k \iff ax_1^2 + bx_1x_2 + cx_2^2 = k,$$

onde k é uma constante. Em outras palavras, uma curva de nível é o conjunto de todos os pontos (x_1, x_2) que satisfazem $Q(x_1, x_2) = k$.

Já conhecemos alguns exemplos:

- $x_1^2 + x_2^2 = r^2$ representa um círculo de raio r ;
- $\frac{x_1^2}{a^2} + \frac{x_2^2}{b^2} = 1$ representa uma elipse;
- $\frac{x_1^2}{a^2} - \frac{x_2^2}{b^2} = 1$ representa uma hipérbole.

Graficamente, vemos alguns exemplos na figura abaixo.



Vamos ver como que a diagonalização de formas simétricas se aplica para conseguirmos identificar cônicas de formas quadráticas que possuem termos mistos.

Exemplo 103. Vamos identificar a cônica cuja equação é

$$31x_1^2 - 10\sqrt{3}x_1x_2 + 21x_2^2 = 144.$$

Podemos escrever

$$\vec{x}^T A \vec{x} = 144, \quad \text{onde} \quad A = \begin{bmatrix} 31 & -5\sqrt{3} \\ -5\sqrt{3} & 21 \end{bmatrix}.$$

Autovalores de A :

$$\begin{aligned} p(\lambda) &= (31 - \lambda)(21 - \lambda) - 75 = 0 \implies \lambda^2 - 52\lambda + 576 = 0 \\ \implies \lambda &= \frac{52 \pm \sqrt{2704 - 2304}}{2} = \frac{52 \pm 20}{2} = 26 \pm 10 \implies \lambda_1 = 16, \lambda_2 = 36. \end{aligned}$$

Autovetores associados:

- ao autovalor $\lambda_1 = 16$:

$$\begin{bmatrix} 15 & -5\sqrt{3} \\ -5\sqrt{3} & 5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 3 & -\sqrt{3} \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \implies 3v_1 = \sqrt{3}v_2 \xrightarrow[\text{e já normalizando}]{\text{podemos escolher}} \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1/2 \\ \sqrt{3}/2 \end{bmatrix}.$$

- ao autovalor $\lambda_2 = 36$:

$$\begin{bmatrix} -5 & -5\sqrt{3} \\ -5\sqrt{3} & -15 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & \sqrt{3} \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \implies v_1 = -\sqrt{3}v_2 \xrightarrow[\text{e já normalizando}]{\text{podemos escolher}} \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} -\sqrt{3}/2 \\ 1/2 \end{bmatrix}.$$

Temos

$$P^{-1}AP = D = \begin{bmatrix} 16 & 0 \\ 0 & 26 \end{bmatrix}$$

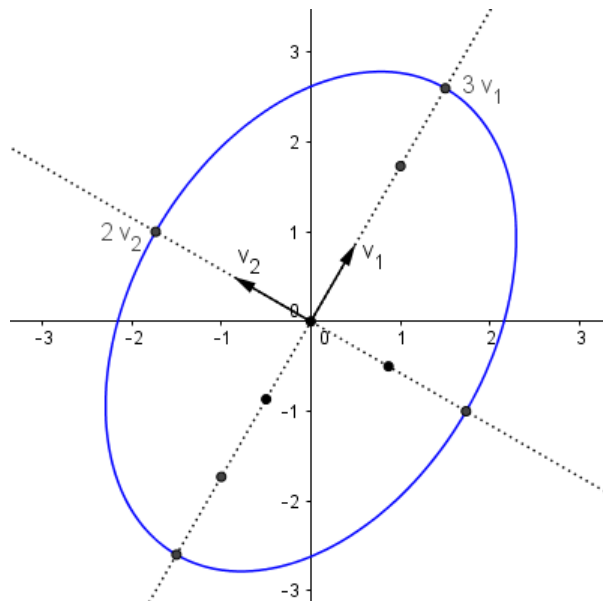
Assim, na base de \mathbb{R}^2 determinada por $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$, podemos escrever a equação da equação cônica como

$$\vec{x}^T A \vec{x} = \vec{y}^T D \vec{y} \implies \begin{bmatrix} y_1 & y_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 16 & 0 \\ 0 & 26 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = 144.$$

Isto pode ser reescrito como

$$16y_1^2 + 26y_2^2 = 144 \iff \frac{y_1^2}{(144/16)} + \frac{y_2^2}{(144/26)} = 1 \iff \frac{y_1^2}{3^2} + \frac{y_2^2}{2^2} = 1.$$

Esta equação é pode ser agora identificada como uma elipse nos “novos eixos” \vec{v}_1 e \vec{v}_2 .



