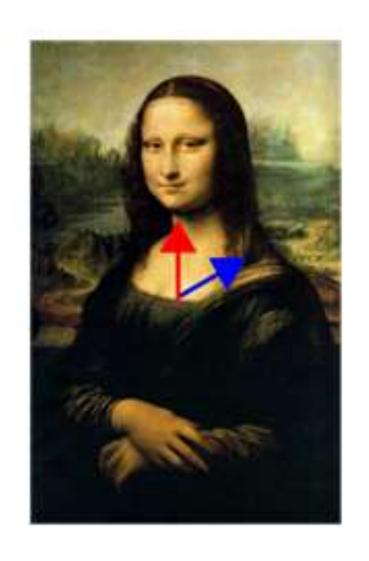


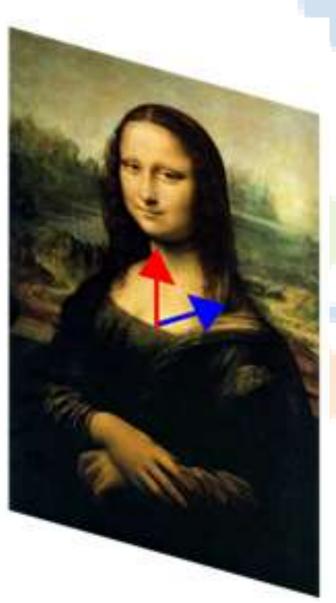


**Autovalores e Autovetores** 





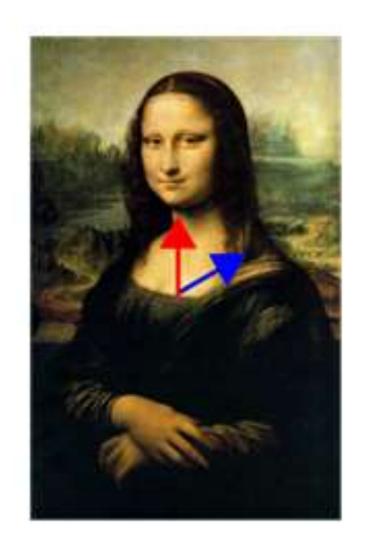


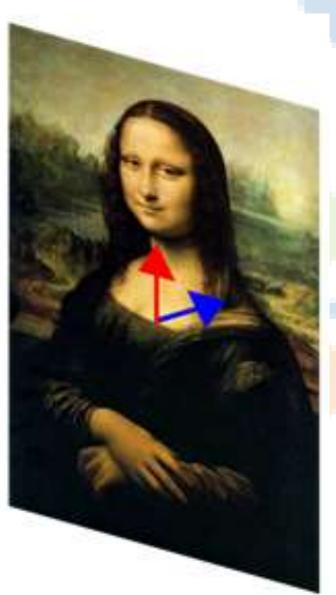


O foco deste capítulo será sobre autovalores e autovetores, que são características de matrizes e transformações lineares.









Autovalores e autovetores podem ser usados para resolver problemas em áreas como economia, teoria da informação, análise estrutural, eletrônica, teoria de controle e muitos outros.











#### Dica de Leitura: O Algoritmo Mestre



Excelente livro para compreender os limites atuais e possibilidades do Aprendizado de Máquina.





O Que São Autovalores e Autovetores?



Autovalores e Autovetores são conceitos importantes em Matemática, com aplicações práticas em áreas diversas como Mecânica Quântica, Processamento de Imagens, Análise de Vibrações, Mecânica dos Sólidos, Estatística (na Análise Fatorial de Correspondência e Diagonalização da Matriz de Contingência, os Autovalores em ordem crescente são as Variâncias ou Desvios Padrões os quais irão formar então os Auto-Espaços associados aos Autovetores e, consequentemente os Planos Fatoriais), entre outros.



Autovalores e Autovetores são conceitos importantes em Matemática, com aplicações práticas em áreas diversas como Mecânica Quântica, Processamento de Imagens, Análise de Vibrações, Mecânica dos Sólidos, Estatística (na Análise Fatorial de Correspondência e Diagonalização da Matriz de Contingência, os Autovalores em ordem crescente são as Variâncias ou Desvios Padrões os quais irão formar então os Auto-Espaços associados aos Autovetores e, consequentemente os Planos Fatoriais), entre outros.

