

# Álgebra Linear I - Aula 21

1. Matrizes ortogonalmente diagonalizáveis: exemplos
2. Matrizes simétricas.

## Roteiro

### 1 Matrizes ortogonalmente diagonalizáveis: exemplos

**Exemplo 1.** *Considere a matriz*

$$M = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 4 \end{pmatrix}.$$

*Sabendo que 2 é um autovalor de  $M$ , encontre uma matriz ortogonal  $P$  que diagonalize a matriz. Isto é, devemos encontrar uma matriz ortogonal  $P$  e uma matriz diagonal  $D$  tais que  $M = P D P^t$  onde  $P$  é ortogonal.*

**Prova:** Observe que os vetores coluna de  $P$  são autovetores de  $M$ . Como  $P$  é ortogonal, as colunas de  $P$  devem formar uma base ortonormal de autovetores de  $M$ .

Determinaremos em primeiro lugar os autovetores associados a 2. Devemos resolver o sistema linear

$$\begin{pmatrix} 4-2 & 2 & 2 \\ 2 & 4-2 & 2 \\ 2 & 2 & 4-2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Obtemos que os autovetores  $v = (x, y, z)$  associados a dois verificam

$$x + y + z = 0.$$

Portanto, é possível obter dois autovetores linearmente independentes associados a 2. Assim, a multiplicidade de 2 é 2 ou 3. Mas o último caso

pode ser eliminado, se a multiplicidade for 3 então o traço de  $M$  seria  $2 + 2 + 2 = 6 \neq 4 + 4 + 4 = 12$ . Logo o autovalor 2 tem multiplicidade 2.

Usando o traço da matriz  $M$  temos que o outro autovalor  $\sigma$  de  $M$  verifica

$$2 + 2 + \sigma = 4 + 4 + 4, \quad \sigma = 8.$$

Para determinar os autovetores associados a 4 devemos resolver o sistema linear

$$\begin{pmatrix} 4-8 & 2 & 2 \\ 2 & 4-8 & 2 \\ 2 & 2 & 4-8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Obtemos

$$2x - y - z = 0, \quad x - 2y + z = 0, \quad x + y - 2z = 0.$$

Isto é

$$x - 2y + z = 0, \quad x + y - 2z = 0, \quad 2x - y - z = 0.$$

Escalonando,

$$x - 2y + z = 0, \quad 3y - 3z = 0, \quad -3y + 3z = 0.$$

Assim um autovetor associado a 8 é  $(1, 1, 1)$ .

Uma base ortonormal de autovetores de  $M$  é

$$\beta = \{(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}), (1/\sqrt{2}, -1/\sqrt{2}, 0), (1/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6})\}$$

onde os vetores são autovetores associados a 4, 2 e 2.

A matriz de  $M$  na base  $\beta$  é

$$D = \begin{pmatrix} 8 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Finalmente,

$$M = P D P^t, \quad P = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 0 & -2/\sqrt{6} \end{pmatrix}.$$

□

**Exemplo 2.** Considere a matriz

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 6 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- (a) Determine os autovalores de  $A$ .
- (b) Determine uma base ortonormal de autovetores  $A$ .
- (c) Determine uma forma diagonal  $D$  de  $A$ .
- (d) Escreva  $A$  da forma  $A = MDM^{-1}$  onde  $D$  é uma matriz diagonal. Determine explicitamente  $M$  e  $M^{-1}$ .
- (e) Escreva, caso exista, a matriz  $A^{-1}$  inversa de  $A$  da forma  $A^{-1} = NEN^{-1}$ , onde  $E$  é uma matriz diagonal. Determine explicitamente  $N$  e  $N^{-1}$ .

**Resposta:** O polinômio característico de  $A$  é

$$p(\lambda) = (6 - \lambda)((1 - \lambda)^2 - 9) = (6 - \lambda)(\lambda^2 - 2\lambda - 8)$$

Observe que o polinômio  $(\lambda^2 - 2\lambda - 8)$  tem raízes  $\lambda = 4$  e  $\lambda = -2$ . Logo as raízes de  $p(\lambda)$  são  $\lambda = 6, 4, -2$ . Observe que este resultado é coerente com o traço ser 8 e o determinante ser  $-48$ .