Observamos que quando a coordenada $y_1 = 0$ devemos ter que $y_2^2 = 2^2$, de modo que deve ser $\vec{x} = y_1\vec{v}_1 + y_2\vec{v}_2 = \pm 2\vec{v}_2$, como na figura. Este é o análogo da análise que normalmente fazemos, só que agora na base ortonormal $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$

12.2 Problemas de otimização restritos à esfera

Nesta seção, vamos estudar alguns problemas de otimização bem específicos. Mais precisamente, vamos aprender a encontrar valores de máximo e mínimo de formas quadráticas

$$Q(\vec{x}) = \vec{x}^T A \vec{x}$$

sujeitos à restrição

$$x_1^2 + x_2^2 + \cdots + x_n^2 = 1,$$

que caracteriza os pontos $(x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ que tem comprimento unitário, isto é, a esfera de raio 1 e centro na origem em \mathbb{R}^n . Em outras palavras, nosso problema de otimização restrito consiste em achar, na esfera unitária, os vetores em que a forma quadrática Q assume seu maior valor e seu menor valor.

Mais resumidamente, queremos:

$$\text{maximizar/minimizar } Q(\vec{x}) \text{ sujeito à restrição } \|\vec{x}\| = 1.$$

Ideia por trás do método. Sendo A uma matriz simétrica, todos os seus autovalores são reais. Vamos ordená-los em forma crescente

$$\lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \cdots \leq \lambda_n.$$

Podemos também encontrar uma base ortonormal de autovetores e, com eles, formar uma matriz ortogonal que diagonaliza A :

$$P = \begin{bmatrix} | & | & & | \\ \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \cdots & \vec{v}_n \\ | & | & & | \end{bmatrix} \implies P^{-1}AP = D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix}.$$

Nota que P , sendo ortogonal, preserva comprimentos (ver Observação 106 na seção seguinte). Assim, escrevendo $\vec{x} = P\vec{y}$, temos que $\|\vec{x}\| = 1$ se, e somente se, $\|\vec{y}\| = 1$. Além disso, esta matriz P é a matriz ortogonal que diagonaliza A , de modo que, pelo que vimos na seção anterior,

$$\vec{x}^T A \vec{x} = \vec{y}^T D \vec{y}.$$

Mas a forma quadrática $\vec{y}^T D \vec{y}$ é mais fácil de maximizar: sendo λ_n a maior das entradas da diagonal principal de D , temos (já que cada $\lambda_j \leq \lambda_n$ e $\|\vec{y}\| = 1$)

$$\vec{y}^T D \vec{y} = \lambda_1 y_1^2 + \lambda_2 y_2^2 + \cdots + \lambda_n y_n^2 \leq \lambda_n (y_1^2 + y_2^2 + \cdots + y_n^2) = \lambda_n.$$

Logo, λ_n é uma cota superior para $\vec{y}^T D \vec{y}$. Além disso, já que D é uma matriz diagonal, esta cota superior é atingida pelo vetor $\vec{y} = \vec{e}_n$, o último vetor da base canônica de \mathbb{R}^n . Traduzindo estas informações para a variável \vec{x} , temos que λ_n é o valor máximo de $\vec{x}^T A \vec{x}$ (pois é igual a $\vec{y}^T D \vec{y}$) na esfera unitária. Além disso, este valor máximo é atingido quando $\vec{x} = P\vec{e}_n = \vec{v}_n$, um autovetor unitário associado com o maior autovalor λ_n .

Exercício 11. Fazer toda a análise acima para o problema de minimização. Dica: olhar para o menor autovalor.

Exemplo 104. Vamos maximizar a forma quadrática

$$Q(x_1, x_2, x_3) = 7x_1^2 + x_2^2 + 7x_3^2 - 8x_1x_2 - 4x_1x_3 - 8x_2x_3,$$

sujeito à restrição $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 1$.

