

02/02

Análise II

Monitor: Marcelo Gelati

Programa:

- Álgebra linear;
- Teoria dos espaços métricos;
- Otimização
- Análise convexa.

Álgebra linear

Corpo comutativo

Seja um conjunto K munido de uma adição $+: K \times K \rightarrow K$ e uma multiplicação $\cdot: K \times K \rightarrow K$. É muito conveniente usar a seguinte notação: $a + b = +(a, b)$ e $ab = \cdot(a, b)$. Às vezes por ênfase escrevemos $a \cdot b$ no lugar de ab . Então K é um corpo (comutativo) se as seguintes condições estiverem satisfeitas:

- I.** $a + b = b + a$ para todos a, b em K (comutatividade da adição)
- II.** $a + (b + c) = (a + b) + c$ para todos a, b, c em K (associatividade da adição)
- III.** Existe $0 \in K$ tal que $a + 0 = a$ para todo a em K (elemento neutro da adição)
- IV.** Para todo $a \in K$ existe $-a \in K$ tal que $a + (-a) = 0$. (elemento inverso aditivo)
- V.** $ab = ba$ para todos a, b em K (comutatividade da multiplicação¹)
- VI.** $a \cdot (b \cdot c) = (a \cdot b) \cdot c$ (associatividade do produto)
- VII.** Existe $1 \in K$ tal que $a \cdot 1 = a$ para todo $a \in K$ (elemento neutro da multiplicação)
- VIII.** Para todo $a \in K$, $a \neq 0$ existe $a^{-1} \in K$ tal que $a \cdot a^{-1} = 1$. (elemento inverso da multiplicação)

¹Essa propriedade do produto é que define um corpo comutativo.

IX. $a(b + c) = ab + ac$ (distributividade da multiplicação com respeito à adição)

X. $1 \neq 0$.

Exemplo 1 $K = \mathbb{R}$ é o exemplo mais importante. Depois temos $K = \mathbb{C}$ e $K = \mathbb{Q}$.

Exemplo 2 (corpo finito) $\mathbb{Z}_2 = \{\bar{0}, \bar{1}\}$ com $\bar{1} + \bar{1} = \bar{0}$ e $\bar{1} \cdot \bar{1} = \bar{1}$ é um corpo com dois elementos.

Comentário 1 Para todo primo p existe um corpo com p elementos. O número de elementos de um corpo finito é primo.

Proposição 1 Os elementos neutros da adição e da multiplicação são únicos.

Por exemplo se O' também for elemento neutro da adição: $0' = 0' + 0 = 0 + 0' = 0$.

Proposição 2 Para todo $a \in K$, $a \cdot 0 = 0$.

Demonstração: Seja $b = a \cdot 0$. Então

$$b + b = a \cdot 0 + a \cdot 0 = a \cdot (0 + 0) = a \cdot 0 = b.$$

Portanto somando $-b$:

$$0 = b + -b = (b + b) + -b = b + (b + -b) = b + 0 = b.$$

Espaço vetorial

Um espaço vetorial sob o corpo K é uma tripla, $(V, +, \cdot)$ tal que: V é um conjunto, $+: V \times V \rightarrow V$ e $\cdot: K \times V \rightarrow V$ com as seguintes propriedades:

I. Comutatividade da adição: $v + w = w + v$ para todo v, w elementos de V ;

II. Elemento neutro da adição: existe $0 \in V$ tal que $v + 0 = v, \forall v \in V$;

III. Inverso da adição: para todo $v \in V$, existe $-v \in V$ tal que $v + (-v) = 0$;

IV. Associatividade: $v + (w + u) = (v + w) + u$;

V. para $\lambda, \mu \in K$ e $v \in V$, $\lambda \cdot (\mu \cdot v) = (\lambda \cdot \mu) \cdot v$;

VI. $1 \cdot v = v$;

VII. $\alpha \cdot (v + w) = \alpha \cdot v + \alpha \cdot w$;

VIII. $(\alpha + \beta) \cdot v = \alpha \cdot v + \beta \cdot v$.

Notação 1 Frequentemente vamos omitir o ponto. Assim $\lambda v = \lambda \cdot v$. E vamos passar a escrever os escalares preferencialmente com letras gregas.