Uma base de autovetores é obtida da seguinte forma.

**autovetores associados a 6:** são as soluções não triviais do sistema,

$$\begin{pmatrix} 1 - 6 & 0 & 3 \\ 0 & 6 - 6 & 0 \\ 3 & 0 & 1 - 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Obtemos o sistema,

$$-5x + 3y = 0, \quad 3x - 5y = 0.$$

As soluções são da forma  $(0, t, 0)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ . Portanto, um autovetor é,  $(0, 1, 0)$ .

**autovetores associados a 4:** são as soluções não triviais do sistema,

$$\begin{pmatrix} 1-4 & 0 & 3 \\ 0 & 6-4 & 0 \\ 3 & 0 & 1-4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Obtemos o sistema,

$$-3x + 3y = 0, \quad 3y = 0, \quad 3x - 3y = 0.$$

As soluções são da forma  $(t, 0, t)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ . Portanto, um autovetor é,  $(1, 0, 1)$ .

**autovetores associados a  $-2$ :** Como a matriz é simétrica, os autovetores associados a  $-2$  devem ser ortogonais a  $(1, 0, 1)$  e  $(0, 1, 0)$ . Logo um autovetor é  $(1, 0, -1)$ .

Portanto, uma base de autovetores é

$$\gamma = \{(1, 0, 1), (0, 1, 0), (1, 0, -1)\}.$$

Esta base é ortogonal. Uma base ortonormal de autovetores é

$$\beta = \{(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}), (0, 1, 0), (\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, -\frac{1}{\sqrt{2}})\}.$$

Na base  $\beta$  a matriz de  $A$  é diagonal da forma

$$D = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}.$$

Considerando agora uma base ortonormal de autovetores de  $A$ ,

$$\gamma = \{(1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}), (0, 1, 0), (1/\sqrt{2}, 0, -1/\sqrt{2})\},$$

temos

$$M = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ 1/\sqrt{2} & 0 & -1/\sqrt{2} \end{pmatrix}.$$

Como  $M$  é ortogonal,

$$M^{-1} = M^t = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ 1/\sqrt{2} & 0 & -1/\sqrt{2} \end{pmatrix} = M.$$

Como  $A$  tem determinante não nulo (o produto dos autovetores é diferente de zero) existe  $A^{-1}$ . Temos

$$A^{-1} = (MDM^{-1})^{-1} = MD^{-1}M^{-1} = MD^{-1}M.$$

Logo  $N = N^{-1} = M$ . Finalmente,

$$E = D^{-1} = \begin{pmatrix} 1/3 & 0 & 0 \\ 0 & 1/6 & 0 \\ 0 & 0 & -1/2 \end{pmatrix}.$$

**Exemplo 3.** Considere a matriz

$$B = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & 4 & 1 \\ 4 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 4 \end{pmatrix}.$$

Encontre  $P$  ortogonal e  $D$  diagonais tais que  $B = PDP^t$ .

**Resposta:** Isto significa que  $P$  é uma matriz ortogonal cujos vetores são autovetores de  $B$ .

Calculando o polinômio característico e fazendo os cálculos temos que os autovalores de  $B$  são 2, 1 e  $-1$ .

Resolvendo sistemas lineares obtemos que  $\vec{u} = (1, 1, 1)$  é um autovetor associado a 2,  $\vec{v} = (-1, 1, 0)$  é um autovetor associado a  $-1$ , e  $\vec{w} = (1, 1, -2)$  é um autovetor associado a 1. Também vemos que estes vetores são ortogonais. Normalizando obtemos uma base ortonormal de autovetores.

Portanto,

$$D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{3} & -2/\sqrt{6} & 0 \end{pmatrix}.$$

Observe que como  $P$  é ortogonal  $P^{-1}$  é sua transposta.