Na língua inglesa, os termos usuais são **eigenvalue** e **eigenvector**. Nesses nomes, há uma combinação de idiomas, pois o prefixo eigen é alemão, significando próprio, característico; value e vector significam valor e vetor, respectivamente.



$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \qquad \overrightarrow{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Será que se tivermos uma transformação linear (o<mark>u uma matriz) T, existe algum vetor v não-nulo</mark> de forma que Tv seja um vetor múltiplo de v?

$$T\overrightarrow{v} = \lambda \overrightarrow{v}$$





$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \bullet \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \qquad \overrightarrow{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$T\overrightarrow{v} = \lambda \overrightarrow{v}$$

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

$$\lambda = 2$$

A ideia é que se eu puder substituir uma matriz inteira por um número escalar (que nesse caso foi o número 2), os vetores que respeitam esta regra são chamados de **autovetores** e o número escalar é o que chamamos de **autovalor**.

Em nosso exemplo, o escalar 2 é o **autovalor** da matriz T, pois para alguns vetores podemos substituir a matriz pelo número escalar na hora de multiplicar. E o vetor v que permite tal operação, é un autovetor. A



Seja **A** uma matriz em  $\mathcal{M}(n,n)$ . Um escalar  $\lambda \in \mathbb{C}$  é um **autovalor** de **A** se existir um vetor  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ , com  $\mathbf{v} \neq \overline{\mathbf{0}}$ , tal que:

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

O vetor  $\mathbf{v}$  é chamado de autovetor associado a  $\lambda$ .

O que estamos falando aqui se refere a matrizes quadradas.

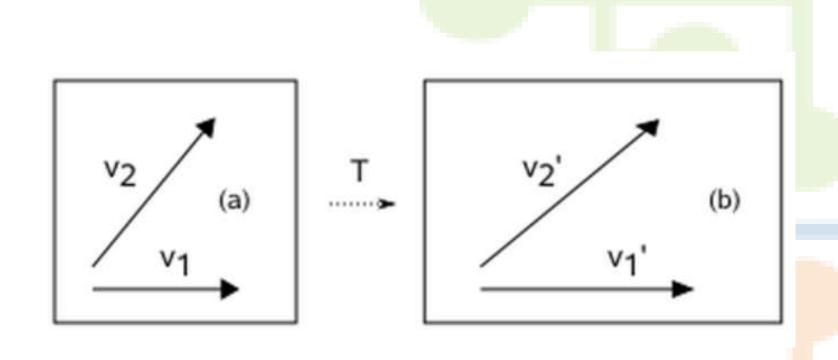






Autovetores na Transformação Linear

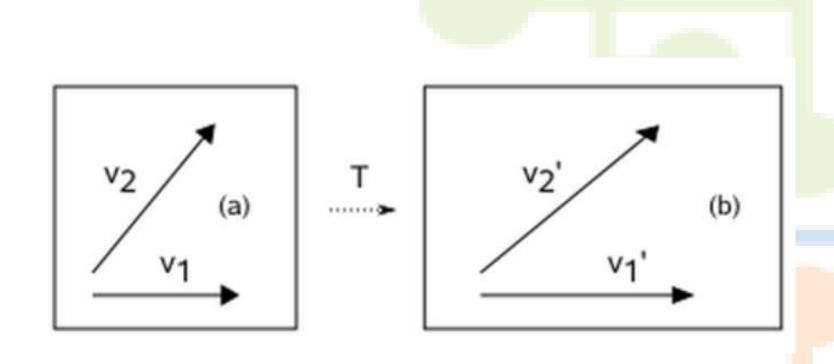




Diz-se então que v1 é um Autovetor da Transformação e que esse Escalar é um Autovalor associado a v1.

Acontece a ampliação de v1 ou mantém-se o tamanho de v1, se o escalar  $\lambda \ge 1$ ; e acontece uma redução de v1 se  $0 < \lambda < 1$ .