Note que podemos escrever

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \implies Q(\vec{x}) = \vec{x}^T \begin{bmatrix} 7 & -4 & -2 \\ -4 & 1 & -4 \\ -2 & -4 & 7 \end{bmatrix} \vec{x}.$$

Precisamos determinar o maior autovalor e um autovetor unitário associado. O polinômio característico de A é dado por

$$\det \begin{bmatrix} 7-\lambda & -4 & -2 \\ -4 & 1-\lambda & -4 \\ -2 & -4 & 7-\lambda \end{bmatrix} = -\lambda^3 + 15\lambda^2 - 27\lambda - 243,$$

cujas raízes são $\lambda_1 = -3$ e $\lambda_2 = 9$. Portanto, o valor máximo que a forma quadrática Q assume na esfera unitária é 9.

Além disso, sabemos que qualquer um autovetor unitário associado com o autovalor $\lambda_2 = 9$ assume este valor máximo. Resolvemos

$$A - 9I = \begin{bmatrix} -2 & -4 & -2 \\ -4 & -8 & -4 \\ -2 & -4 & -2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \vec{v} = \begin{bmatrix} -2v_2 - v_3 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = v_2 \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + v_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Um autovetor (unitário!) possível é

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1/\sqrt{2} \\ 0 \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}.$$

Conferimos que

$$Q\left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right) = \frac{7}{2} + 0 + \frac{7}{2} - 0 + \frac{4}{2} - 0 = 9. \triangleleft$$

Observação 105 (Opcional). Em cursos de cálculo com várias variáveis, estudamos multiplicadores de Lagrange, uma ferramenta para estudar problemas de otimização com restrição. De uma maneira geral, queremos

$$\text{minimizar } f(x_1, x_2, \dots, x_n) \text{ com a restrição } g(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0.$$

O método dos multiplicadores de Lagrange nos dá uma condição necessária: se um ponto é de máximo/mínimo com restrição, então existe uma constante λ tal que, neste ponto,

$$\vec{\nabla} f = \lambda \vec{\nabla} g.$$

Esta constante λ é conhecida como um **multiplicador de Lagrange**. Como mencionamos, esta é uma condição necessária, de modo que não garante que o ponto é de mínimo/máximo. Na prática, depois de encontrarmos \vec{x} e possíveis valores de λ , podemos testar para ver quais são os de mínimo e quais são os de máximo.

Vejamos como esta técnica se aplicaria no Exemplo 104 que já resolvemos acima. Vamos considerar $f(x_1, x_2, x_3) = Q(x_1, x_2, x_3)$ e $g(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 1$. Se estivermos em um ponto de máximo, então existe a constante λ como acima. Calculamos:

$$\vec{\nabla} Q = (14x_1 - 8x_2 - 4x_3, 2x_2 - 8x_1 - 8x_3, 14x_3 - 4x_1 - 8x_2)$$

e

$$\vec{\nabla} g = (2x_1, 2x_2, 2x_3).$$

A condição $\vec{\nabla} Q = \lambda \vec{\nabla} g$ nos diz que devemos resolver

$$\begin{array}{l} 14x_1 - 8x_2 - 4x_3 = 2\lambda x_1 \\ -8x_1 + 2x_2 - 8x_3 = 2\lambda x_2 \\ -4x_1 - 8x_2 + 14x_3 = 2\lambda x_3 \end{array} \xrightarrow[\text{em cada eq.}]{\text{Simplifica um 2}} \begin{bmatrix} 7 & -4 & -2 \\ -4 & 1 & -4 \\ -2 & -4 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}.$$

Chegamos, por outro caminho, à mesma conclusão: λ deve ser um autovalor e \vec{x} um autovetor (unitário) associado. \triangleleft

12.3 Matrizes simétricas e demonstração do Teorema Espectral

Nesta seção vamos utilizar a notação $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$ para o produto escalar, ao invés de $\vec{u} \cdot \vec{v}$, para enfatizar qual é o vetor \vec{u} e qual é o vetor \vec{v} (quando um deles está sendo multiplicado por uma matriz).

