

3) Sepa $T: P_2(\mathbb{R}) \rightarrow P_2(\mathbb{R})$ o operador linear dado por $T(at^2 + bt + c) = (2a - b + c)t^2 + (a + c)t + 2c$.

Escreva T como soma direta de dois operadores.

Primeiro devemos destacar que a base canônica do subespaço:

$$W_1 = \{t^2, t\}, W_2 = \{t^2 + t + 1\}$$

Considerando $w_1 \in W_1$ e $w_2 \in W_2$ temos que:

$$T(w_1) = T(a, b, 0)_C = (2a - b)t^2 + at, \in W_1$$

$$\begin{aligned} T(w_2) &= T(a, a, a)_C = (2a - a + a)t^2 + (a + a)t + 2a \\ &= (2a)t^2 + (2a)t + 2a = 2a(t^2 + t + 1) \in W_2 \end{aligned}$$

Portanto esses subespaços são T -invariantes, por isso que p/ um polinômio qualquer em $at^2 + bt + c \in P_2(\mathbb{R})$ temos:

$$at^2 + bt + c = \overbrace{(a-c)t^2 + (b-c)t}^{\in W_1} + \underbrace{c(t^2 + t + 1)}_{\in W_2}$$

$$at^2 - \cancel{ct^2} + bt - \cancel{ct} + \cancel{ct^2} + \cancel{ct} + c$$

$$at^2 + bt + c //$$

De onde segue que $P_2(\mathbb{R}) = W_1 + W_2$.
Além disso, se $x \in W_1 \cap W_2$ então;

$$\underbrace{at^2 + bt}_{W_1} = x = \underbrace{c(t^2 + t + 1)}_{W_2} \rightarrow$$

$$at^2 + bt - c(t^2 + t + 1) = 0 \rightarrow (a-c)t^2 + (b-c)t - c = 0$$

Onde necessariamente $-c = 0$. Então $a = b = 0$ e portanto $x = 0$. Portanto $x = 0$, logo $W_1 \cap W_2 = \{0\}$ de onde segue que a soma na verdade é uma soma direta.

Com o argumento anterior, foi mostrado que o conjunto $B = \{t^2, t, t^2 + 1\}$ é uma base de $P_2(\mathbb{R})$.

Com isso, definimos então dois operadores que são a restrição de T nos subespaços W_1 e W_2 :

$$\begin{aligned} T_1: W_1 &\rightarrow W_1 & T_2: W_2 &\rightarrow W_2 \\ \underbrace{(a t^2 + b t)} &\rightarrow \underbrace{(a-b) t^2} + \underbrace{a t} & x &\rightarrow 2x \end{aligned}$$

E sob essas condições, temos que $T_B = T_1 \oplus T_2$:

$$\begin{aligned} T_B(t^2) &= 2t^2 + t = T_1(t^2) & \left\{ \begin{array}{l} \text{Decomponho } T_1, \\ \text{Decomponho } T_2 \end{array} \right. \\ T_B(t) &= -t^2 = T_1(t) \end{aligned}$$

$$T_B(t^2 + t + 1) = 2t^2 + 2t + 2 = T_2(t^2 + t + 1)$$

4) Sejam $T: V \rightarrow V$ um operador linear, $W \subseteq V$ um subespaço de V e $\lambda \in K$. Mostre que W é $(\lambda I - T)$ -invariante se e somente se W for T -invariante.

Suponha que W seja $(I - T)$ -invariante, logo se $w \in W$ então $(I - T)(w) = x \in W$, porém veja que:

$$(I - T)(w) = Iw - Tw = x \rightarrow Tw = Iw - x$$

se $x = Iw - x$. Agora suponha que W seja T -invariante, logo:

$$(I - T)(w) = Iw - T(w) \in W, \text{ pois } Iw \in W.$$

2) Seja $T \in L(V)$ tal que $p_T(x) = (x - \lambda_1)^{n_1} \dots (x - \lambda_k)^{n_k}$, $k \geq 1$ e $\lambda_i \neq \lambda_j$ se $i \neq j$. Mostre que T pode ser escrito como soma direta de n operadores lineares.

Seja $v \in V$, então:

$$v = E_1(v) + \dots + E_k(v)$$

$$T(v) = T(E_1(v)) + \dots + T(E_k(v))$$

$$T(v) = C_1 E_1(v) + \dots + C_k E_k(v)$$

$$\text{Ou seja, } T = C_1 E_1 + \dots + C_k E_k$$

Suponhamos, agora, que sejam dados um operador linear T , os escalares distintos c_1, \dots, c_k e operadores não-nulos E_1, \dots, E_k satisfazendo:

$$i) T = c_1 E_1 + \dots + c_k E_k$$

$$ii) I = E_1 + \dots + E_k$$

$$iii) E_i E_j = 0, \text{ se } i \neq j$$

Como $E_i E_j = 0$, para $i \neq j$, temos, multiplicando ambos os membros de $I = E_1 + \dots + E_k$ por E_i , que $E_i = E_i^2$. E, multiplicando a identidade:

$T = c_1 E_1 + \dots + c_k E_k$ por E_i , resulta que: $T E_i = c_i E_i^2 = c_i E_i$, o que mostra que todo vetor na imagem de E_i está no núcleo de $T - c_i I$.

Como $E_i \neq 0$, existe um vetor não-nulo no núcleo de $T - c_i I$, ou seja c_i é autovalor de T . Além disso, os escalares c_i , $i = 1, \dots, k$ são os únicos autovalores de T .

De fato, se c é um escalar arbitrário, temos:

$$(T - cI) = (c_1 - c)E_1 + \dots + (c_k - c)E_k$$

Logo, se $(T - cI)(v) = 0$, devemos ter $(c_i - c)E_i(v) = 0, i = 1, \dots, k$, pois:

$$V = E_1(V) \oplus \dots \oplus E_k(V)$$

Como $E_i E_j = 0, i \neq j, E_j^2 = E_j$ e $I = E_1 + \dots + E_k$.

Se v não é o vetor nulo, existe i tal que $E_i(v) \neq 0$, de modo que $c_i - c = 0$ para $\underline{\text{tal } i}$.

Prova-se que T é diagonalizável, pois todo vetor não-nulo na imagem E_i é um autovetor e todo vetor v se escreve na forma:

$$v = E_1(v) + \dots + E_k(v)$$

Assim, os autovetores de T geram V .

Cada autovetor é um autoespaço distinto. Então é a soma direta de vários

operações lineares dada por:

$$v = E_1(v) + \dots + E_k(v),$$

$T(v) = T E_1(v) + \dots + T E_k(v)$, onde cada $T(v_i)$ é dado por: $p_T(v) = (\lambda - l_i) = T(v_i)$

Assim:

$$T = T_1 \oplus \dots \oplus T_k$$