

Álgebra Linear I – Prof. José Luiz Neto – Resumo_A20

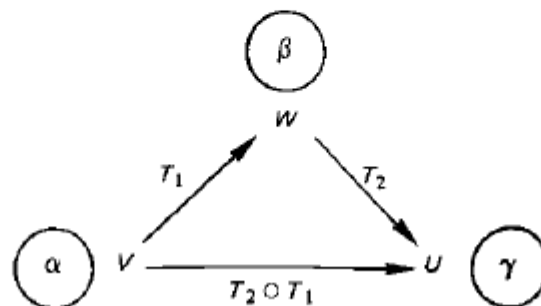
Livro de preparação do resumo: Álgebra Linear → Boldrine/Costa e Figueiredo/Wetzler
(BOLDRINI, J. L. et al. Álgebra Linear. 3 ed. São Paulo: Harbra, 1986)

Composição de Transformações Lineares usando matrizes. Transformações Lineares Inversíveis. Matrizes Semelhantes

Muito Importante!

Sejam $T_1: V \rightarrow W$ e $T_2: W \rightarrow U$ transformações lineares e α , β , γ bases de V , W e U respectivamente. Então a composta de T_1 com T_2 , $T_2 \circ T_1: V \rightarrow U$, é linear e

$$[T_2 \circ T_1]_{\gamma}^{\alpha} = [T_2]_{\gamma}^{\beta} \cdot [T_1]_{\beta}^{\alpha}$$



Exemplo 1:

Sejam as transformações lineares $T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ e $T_2: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ cujas matrizes são

$$[T_1]_{\beta}^{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ e } [T_2]_{\gamma}^{\beta} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

em relação às bases $\alpha = \{(1, 0), (0, 2)\}$, $\beta = \{(\frac{1}{3}, 0, -3), (1, 1, 15), (2, 0, 5)\}$ e $\gamma = \{(2, 0), (1, 1)\}$. Queremos encontrar a transformação linear composta $T_2 \circ T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, ou seja, precisamos achar $(T_2 \circ T_1)(x, y)$.

$$[T_2 \circ T_1]_{\gamma}^{\alpha} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Escrevemos agora as coordenadas do vetor (x, y) em relação à base α .

$$[(x, y)]_{\alpha} = \begin{bmatrix} x \\ \frac{y}{2} \end{bmatrix}$$

Então,

$$[(T_2 \circ T_1)(x, y)]_{\gamma} = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ \frac{y}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x - y \\ 0 \end{bmatrix}$$

Portanto, $(T_2 \circ T_1)(x, y) = (x - y)(2, 0) + 0(1, 1) = (2x - 2y, 0)$.

Exemplo 2:

considere as T.L. $T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ e $T_2: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ cujas matrizes são:

$$[T_1]_{\beta}^{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \text{ e } [T_2]_{\gamma}^{\beta} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \text{ em relação}$$

às bases $\alpha = \{(1,0), (0,3)\}$; $\beta = \{(1,1,0), (0,1,1), (0,0,1)\}$

e $\gamma = \{(1,1), (-1,0)\}$. Determine $T_2 \circ T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, ou seja, determine $(T_2 \circ T_1)(x,y)$.

$$\text{sol: } [T_2 \circ T_1]_{\gamma}^{\alpha} = [T_2]_{\gamma}^{\beta} [T_1]_{\beta}^{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

$$(x,y) = a(1,0) + b(0,3) \Leftrightarrow a = x \text{ e } 3b = y \Rightarrow b = y/3.$$

Logo $[(x,y)]_{\alpha} = \begin{bmatrix} x \\ y/3 \end{bmatrix}$. Mas sabemos que:

$$[T(v)]_{\gamma} = [T]_{\gamma}^{\alpha} [v]_{\alpha}. \text{ Neste caso:}$$

$$\begin{aligned} [(T_2 \circ T_1)(x,y)]_{\gamma} &= [T_2 \circ T_1]_{\gamma}^{\alpha} [(x,y)]_{\alpha} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y/3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ -x \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Assim,

$$\begin{aligned} (T_2 \circ T_1)(x,y) &= x(1,1) - x(-1,0) \\ &= (2x, x). \end{aligned}$$

Importante!