# Representação Geometrica dos Autovalores e Autovetores na Transformação Linear



Um vetor não nulo v é dito um Autovetor de T se existe um número real  $\lambda$  tal que T(v) =  $\lambda$  v.

O escalar λ é denominado um Autovalor de T associado a v.

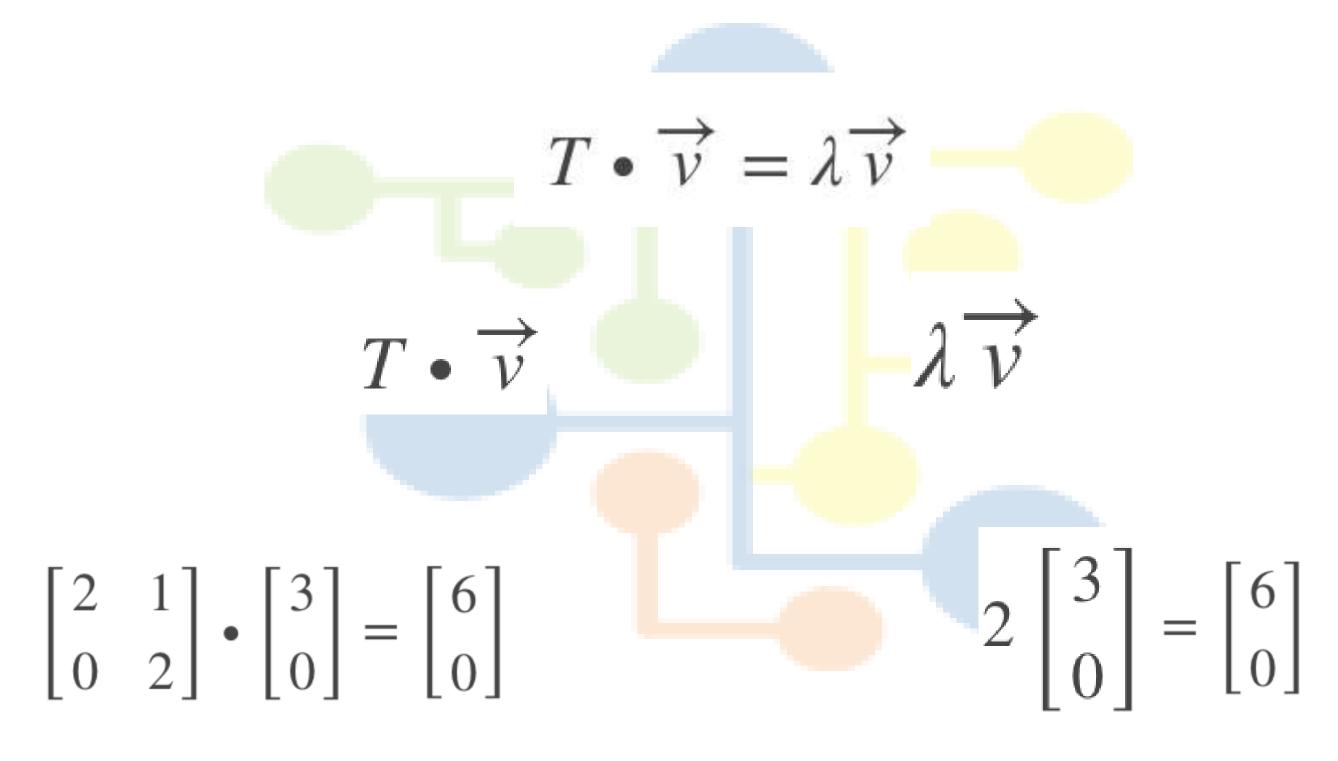
Pode-se concluir que v e T(v) tem a mesma Reta Suporte (e assim, mesma Direção).

Em outras palavras, o vetor w=T(v) é um múltiplo do vetor vala Data Science



Determinando os Autovetores de Uma Matriz





$$T \cdot \overrightarrow{v} = \lambda \overrightarrow{v}$$

$$T \cdot \overrightarrow{v} - \lambda \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$

$$I \bullet \overrightarrow{v} = \overrightarrow{v}$$

$$T\overrightarrow{v} - \lambda I\overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$

$$(T - \lambda I) \cdot \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$



$$(T - \lambda I) \bullet \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$

Esse é um sistema homogêneo, ou seja, uma matriz que multiplica um vetor desconhecido é igual a zero. Para encontrar os autovetores da matriz T, e só resolver o sistema.

