

1a	1b	1c	2a	2b	2c	3a	3b	3c	3d	Σ
1	1	1	0,75	0,75	0,75	1	0	1	1	8,25

PROVA 3, MA 327, 01/12/2009

NOME: ~~XXXXXXXXXX~~ Turma: D RA: ~~XXXXXXXXXX~~

1. a) Definir autovetor e autovalor de um operador linear.

b) Seja $V = \mathbb{R}^3$, e seja $T: V \rightarrow V$ o operador linear definido por

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

Determinar a matriz de T na base canônica de V e encontrar o polinômio característico de T .

c) Mostrar que T é diagonalizável e encontrar uma base de V onde a matriz de T é diagonal. Qual a matriz diagonal?

2. a) Definir operador normal e operador auto-adjunto.

b) Seja V o espaço \mathbb{R}^3 com o produto interno usual, e a base canônica e_1, e_2, e_3 , e seja $T(e_1) = -8e_1 + 2e_2 + 2e_3$, $T(e_2) = 2e_1 - 5e_2 - 4e_3$, $T(e_3) = -2e_1 - 4e_2 - 5e_3$. Mostrar que T é autoadjunto e encontrar os autovalores de T .

c) Encontrar uma matriz ortogonal $P \in M_3(\mathbb{R})$ tal que a matriz $P^t A P = D$ seja diagonal onde A é a matriz de T na base canônica, e explicitar a matriz D .

3. Responder falsa ou verdadeira a cada uma das afirmações abaixo. Justifique as suas respostas! Respostas sem a devida justificativa não serão consideradas.

a) Seja $T: V \rightarrow V$ um operador linear no espaço V sobre \mathbb{R} , $\dim V < \infty$. Se T é diagonalizável, então o adjunto dele T^* também o é.

b) Seja V um espaço vetorial sobre \mathbb{R} , $\dim V < \infty$ e seja $T: V \rightarrow V$ um operador linear auto-adjunto tal que $T^2 = I$ onde I é a identidade. Se T não possui autovalor 1, então $T = -I$.

c) Se V é um espaço vetorial sobre os reais e T é um operador linear em V então T sempre possui subespaço invariante (diferente de 0 e de V).

d) Seja $T: V \rightarrow V$ um operador linear, $\dim V < \infty$. Se o polinômio característico de T é $p(\lambda) = \lambda^k q(\lambda)$, onde $q(0) \neq 0$, então o núcleo de T , $N(T)$, tem dimensão k .

1) a) Seja T um ^{operador} ~~transformação~~ linear e $\lambda \in \mathbb{R}$, temos:

$T(V) = \lambda V$, onde V é chamado de autovetor, se satisfizer essa expressão e for diferente de nulo, e λ é chamado de autovalor.

$$b) T(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 3 \\ 0 & 3 & -2 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

matriz de T na base canônica de V .

O polinômio característico é dado por:

$$\det(T - \lambda I) = \begin{vmatrix} 2-\lambda & -2 & 3 \\ 0 & 3-\lambda & -2 \\ 0 & -1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = \underline{(2-\lambda) \cdot (1-\lambda) \cdot (4-\lambda)} = p(\lambda)$$

2) Para que T seja diagonalizável devemos ter 3 autovetores LI. Encontrando as raízes do polinômio característico temos os autovalores $\lambda_1 = 2$; $\lambda_2 = 1$; $\lambda_3 = 4$.

Encontrando a base do núcleo de $(T - \lambda_1 I)$:

$$\begin{pmatrix} 0 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \text{ temos } N(T - \lambda_1 I) = \{ \alpha(1, 0, 0) \mid \alpha \in \mathbb{R} \}, \text{ então ele é gerado pelo autovetor } (1, 0, 0).$$

Encontrando a base do núcleo de $(T - \lambda_2 I)$:

$$\begin{pmatrix} 2 & -2 & 3 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \text{ temos } N(T - \lambda_2 I) = \{ \alpha(-1, 2, 2) \mid \alpha \in \mathbb{R} \}, \text{ então ele é gerado por } (-1, 2, 2) \quad \times$$

Encontrando a base do núcleo de $(T - \lambda_3 I)$:

$$\begin{pmatrix} -2 & -2 & 3 \\ 0 & -1 & -2 \\ 0 & -1 & -2 \end{pmatrix} \text{ temos: } N(T - \lambda_3 I) = \{ \alpha(7, -4, 2) \mid \alpha \in \mathbb{R} \} \text{ Então ele é gerado por } (7, -4, 2)$$

A matriz diagonal é, $D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$, que pode ser redefinida com T por:

$$T = P \cdot D \cdot P^{-1}, \quad P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -4 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix};$$

2) Sejam T uma matriz de transformação linear:

O operador normal é aquele que $\boxed{T T^* = T^* T = I}$ ~~X~~

E o operador auto-adjunto é $T = T^*$, onde T^* é o adjunto de T , encontrada quando transpomos T .