Se $T: V \rightarrow W$ é uma transformação linear inversível (T é um isomorfismo) e α e β são as bases de V e W , então $T^{-1}: W \rightarrow V$ é linear e

$$[T^{-1}]_{\alpha}^{\beta} = ([T]_{\beta}^{\alpha})^{-1}$$



Importante!

Seja $T: V \rightarrow W$ uma transformação linear e α e β bases de V e W . Então T é inversível se e somente se $\det [T]_{\beta}^{\alpha} \neq 0$.

Exemplo: Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma transformação linear dada por

$$[T]_{\xi}^{\xi} = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}$$

onde ξ é a base canônica de \mathbb{R}^2 . Como $\det [T]_{\xi}^{\xi} = 1$,

T é inversível.

$$[T^{-1}]_{\xi}^{\xi} = ([T]_{\xi}^{\xi})^{-1} = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 3 & -4 \\ -2 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\text{Então } [T^{-1}(x, y)]_{\xi} = [T^{-1}]_{\xi}^{\xi} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}_{\xi} = \begin{bmatrix} 3 & -4 \\ -2 & 3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3x - 4y \\ -2x + 3y \end{bmatrix}.$$

ou seja, $T^{-1}(x, y) = (3x - 4y, -2x + 3y)$.

Matrizes Semelhantes

Muito Importante!

Se $T: V \rightarrow V$ é uma transformação linear e α e β são bases de V , então

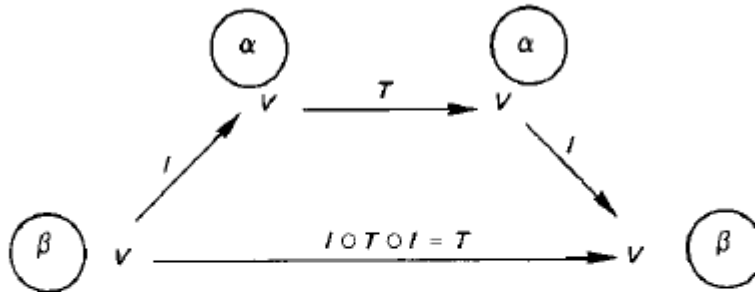


Figura 5.4.8

$$[T]_{\beta}^{\beta} = [I \circ T \circ I]_{\beta}^{\beta} = [I]_{\beta}^{\alpha} [T]_{\alpha}^{\alpha} [I]_{\alpha}^{\beta}.$$

Lembrando que $[I]_{\alpha}^{\beta} = ([I]_{\beta}^{\alpha})^{-1}$ e chamando $[I]_{\beta}^{\alpha} = A$, vem que

$$[T]_{\beta}^{\beta} = A \cdot [T]_{\alpha}^{\alpha} \cdot A^{-1}$$

Dizemos neste caso que as matrizes $[T]_{\alpha}^{\alpha}$ e $[T]_{\beta}^{\beta}$ são *semelhantes*.

Exemplo: Seja a transformação linear $T: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$ cuja matriz em relação à base canônica ξ é

$$[T]_{\xi}^{\xi} = \begin{bmatrix} -2 & 4 & -4 \\ 1 & -2 & 1 \\ 3 & -6 & 5 \end{bmatrix}$$

