

## Cap 4-Sec 5. Determinantes e Valores próprios

**Definição.** Sejam  $V$  um  $\mathbb{R}$ -espaço vetorial,  $T : V \rightarrow V$  uma transformação linear e seja  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

- $\lambda$  é dito **valor próprio** de  $T$  se existir um vetor  $v \in V$  não nulo tal que  $T(v) = \lambda v$ .
- Um vetor  $v \in V$  não nulo tal que  $T(v) = \lambda v$  é dito **vetor próprio** associado ao valor próprio  $\lambda$ .

**Nota.** Se  $v$  for um vetor próprio associado ao valor próprio  $\lambda$  tem-se, para qualquer  $\alpha \in \mathbb{R}$ ,  $T(\alpha v) = \alpha(\lambda v) = \lambda(\alpha v)$  e

$$T(\langle v \rangle) = \begin{cases} \langle v \rangle & \text{se } \lambda \neq 0 \\ \{0_V\} & \text{se } \lambda = 0. \end{cases}$$

**Exemplos.**

- Seja  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  dado por  $T(x, y) = (x + y, 2y)$  e seja  $v = (1, 1)$ . Tem-se  $T(v) = 2v$ . Logo 2 é valor próprio e  $v = (1, 1)$  é um vetor próprio associado.
- Seja  $T : C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  dado por  $T(f) = f'$ .

Um número  $\lambda \in \mathbb{R}$  é valor próprio de  $T$  sse existir uma função  $f$  não nula tal que  $f' = \lambda f$ , isto é, uma solução não nula da equação diferencial  $y' - \lambda y = 0$ . Como tal solução existe (por exemplo,  $y(x) = e^{\lambda x}$ ), podemos dizer que todo o  $\lambda \in \mathbb{R}$  é valor próprio.

**Nota.** O exemplo anterior mostra que uma transformação linear pode, em geral, admitir uma infinidade de valores próprios. Isto já não é verdade quando o espaço vetorial  $V$  tem dimensão finita. Recorde que, se  $\dim V$  for finita e se  $S : V \rightarrow V$  for uma transformação linear, tem-se

$$\dim V = \dim \text{Ker}(S) + \dim \text{Im}(S)$$

Em particular, nestas condições, tem-se

$$\begin{aligned} S \text{ bijetiva} &\Leftrightarrow S \text{ injetiva} (\Leftrightarrow \dim \text{Ker}(S) = 0) \\ &\Leftrightarrow S \text{ sobrejetiva} (\Leftrightarrow \dim \text{Im}(S) = \dim V) \end{aligned}$$

**Determinação dos valores próprios de  $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  de matriz canónica  $A$ .**

**Proposição.** Sejam  $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  uma transformação linear,  $A$  a matriz canónica de  $T$  e seja  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Tem-se

$$\lambda \text{ é valor próprio de } T \Leftrightarrow \det(A - \lambda I_n) = 0.$$

$$\begin{aligned} \textit{Prova:} \quad \lambda \text{ valor próprio de } T &\Leftrightarrow \text{existir } v \neq \vec{0} \text{ tal que } T(v) = \lambda v \\ &\Leftrightarrow \text{existir } v \neq \vec{0} \text{ tal que } (T - \lambda \text{Id})(v) = \vec{0} \\ &\Leftrightarrow T - \lambda \text{Id não é injetiva} \\ &\Leftrightarrow T - \lambda \text{Id não é bijetiva} \\ &\Leftrightarrow \det(A - \lambda I_n) = 0. \quad \square \end{aligned}$$

**Nota.** Como  $P(\lambda) = \det(A - \lambda I_n)$  é um polinómio de grau  $n$  em  $\lambda$  e como, por esta proposição, os valores próprios de  $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  são as raízes reais deste polinómio  $P$ , vem que  $T$  tem no máximo  $n$  valores próprios.