O corpo associado a um espaço vetorial é denominado de corpo de escalares.

Exemplo 3 O espaço vetorial mais simples é $V = \{0\}$. Se K é um corpo, $V = K$ é um espaço vetorial se $\lambda \cdot v = \lambda v$ (a multiplicação em K).

Exemplo 4 K^n é um espaço vetorial: Se $x = (x_1, \dots, x_n), y = (y_1, \dots, y_n) \in K^n, \lambda \in K$,

$$\begin{aligned}x + y &= (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n); \\ \lambda x &= (\lambda x_1, \dots, \lambda x_n); \\ 0 &= (0, \dots, 0), -x = (-x_1, \dots, -x_n).\end{aligned}$$

sendo $x_i + y_i$ a soma dos escalares x_i e y_i e λx_i o produto dos escalares λ e x_i . Assim $\mathbb{Q}^n, \mathbb{R}^n$ e \mathbb{C}^n são espaços vetoriais sobre, respectivamente, $\mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}$.

Exemplo 5 O espaço das funções contínuas de $[a, b]$ em \mathbb{R} , denotado \mathcal{C} é um espaço vetorial sob $K = \mathbb{R}$. A soma de $f, g \in \mathcal{C}$ é $(f + g)(t) = f(t) + g(t), a \leq t \leq b$. E $(\lambda f)(t) = \lambda \cdot f(t)$.

Dependência linear

Definição 1 Seja V um espaço vetorial sob o corpo K . Os vetores, v_1, v_2, \dots, v_m são linearmente dependentes se existirem escalares, $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$ nem todos nulos tais que $\sum_{i=1}^m \lambda_i v_i = 0$.

Exemplo 6 Toda família finita, v_1, v_2, \dots, v_m , que contém a origem é linearmente dependente. Pois se, digamos, $v_1 = 0$ então

$$\begin{aligned}1 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + \dots + 0 \cdot v_m &= 0, \\ (1, 0, \dots, 0) &\neq 0.\end{aligned}$$

Comentário 2 Naturalmente se os vetores não forem linearmente dependentes dizemos que são linearmente independentes. Assim

$$\sum_{i=1}^m \lambda_i v_i = 0 \implies \lambda_i = 0, 1 \leq i \leq m.$$

Definição 2 Um vetor x é uma combinação linear dos vetores v_1, v_2, \dots, v_m se existirem escalares $(\lambda_i)_{i=1}^m$ tais que $x = \sum_{i=1}^m \lambda_i v_i$.

Lema 1 Suponhamos y uma combinação linear de x_1, \dots, x_p e que por sua vez cada x_i seja combinação linear de v_1, \dots, v_m . Então y é combinação linear de v_1, \dots, v_m .

A demonstração é imediata. Se $y = \sum_{j=1}^p \mu_j x_j$ e $x_j = \sum_{i=1}^m \lambda_{ji} v_i$ temos para $\gamma_i = \sum_{j=1}^p \mu_j \lambda_{ji}$

$$y = \sum_{j=1}^p \mu_j \left(\sum_{i=1}^m \lambda_{ji} v_i \right) = \sum_{i=1}^m \left(\sum_{j=1}^p \mu_j \lambda_{ji} \right) v_i = \sum_{i=1}^m \gamma_i v_i.$$

Teorema 1 Suponhamos que $v_i \neq 0$ para $1 \leq i \leq n$ e v_1, v_2, \dots, v_n são linearmente dependentes. Existe então $k \geq 2$ tal que v_k seja combinação linear de v_1, \dots, v_{k-1} .