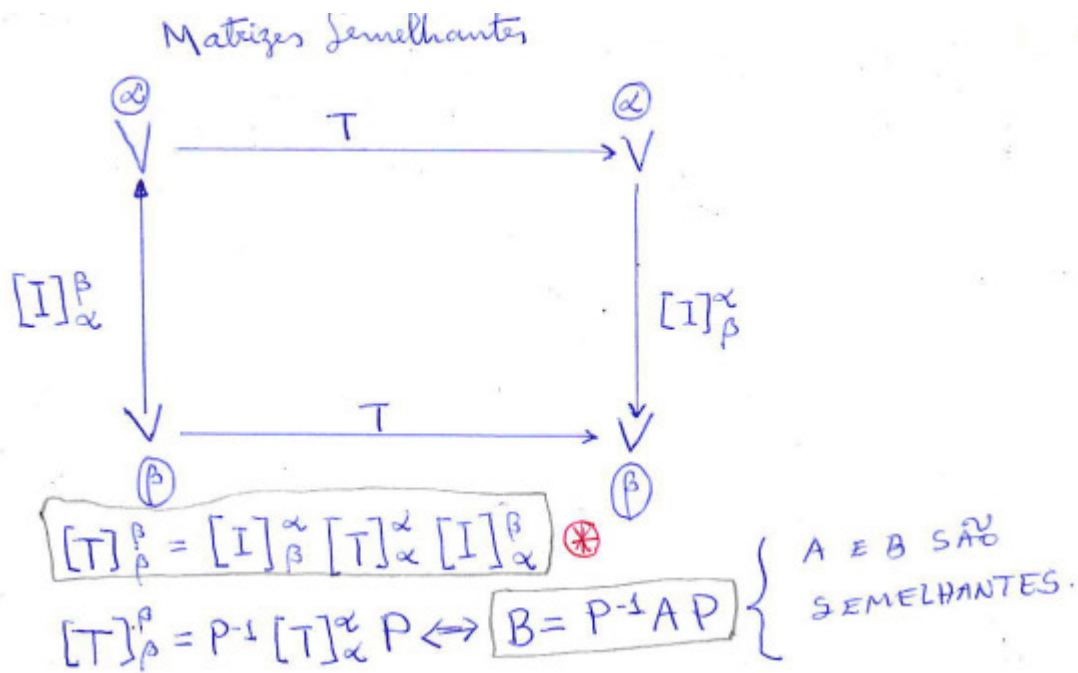
Calculemos a matriz desta transformação em relação à base $\beta = \{(0, 1, 1), (-1, 0, 1), (1, 1, 1)\}$. Para isto, usamos a relação $[T]_{\beta}^{\beta} = [I]_{\beta}^{\xi} [T]_{\xi}^{\xi} [I]_{\xi}^{\beta}$ onde

$$[I]_{\xi}^{\beta} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \text{ e } ([I]_{\beta}^{\xi}) = [I]_{\xi}^{\beta})^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Então

$$[T]_{\beta}^{\beta} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Outro exemplo:



Sejam $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$; $\alpha = \{(1,0), (0,1)\}$; $\beta = \{(1,2), (1,-1)\}$ e $[T]_{\alpha}^{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$. Ache $[T]_{\beta}^{\beta}$ usando: (a) (*) e (b) as bases α e β (direto).

Sol: (a) $[I]_{\alpha}^{\beta} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & -2 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 3 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & -3 & -2 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1/3 & 1/3 \\ 0 & 1 & 2/3 & -1/3 \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} [I]_{\beta}^{\alpha} \end{matrix}$$

$$\begin{aligned} [T]_{\beta}^{\beta} &= [I]_{\beta}^{\alpha} [T]_{\alpha}^{\alpha} [I]_{\alpha}^{\beta} \\ &= \begin{bmatrix} 1/3 & 1/3 \\ 2/3 & -1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1/3 & 1/3 \\ 2/3 & -1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & -1 \\ 11 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 16/3 & -2/3 \\ -1/3 & -1/3 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

(b) Usando diretamente as bases α e β .

Como α é canônica então $T(x,y) = [T]_{\alpha}^{\alpha} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$

$$\Leftrightarrow T(x,y) = (x+2y, 3x+4y).$$

Encontrando $[T]_{\beta}^{\beta}$ onde $\beta = \{(1,2), (1,-1)\}$.

$$T(1,2) = (5, 11) = a(1,2) + b(1,-1)$$

$$\begin{cases} a+b=5 \\ 2a-b=11 \end{cases} \rightarrow a = \frac{16}{3} \text{ e } b = 5-a = 5 - \frac{16}{3} : b = -\frac{1}{3}$$

$$T(1,-1) = (-1, -1) = a(1,2) + b(1,-1)$$

$$\begin{cases} a+b=-1 \\ 2a-b=-1 \end{cases} \rightarrow a = -\frac{2}{3} \text{ e } b = -1-a = -1 + \frac{2}{3} : b = -\frac{1}{3}$$

Assim, $[T]_{\beta}^{\beta} = \begin{bmatrix} 16/3 & -2/3 \\ -1/3 & -1/3 \end{bmatrix}$ c.a.d.