**Determinação dos vetores próprios de  $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  de matriz canónica  $A$ .**

Se  $\lambda \in \mathbb{R}$  for um valor próprio de  $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  então

$$v \in \mathbb{R}^n \text{ é vetor próprio associado a } \lambda \Leftrightarrow v \neq \vec{0} \text{ e } T(v) = \lambda v \Leftrightarrow v \neq \vec{0} \text{ e } Av = \lambda v.$$

Escrevendo  $v = (x_1, \dots, x_n)$ , os vetores próprios associados a  $\lambda$  são as soluções não nulas do sistema

$$A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

**Exemplo** [Ficha5-Ex. 10] Considere a transformação linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  associada à matriz  $A$  dada e determine, caso existam, os seus valores próprios e os vetores próprios associados.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -4 & 1 \end{bmatrix}$$

A transformação  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  é dada por  $T(x, y) = (x - y, -4x + y)$ .

Se existirem, os valores próprios de  $T$  são os  $\lambda \in \mathbb{R}$  que satisfazem a equação  $\det(A - \lambda I_2) = 0$ . Tem-se

$$\det(A - \lambda I_2) = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & -1 \\ -4 & 1 - \lambda \end{vmatrix} = (1 - \lambda)^2 - 4$$

Resolvendo a equação  $(1 - \lambda)^2 - 4 = 0$  vem  $\lambda = -1$  ou  $\lambda = 3$ . Assim os valores próprios de  $T$  são  $-1$  e  $3$ .

Vetores próprios associados ao valor próprio  $\lambda = -1$ : são os vetores  $v = (x, y) \in \mathbb{R}^2$  não nulos tais que  $T(v) = -v$  (ou, equivalentemente os vetores não nulos de  $\text{Ker}(T + Id)$ ). Tem-se

$$\begin{cases} x - y = -x \\ -4x + y = -y \end{cases} \Leftrightarrow y = 2x$$

pelo que os vetores próprios associados ao valor próprio  $\lambda = -1$  são os vetores  $x(1, 2)$  com  $x \neq 0$ .

Vetores próprios associados ao valor próprio  $\lambda = 3$ : são os vetores  $v = (x, y) \in \mathbb{R}^2$  não nulos tais que  $T(v) = 3v$  (ou, equivalentemente os vetores não nulos de  $\text{Ker}(T - 3Id)$ ). Tem-se

$$\begin{cases} x - y = 3x \\ -4x + y = 3y \end{cases} \Leftrightarrow y = -2x$$

pelo que os vetores próprios associados ao valor próprio  $\lambda = 3$  são os vetores  $x(1, -2)$  com  $x \neq 0$ .

**Nota.** Como os 2 vetores  $v_1 = (1, 2)$  e  $v_2 = (1, -2)$  são linearmente independentes, eles formam uma base de  $\mathbb{R}^2$  (pois  $\dim(\mathbb{R}^2) = 2$ ). Temos então uma base de  $\mathbb{R}^2$  constituída por vetores próprios de  $T$ . Seja agora um vetor  $u \in \mathbb{R}^2$  qualquer. Decompondo  $u$  na base  $\mathcal{B} = (v_1, v_2)$  vem

$$u = \alpha v_1 + \beta v_2 \quad \text{com } \alpha, \beta \in \mathbb{R} \quad \text{o que podemos escrever } u_{/\mathcal{B}} = (\alpha, \beta)$$

Como

$$T(u) = \alpha T(v_1) + \beta T(v_2) = -\alpha v_1 + 3\beta v_2$$

temos  $(T(u))_{/\mathcal{B}} = (-\alpha, 3\beta)$  e, escrevendo em colunas,

$$(T(u))_{/\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \cdot u_{/\mathcal{B}}$$

A matriz  $\begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$  (cujas colunas são as coordenadas de  $T(v_1)$ ,  $T(v_2)$  na base  $\mathcal{B} = (v_1, v_2)$ ) é chamada matriz de  $T$  na base  $\mathcal{B}$ .