transposição

Definição 3.1. A transposta de uma matriz $A = [a_{ij}] \in \mathcal{M}_{m \times n}(\mathbb{R})$ é a matriz $A^T \in \mathcal{M}_{n \times m}(\mathbb{R})$ cuja entrada (i,j) é a_{ji} , para $i=1,\ldots,n, j=1,\ldots,m$.

Exemplo 3.2.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 7 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 2 & 6 & 4 \end{bmatrix}$$

$$A^{\mathsf{T}} = \left[\begin{array}{cc} 1 & 3 \\ 2 & 4 \end{array} \right], \quad B^{\mathsf{T}} = \left[\begin{array}{cc} 4 & 2 \\ 2 & 7 \end{array} \right] = B, \quad C^{\mathsf{T}} = \left[\begin{array}{cc} 0 & 2 \\ 1 & 6 \\ -2 & 4 \end{array} \right]$$

2/9

Exemplo 3.3.

$$D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 4 \\ 5 & 3 & 1 \\ 2 & 1 & 7 \end{bmatrix}, \quad E = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 0 \end{bmatrix}$$
$$D^{T} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 5 & 2 \\ 1 & 3 & 3 & 1 \\ 2 & 4 & 1 & 7 \end{bmatrix}, \quad E^{T} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 0 \end{bmatrix} = E$$

Definição 3.4. Uma matriz A diz-se simétrica se $A = A^T$.

transposição

Observações 3.5.

- 1. A coluna i de A^T é a linha i de A.
- Uma matriz é simétrica se e só se for quadrada e forem iguais os elementos situados em posições simétricas relativamente à diagonal principal.

A transposição tem as seguintes propriedades.

Proposição 3.6. Sejam $m, n, q, k \in \mathbb{N}$, $\alpha \in \mathbb{R}$ e $A, B \in \mathcal{M}_{m \times n}(\mathbb{R})$, $C \in \mathcal{M}_{n \times q}(\mathbb{R})$, $D \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Então,

- 1. $(A^T)^T = A;$
- 2. $(A+B)^T = A^T + B^T$;
- 3. $(\alpha A)^T = \alpha A^T$;
- 4. $(AC)^T = C^T A^T$;
- $5. \left(D^k\right)^T = \left(D^T\right)^k.$



invertibilidade

Definição 3.7. Uma matriz quadrada A de ordem n diz-se invertível se existir uma matriz B, quadrada de ordem n, para a qual

$$AB = BA = I_n$$
.

Teorema 3.8. Seja $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Se existe uma matriz $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ tal que $AB = BA = I_n$ então ela é única.

demonstração: Admitamos que $B, C \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ são tais que $AB = BA = I_n$ e $AC = CA = I_n$. Temos que

$$B = BI_n = B(AC) = (BA)C = I_nC = C.$$

Definição 3.9. A matriz B, caso exista, diz-se a inversa de A e representa-se por A^{-1} .



invertibilidade

Exemplo 3.10. A matriz $S = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$ não é invertível

mas a matriz
$$A=\left[\begin{array}{cc} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{array}\right]$$
 é invertível: $A^{-1}=\left[\begin{array}{cc} -3 & 2 \\ 2 & -1 \end{array}\right]$

Teorema 3.11. Se U e V são matrizes invertíveis de ordem n, então UV é invertível e

$$(UV)^{-1} = V^{-1}U^{-1}.$$

demonstração Admitamos que U e V são invertíveis. Então,

$$(UV)(V^{-1}U^{-1}) = U(VV^{-1})U^{-1} = UI_nU^{-1} = UU^{-1} = I_n.$$

invertibilidade

Teorema 3.12. Se A é invertível então a sua transposta A^T é também invertível e

$$\left(A^{T}\right)^{-1} = \left(A^{-1}\right)^{T}.$$

Teorema 3.13. Se A é invertível então

$$\left(A^{-1}\right)^{-1}=A.$$

Teorema 3.14. Uma matriz quadrada triangular inferior (respetivamente, superior) é invertível se e só se tem elementos diagonais não nulos. Neste caso, a sua inversa é de novo triangular inferior (respetivamente, superior).

matriz ortogonal

Exemplo 3.15.

$$\left[\begin{array}{ccc} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{array}\right]^{-1} = \left[\begin{array}{ccc} 1 & -2/3 & 5/3 \\ 0 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 0 & 1 \end{array}\right]$$

Definição 3.16. Uma matriz ortogonal é uma matriz (quadrada) invertível, cuja inversa iguala a sua transposta $(AA^T = A^T A = I)$.

Exemplo 3.17.

$$V = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}, \ V^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = V^{T}$$

ortogonalidade

Teorema 3.18.

- 1. A inversa de uma matriz ortogonal é também ela ortogonal.
- 2. O produto de matrizes ortogonais é de novo uma matriz ortogonal.