Observação 106. Uma matriz quadrada A , não necessariamente simétrica, cujos coeficientes são reais, satisfaz

$$\langle A\vec{x}, \vec{y} \rangle = \langle \vec{x}, A^T \vec{y} \rangle, \quad \text{para todos } \vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n.$$

Isto se pode verificar ao analisar os coeficientes de $A\vec{x}$ e de $A^T \vec{y}$. Assim, uma matriz A de ordem $n \times n$ é **simétrica** se, e somente se, satisfaz

$$\langle A\vec{x}, \vec{y} \rangle = \langle \vec{x}, A\vec{y} \rangle, \quad \text{para todos } \vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n.$$

Outras formas de escrever esta mesma coisa seria (concorda?) são

$$A\vec{x} \cdot \vec{y} = \vec{x} \cdot A\vec{y}, \quad \text{para todos } \vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n.$$

e

$$\vec{y}^T A\vec{x} = \vec{x}^T A\vec{y}, \quad \text{para todos } \vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n.$$

Observação 107. A observação anterior nos permite estender a definição de matriz simétrica para transformações lineares, pois é independente do sistema de coordenadas utilizado (depende apenas de uma escolha de produto interno/escalar).

A equivalência que foi apresentada na Observação 106 é muito útil na análise de matrizes simétricas. Vamos ver como se aplica diversas vezes na demonstração do Teorema Espectral que será dividida em três proposições preliminares. Cada uma delas apresenta, em ordem, o procedimento usual que viemos utilizando para diagonalizar matrizes: análise dos autovalores, construção dos autoespaços e verificação de que é possível formar uma base de autovetores. Neste caso de uma matriz simétrica, veremos que, além de tudo, é possível encontrar uma base ortonormal de autovetores.

Proposição 108. Os autovalores de uma matriz simétrica A , de entradas reais, são números reais.

Demonstração. Seja λ uma raiz do polinômio característico de A , que pode ser um número real ou um número complexo. Podemos encontrar um vetor \vec{v} , de entradas possivelmente complexas, tal que $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$. A menos de um passo de normalização, podemos pensar que $\|\vec{v}\| = 1$. Vamos verificar que de fato λ é um número real. Para isto, vamos mostrar que λ é igual ao seu conjugado, $\lambda = \bar{\lambda}$, de forma que a parte imaginária de λ deve ser igual a zero. Sendo A simétrica, temos que

$$\bar{\lambda} = \overline{\lambda \|\vec{v}\|^2} = \overline{\langle \lambda \vec{v}, \vec{v} \rangle} = \overline{\langle A\vec{v}, \vec{v} \rangle} = \overline{\langle \vec{v}, A\vec{v} \rangle} = \overline{\langle \vec{v}, \lambda \vec{v} \rangle} = \lambda \overline{\langle \vec{v}, \vec{v} \rangle} = \lambda.$$

A simetria de A foi necessária (apenas) no quarto sinal de igualdade acima. Ainda, na penúltima igualdade, utilizamos sem muitos comentários uma propriedade do produto interno em espaços vetoriais com escalares complexos, a saber, que

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle \stackrel{\text{def}}{=} \sum_{i=1}^n u_i \bar{v}_i.$$

Os conjugados das componentes do segundo vetor aparecem para que a fórmula usual para o comprimento continue sendo válida:

$$\|\vec{u}\|^2 = \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle = \sum_{i=1}^n u_i \bar{u}_i = \sum_{i=1}^n |u_i|^2.$$

Desta forma, continua valendo que

$$\langle k\vec{u}, \vec{v} \rangle = k \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle, \quad \text{enquanto que} \quad \langle \vec{u}, k\vec{v} \rangle = \bar{k} \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle.$$

□

Proposição 109. Se A é uma matriz simétrica, então autovetores associados a autovalores distintos são ortogonais.

Demonstração. Sejam λ_1 e λ_2 autovalores distintos de A e \vec{v}_1, \vec{v}_2 respectivos autovetores. Então (observe que é necessário que A seja simétrica na segunda e na última igualdade!)

$$\lambda_1 \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = \langle \lambda_1 \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = \langle A\vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = \langle \vec{v}_1, A\vec{v}_2 \rangle = \bar{\lambda}_2 \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = \lambda_2 \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle,$$

de modo que $(\lambda_1 - \lambda_2) \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = 0$. Já que estamos supondo que os autovalores são distintos, $\lambda_1 \neq \lambda_2$, concluímos que $\langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = 0$. \square

Proposição 110. Seja A uma matriz simétrica. Então, a dimensão do autoespaço associado a um autovalor é igual à multiplicidade deste autovalor.