O espaço solução desse sistema é o que chamamos de autoespaço.

O autoespaço nada mais é do que o conjunto de todos os autovetores de uma Transformação Linear. E para determinar os autovetores, tudo que precisamos é resolver o sistema abaixo:

$$(T - \lambda I) \bullet \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$

Mas, temos uma forma de simplificar isso. É só subtrair o escalar da diagonal principal da matriz.

$$(T - \lambda I) \bullet \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$

$$T - \lambda I = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - \lambda & 1 \\ 0 & 2 - \lambda \end{pmatrix}$$

$$T - 2I = \begin{pmatrix} 2 - 2 & 1 \\ 0 & 2 - 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$



$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \text{Nuc}(T) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Esta matriz está escalonada, então descartamos a linha nula e achamos o núcleo.

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \text{Nuc}(T) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

O autoespaço dessa matriz é o espaço gerado por (1, 0), ou seja, o eixo x.

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \text{Nuc}(T) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Assim, qualquer vetor pertencente ao eixo x é um autovetor da matriz T. Por exemplo, podemos escolher (50,

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 50 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 100 \\ 0 \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} 50 \\ 0 \end{bmatrix}$$







$$(T - \lambda I) \bullet \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$

$$T - \lambda I$$

O resultado desta operação é uma matriz quadrada!

A solução do sistema admite um conjunto infinito de vetores (autoespaço). Em uma matriz quadrada, se as linhas forem LI (Linearmente Independentes) o sistema admite apenas uma solução, mas como nosso sistema admite infinitas sol  $T - \lambda I$  temos que é LD (Linearmente Dependente).

E o que acontece quando uma matriz é LD? seu determinante é zero! Logo, para encontrar os autovalores de uma matria tudo que precisamos é resolver:

$$\det (T - \lambda I) = 0$$



$$(T - \lambda I) \cdot \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0}$$

A equação representa um sistema lin<mark>e</mark>ar homogêneo de ordem n.

Para que este sistema admita soluções não triviais, pois o autovetor deve ser diferente do vetor nulo, devemos impor que o determinante da matriz dos coeficientes seja igual a zero. O resultado do determinante será um p<mark>olinômio de grau</mark>n em λ cujas raízes são os autovalores procurados. Para obter um autovetor associado ao autovalor  $\lambda$ , basta substituir o valor de  $\lambda$  na equação e resolver o sistema linear homogêneo resultante.







**Autovetores** 



$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$
  $(u_1, u_1) \to T(u) = (3u_1 + 4u_2, 2u_1 + u_2)$ 

Determine os autovalor<mark>es e correspondentes autovetores de T.</mark>



$$T: I\!\!R^2 \to I\!\!R^2$$

$$(u_1, u_1) \rightarrow T(u) = (3u_1 + 4u_2, 2u_1 + u_2)$$

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

Procuramos um escalar  $\lambda$  e um vetor não nulo  $\nu = (\nu 1, \nu 2)$ , tais que  $Av = \lambda v$ .

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} 3v_1 + 4v_2 = \lambda v_1 \\ 2v_1 + v_2 = \lambda v_2 \end{cases} = \lambda v_2$$
 
$$\begin{cases} (3-\lambda)v_1 + 4v_2 = 0 \\ 2v_1 + (1-\lambda)v_2 = 0 \end{cases}$$

Como dissemos, para que o sistema linear homogêneo tenha solução não nula, o determinante da matriz dos coeficientes deve ser igual a zero. Logo:

$$\left| \begin{array}{ccc} (3-\lambda) & 4 \\ 2 & (1-\lambda) \end{array} \right| = \lambda^2 - 4\lambda - 5 = 0 \implies (\lambda - 5)(\lambda + 1) = 0$$



$$\begin{vmatrix} (3-\lambda) & 4 \\ 2 & (1-\lambda) \end{vmatrix} = \lambda^2 - 4\lambda - 5 = 0 \Rightarrow (\lambda - 5)(\lambda + 1) = 0$$

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

Assim,  $\lambda$  é um autovalor de A se e somente se  $\lambda = 5$  ou  $\lambda = -1$ .