$$b) T \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -8 & 2 & -2 \\ 2 & -5 & -4 \\ -2 & -4 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix},$$

De acordo com a definição de auto-adjunto dada acima, temos que T é auto-adjunto;

$$T = T^T = T^*$$

$$\det(T - \lambda I) = \begin{vmatrix} -8-\lambda & 2 & -2 \\ 2 & -5-\lambda & -4 \\ -2 & -4 & -5-\lambda \end{vmatrix} =$$

Ver para as soluções
página na correção
dos autovetores

~~Vamos escalonar para deixar o det mais fácil depois aplicamos det(T - λI)~~

$$T = \begin{pmatrix} -8 & 2 & -2 \\ 2 & -5 & -4 \\ -2 & -4 & -5 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{L_1 = -9L_2 + 4L_3 \\ L_2 = L_2 + L_3 \\ L_3 = \frac{L_1}{18}}} \begin{pmatrix} 0 & 18 & 18 \\ 0 & -9 & -9 \\ -2 & -4 & -5 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_1 = \frac{L_1}{18}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & -4 & -5 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} \text{Então:} \\ \text{este erro:} \end{matrix}$$

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

logo $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = \frac{-5 - \sqrt{17}}{2}, \lambda_3 = \frac{-5 + \sqrt{17}}{2}$

c) A matriz D será dada por:

Continue nas últimas páginas

A matriz ortogonal P terá os seus vetores colunas obtidos dos vetores de base de $N(T - \lambda_i I)$, onde λ_i é os autovalores encontrados. Depois devemos normalizá-los para que a matriz seja ortogonal. Para garantir que eles sejam ortonormais aplicamos o processo de Gram-Schmidt.

3a) Verdadeiro

Sabemos que $[T^*] = [T]^T$ e $[T] = P \cdot D \cdot P^{-1}$, transpondo essa última equação:

$$[T^*] = (P \cdot D \cdot P^{-1})^T = (P^{-1})^T \cdot D^T \cdot P^T, \text{ como } D = D^T$$

$$\therefore T^* = (P^{-1})^T \cdot D \cdot P^T$$

b) Falso!

Sabemos que T é auto-adjunto, logo:

$$T = T^T \text{ aplicando } T^{-1} \text{ ambos:}$$

$$T^2 = T \cdot T^T \Rightarrow I = T \cdot T^T = T \cdot T^{-1}$$

Então a afirmação é falsa, pois $T = T^{-1}$ satisfaz $T^2 = I$.

c) Falso.

Como V tem dimensão igual a 1 os subespaços possíveis são somente o próprio V ou o subespaço de dimensão nula, i.e., $\{0\}$.

Portanto a afirmação é Falsa. Caso fosse um espaço de dimensão maior que 1

Poderíamos encontrar subespaço invariante, por exemplo em \mathbb{R}^2 ,
temos as retas que são subespaços invariantes. Rotação em \mathbb{R}^2 ?

b) Falso

Sabemos que:

multiplicidade algébrica \geq multiplicidade geométrica

Assim o núcleo de T não tem dimensão k e sim no máximo
dimensão k

2 c) O polinômio característico correto é:

$$p(\lambda) = -\lambda^3 - 18\lambda^2 - 84\lambda$$

portanto os seus autovalores são:

$$\lambda_1 = 0, \lambda_2 = -9$$

2 c)

$$D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -9 & 0 \\ 0 & 0 & -9 \end{pmatrix}$$

Encontrando P :

$$N(T - \lambda_1 I) = \begin{pmatrix} 0 & L & L \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & -4 & -5 \end{pmatrix} \quad \therefore N(T - \lambda_1 I) = \{ \alpha(1, 2, -2) \mid \alpha \in \mathbb{R} \}$$

$$N(T - \lambda_2 I) = \begin{pmatrix} L & 2 & -2 \\ 2 & 4 & -4 \\ -2 & -4 & 4 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{L_3 = L_3 + 2L_1 \\ L_2 = -2L_1 + L_2}} \begin{pmatrix} L & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$N(T - \lambda_2 I) = \{ \alpha(-2, L, 0) + \beta(2, 0, 1) \mid \alpha, \beta \in \mathbb{R} \}$$

Assim deixaremos ortogonais

$$v_1 = (-2, L, 0)$$

$$v_2 = (2, 0, 1) - \frac{\langle (-2, L, 0), (2, 0, 1) \rangle}{\sqrt{5}} \cdot (-2, L, 0) = \left(\frac{2\sqrt{5}-8}{\sqrt{5}}, 4, \sqrt{5} \right)$$

$$|v_2| = \sqrt{(2\sqrt{5}-8)^2 + 16 + 5} = \sqrt{43 - 4\sqrt{5}}$$

$$\text{Logo } P = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{-2}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{3} & \frac{1}{\sqrt{5}} & 0 \\ \frac{-2}{3} & 0 & \frac{1}{\sqrt{5}} \end{pmatrix} \quad \times$$