Demonstração. Suponhamos que λ_1 é um autovalor de A de multiplicidade k . Seja \vec{v}_1 um autovetor unitário associado. Podemos encontrar uma base ortonormal de \mathbb{R}^n da qual \vec{v}_1 faz parte, isto é, podemos encontrar vetores unitários \vec{y}_j de modo que

$$\{\vec{v}_1, \vec{y}_2, \vec{y}_3, \dots, \vec{y}_n\}$$

é uma base ortonormal de \mathbb{R}^n .

Considere a matriz Q cujas colunas são os elementos desta base:

$$Q = \begin{bmatrix} | & | & | & \cdots & | \\ \vec{v}_1 & \vec{y}_2 & \vec{y}_3 & \cdots & \vec{y}_n \\ | & | & | & \cdots & | \end{bmatrix},$$

que é, consequentemente, ortogonal. Vamos calcular $Q^{-1}AQ = Q^T AQ$. O produto AQ pode ser interpretado como o produto de A por cada uma das colunas de Q :

$$AQ = \begin{bmatrix} | & | & | & \cdots & | \\ A\vec{v}_1 & A\vec{y}_2 & A\vec{y}_3 & \cdots & A\vec{y}_n \\ | & | & | & \cdots & | \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} | & | & | & \cdots & | \\ \lambda_1 \vec{v}_1 & A\vec{y}_2 & A\vec{y}_3 & \cdots & A\vec{y}_n \\ | & | & | & \cdots & | \end{bmatrix}.$$

Logo,

$$\begin{aligned} Q^T AQ &= \begin{bmatrix} - & \vec{v}_1 & - \\ - & \vec{y}_2 & - \\ - & \vec{y}_3 & - \\ & \vdots & \\ - & \vec{y}_n & - \end{bmatrix} \begin{bmatrix} | & | & | & \cdots & | \\ \lambda_1 \vec{v}_1 & A\vec{y}_2 & A\vec{y}_3 & \cdots & A\vec{y}_n \\ | & | & | & \cdots & | \end{bmatrix} \\ \Rightarrow Q^T AQ &= \begin{bmatrix} \lambda_1 \langle \vec{v}_1, \vec{v}_1 \rangle & \langle \vec{v}_1, A\vec{y}_2 \rangle & \langle \vec{v}_1, A\vec{y}_3 \rangle & \cdots & \langle \vec{v}_1, A\vec{y}_n \rangle \\ \lambda_1 \langle \vec{y}_2, \vec{v}_1 \rangle & \langle \vec{y}_2, A\vec{y}_2 \rangle & \langle \vec{y}_2, A\vec{y}_3 \rangle & \cdots & \langle \vec{y}_2, A\vec{y}_n \rangle \\ \lambda_1 \langle \vec{y}_3, \vec{v}_1 \rangle & \langle \vec{y}_3, A\vec{y}_2 \rangle & \langle \vec{y}_3, A\vec{y}_3 \rangle & \cdots & \langle \vec{y}_3, A\vec{y}_n \rangle \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_1 \langle \vec{y}_n, \vec{v}_1 \rangle & \langle \vec{y}_n, A\vec{y}_2 \rangle & \langle \vec{y}_n, A\vec{y}_3 \rangle & \cdots & \langle \vec{y}_n, A\vec{y}_n \rangle \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Observamos que, pela simetria de A e por ser $\{\vec{v}_1, \vec{y}_2, \vec{y}_3, \dots, \vec{y}_n\}$ um conjunto ortonormal, temos

$$\langle \vec{v}_1, A\vec{y}_j \rangle = \langle A\vec{v}_1, \vec{y}_j \rangle = \lambda_1 \langle \vec{v}_1, \vec{y}_j \rangle = 0, \quad \text{para qualquer índice } j.$$

Logo,

$$\Rightarrow Q^T AQ = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & b_{22} & b_{23} & \cdots & b_{2n} \\ 0 & b_{32} & b_{33} & \cdots & b_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & b_{n2} & b_{n3} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix} \stackrel{\text{def}}{=} \hat{A}.$$