Para encontrar o autovetor, vamos usar  $\lambda = 5$  e substituir neste sistema:

$$\begin{cases} (3-\lambda)v_1 + 4v_2 = 0 \\ 2v_1 + (1-\lambda)v_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} -2v_1 + 4v_2 = 0 \\ 2v_1 - 4v_2 = 0 \end{cases}$$

ou, simplesment  $v_1 - 2v_2 = 0 \Rightarrow v_1 = 2v_2$ nde v2 é uma variável livre. Assim,  $v = (2v_2, v_2)$  o autovetor correspondente ao autovalor  $\lambda 1 = 5$ .



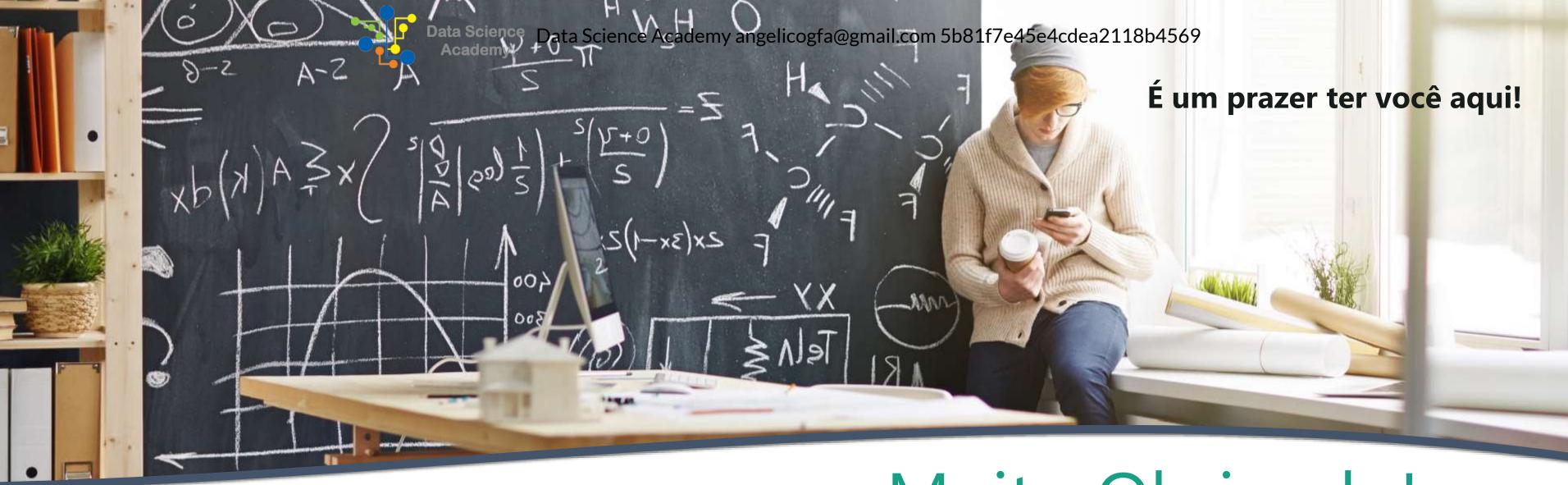
Para encontrar o autovetor, vamos usar  $\lambda = 5$  e substituir neste sistema:

$$\begin{cases} (3-\lambda)v_1 + 4v_2 = 0 \\ 2v_1 + (1-\lambda)v_2 = 0 \end{cases}$$

Qualquer outro autovetor correspondente a  $\lambda 1 = 5$  é um múltiplo de v.

Com base no autovetor  $v = (2v_2, v_2)$  tomando  $\sqrt{2} = 1$ , obtemos que v = (2, 1) é um autovetor correspondente ao autovalor  $\lambda 1 = 5$ .





Muito Obrigado!

Pela Confiança em Nosso Trabalho.

Continue Trilhando Uma Excelente Jornada de Aprendizagem!