Demonstração: Seja $k \leq n$ o primeiro natural tal que v_1, v_2, \dots, v_k são linearmente dependentes. Então $k \neq 1$ pois $v_1 \neq 0$ é linearmente independente. Portanto $k \geq 2$. Então

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = 0$$

nem todos α_i nulos. Mas então $\alpha_k \neq 0$ pela escolha de k . Portanto

$$v_k = (-\alpha_1) \alpha_k^{-1} v_1 + \dots + (-\alpha_{k-1}) \alpha_k^{-1} v_{k-1}.$$

Comentário 3 É claro que se v_k for combinação linear de v_1, \dots, v_{k-1} então v_1, \dots, v_{k-1}, v_k e v_1, \dots, v_n são linearmente dependentes. Pois se $v_k = \mu_1 v_1 + \dots + \mu_{k-1} v_{k-1}$ escolhemos $\mu_k = -1, \mu_j = 0$ para $j > k$ e obtemos $\sum_i \mu_i v_i = 0$.

Definição 3 Um conjunto $\mathcal{G} \subset V$ é gerador se todo vetor de V for uma combinação linear de elementos de \mathcal{G} .

Bases

Definição 4 (base) Uma base do espaço vetorial V é um conjunto $\mathfrak{X} \subset V$ gerador e linearmente independente.

Definição 5 O espaço vetorial tem dimensão finita se existir uma base finita.

Exemplo 7 K^n tem dimensão n . Se $e_i = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$, $i = 1, \dots, n$,

$$\mathfrak{X} = \{e_1, \dots, e_n\}$$

é uma base: para $x \in \mathbb{R}^n$ temos

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n) = (x_1, 0, \dots, 0) + (0, x_2, 0, \dots, 0) + \dots + (0, \dots, 0, x_n) = x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n.$$

E se $x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n = 0$ então $(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0 \Rightarrow x_i \equiv 0$.

Teorema 2 Todo espaço vetorial possui uma base.

Comentário 4 A demonstração será omitida pois envolve o lema de Zorn que não temos tempo para estudar.

Exemplo 8 Uma base de \mathbb{R} considerado como espaço vetorial sob $K = \mathbb{Q}$ é denominada base de Hamel. Toda base de Hamel é infinita. Pois se b_1, b_2, \dots, b_p são reais, o conjunto das combinações lineares

$$r_1 b_1 + r_2 b_2 + \dots + r_p b_p, r_i \in \mathbb{Q}, 1 \leq i \leq p$$

é enumerável e portanto $\neq \mathbb{R}$.

Teorema 3 Duas bases finitas de V tem o mesmo número de elementos.

Demonstração: Seja $\mathcal{G} = \{x_1, \dots, x_n\}$ gerador e $\mathfrak{X} = \{y_1, \dots, y_m\}$ linearmente independente. Então

$$y_m, x_1, \dots, x_n$$

é gerador e linearmente dependente. Pelo teorema 1 existe x_i combinação linear de y_m, x_1, \dots, x_{i-1} . Podemos então eliminar x_i da lista. Então

$$y_m, x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_n$$

é gerador. Se $m = 1$ então $n \geq 1$. Se $m > 1$ repetimos o processo:

$$y_{m-1}, y_m, x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_n$$

é gerador e linearmente dependente. Portanto podemos remover um $x_j, j \neq i$. Se $m > n$ o conjunto dos "xs" vai acabar antes dos "ys", uma contradição com a independência linear dos ys. Então $m \leq n$. Sejam agora \mathcal{G} e \mathfrak{X} bases. Revertendo os papéis podemos considerar \mathfrak{X} gerador e \mathcal{G} linearmente independente. Então $m \geq n$ e finalmente $m = n$.

Corolário 1 *Se V tem um conjunto gerador finito então V tem dimensão finita.*

Corolário 2 *Se V tem dimensão n então v_1, \dots, v_n, v_{n+1} são linearmente dependentes.*

Definição 6 *Um subconjunto não-vazio de V , W , é um subespaço vetorial se*

$$\begin{aligned}W + W &\subset W, \\ K \cdot W &\subset W.\end{aligned}$$

Comentário 5 *Todo subespaço contém a origem de V . E W também é um espaço vetorial com a soma e multiplicação por escalar restritas à W .*