Chamamos os coeficientes restantes de b_{ij} simplesmente porque não nos interessa muito quanto valem (notamos, no entanto, que a simetria de A implica que $b_{ij} = b_{ji}$). Observamos que

$$\det(A - \lambda I) = \det(Q^{-1}(A - \lambda I)Q) = \det(\hat{A} - \lambda I) = (\lambda_1 - \lambda) \cdot \det(B - \lambda I),$$

onde B é a matriz de ordem $(n-1) \times (n-1)$ dada por (b_{ij}) . Além disso, se a multiplicidade de λ_1 como autovalor de A for maior do que 1, devemos ter, pela igualdade acima, que λ_1 também é um autovalor de B . Desta forma, A possui um autovetor unitário \vec{v}_2 associado com λ_1 que está contido em $\text{Span}\{\vec{y}_2, \vec{y}_3, \dots, \vec{y}_n\}$ e, portanto, é distinto de (e ortogonal a) \vec{v}_1 .

A partir daí, repetimos o processo completando o conjunto $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$ a uma base ortonormal $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{y}_3, \dots, \vec{y}_n\}$ de \mathbb{R}^n . Daí vamos obter um terceiro autovetor ortogonal aos anteriores e unitário. Procedemos desta maneira até encontrar k autovetores ortogonais e unitários associados ao autovalor λ_1 . Assim, o autoespaço $\text{Nul}(A - \lambda_1 I)$ tem dimensão k , que é igual à multiplicidade do autovalor λ_1 . \square

12.3.1 Prova do Teorema Espectral

O Teorema Fundamental da Álgebra afirma que todo polinômio não constante de grau n possui exatamente n raízes complexas. Sendo assim, qualquer matriz A de ordem $n \times n$ possui n autovalores complexos. No entanto, sendo A uma matriz simétrica, a Proposição 108 garante que todas estes n autovalores são reais. Vamos denotar por

$$\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$$

os autovalores distintos de A e por m_1, m_2, \dots, m_k suas respectivas multiplicidades. Temos, em particular, que $m_1 + m_2 + \dots + m_k = n$.

Pela Proposição 110, a dimensão do autoespaço associado a λ_1 é m_1 . Podemos encontrar (da maneira usual, por escalonamento) uma base de autovetores

$$\text{Nul}(A - \lambda_1 I) = \text{Span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_{m_1}\}.$$

Estes autovetores, possivelmente não são ortogonais, mas, aplicando o Processo de Gram-Schmidt, podemos obter uma base ortonormal de $\text{Nul}(A - \lambda_1 I)$:

$$\text{Nul}(A - \lambda_1 I) = \text{Span}\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_{m_1}\}.$$

Fazendo este mesmo procedimento para cada um dos autovalores, obtemos n autovetores, que, consequentemente, formam uma base para \mathbb{R}^n . Logo, A é diagonalizável.

Além disso, a Proposição 109 garante que todo autovetor de um autoespaço é ortogonal a todo autovetor de outro autoespaço (associado a um autovalor diferente). Temos então k autoespaços, cujas bases são ortonormais e elementos da base de um autoespaço são ortogonais aos elementos das outras bases. Segue daí que a união das bases dos autoespaços, como consideramos, é uma base *ortonormal* para \mathbb{R}^n .

Explicitamente, a matriz

$$P = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \cdots & \vec{v}_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix}$$

formada pelos autovetores é ortogonal e

$$P^{-1}AP = D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix}.$$

Sendo P ortogonal, tem-se ainda que $P^{-1} = P^T$.

Colaboradores

Aqui você encontra a lista de colaboradores do livro. Esta lista contém somente aqueles que explicitamente se manifestaram a favor de terem seus nomes registrados aqui. A lista completa de colaborações pode ser obtida no repositório GitHub do livro:

<https://github.com/livroscolaborativos/AlgebraLinear>

Além das colaborações via GitHub, o livro também recebe colaborações via discussões, sugestões e avisos deixados em nossa lista de e-mails:

livro_colaborativo@googlegroups.com

Estas colaborações não estão listadas aqui, mas podem ser vistas no site do grupo de e-mails.

Caso encontre algum equívoco ou veja seu nome listado aqui por engano, por favor, entre em contato conosco por e-mail:

livroscolaborativos@gmail.com

ou via o repositório GitHub.

Tabela 12.1: Lista de colaboradores

| Nome | Afiliação | E-Mail | 1ª Contribuição |
|------|-----------|--------|-----------------|
|------|-----------|--------|-----------------|