## 2 Matrizes simétricas

Na seção precedente, vimos exemplos de transformações lineares diagonalizáveis onde o processo de diagonalização pode ser feito usando matrizes

ortogonais. Chamaremos a este tipo de matrizes *ortogonalmente diagonalizáveis*.

A propriedade anterior (ser ortogonalmente diagonalizável) é equivalente a existência de uma base ortogonal de autovetores. Veja primeiro que se

$$M = PDP^{-1},$$

onde  $D$  é uma matriz diagonal, então as colunas de  $P$  são autovetores de  $M$ . De fato, se

$$P = \begin{pmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \sigma & 0 \\ 0 & 0 & \rho \end{pmatrix}$$

temos que  $(a, b, c)$  é um autovetor associado a  $\lambda$ ,  $(d, e, f)$  é um autovetor associado a  $\sigma$ , e  $(g, h, i)$  é um autovetor associado a  $\rho$ . Verificaremos esta afirmação com o vetor  $(a, b, c)$ , observe que como  $P(\mathbf{i}) = (a, b, c)$  então se verifica  $P^{-1}(a, b, c) = \mathbf{i}$ . Também temos,  $D(\mathbf{i}) = \lambda \mathbf{i}$ . Portanto

$$PDP^{-1}(a, b, c) = PD(\mathbf{i}) = P(\lambda \mathbf{i}) = \lambda P(\mathbf{i}) = \lambda (a, b, c).$$

A seguir veremos novos exemplos desta situação.

Uma matriz  $M$  é dita *simétrica* se  $M = M^t$ .

**Propriedade fundamental das matrizes simétricas:** *Uma matriz  $M$  quadrada é simétrica se, e somente se, possui uma base ortogonal de autovetores. Portanto, é ortogonalmente diagonalizável.*

**Conseqüência:** *As matrizes das projeções ortogonais e de espelhamentos na base canônica são matrizes simétricas. A propriedade também implica que matrizes de rotações não são matrizes simétricas.*

Veremos a propriedade fundamental anterior para matrizes  $2 \times 2$ . Dividiremos a prova em diferentes passos.

**Propriedade 2.1.** *Uma matriz simétrica possui autovalores reais e é diagonalizável.*

**Prova:** Considere a matriz simétrica

$$M = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}.$$

O polinômio característico de  $M$  é

$$p(\lambda) = \lambda^2 - (a + c)\lambda + (ac - b^2),$$

e suas raízes são

$$\begin{aligned} \frac{(a + c) \pm \sqrt{(a + c)^2 - 4ac + 4b^2}}{2} &= \frac{(a + c) \pm \sqrt{a^2 + c^2 - 2ac + 4b^2}}{2} = \\ &= \frac{a + c \pm \sqrt{(a - c)^2 + 4b^2}}{2}. \end{aligned}$$

Como o radicando é positivo, o polinômio tem duas raízes reais.

Observe que, se as duas raízes são iguais, o radicando deve ser nulo, ou seja, necessariamente  $b = 0$  e  $a = c$ . Neste caso, já temos que a matriz  $M$  é diagonal. No outro caso, existem dois autovalores distintos, portanto seus autovetores são linearmente independentes e  $M$  é diagonalizável.  $\square$

**Propriedade 2.2.** *Dados dois vetores  $u = (x, y)$  e  $v = (z, w)$  se verifica*

$$M(u) \cdot v = u \cdot M(v).$$

**Prova:** Temos,

$$M(u) = (ax + by, bx + cy) \quad \text{e} \quad M(v) = (az + bw, bz + cw).$$

Logo

$$\begin{aligned} M(u) \cdot v &= (ax + by, bx + cy) \cdot (z, w) = axz + byz + bxw + cyw, \\ M(v) \cdot u &= (az + bw, bz + cw) \cdot (x, y) = azx + bwx + bzy + cwy. \end{aligned}$$

O que implica nossa afirmação.  $\square$

**Propriedade 2.3.** *Autovetores associados a autovalores distintos são ortogonais.*

**Prova:** A propriedade decorre automaticamente da Propriedade 2.2. Suponha que

$$M(u) = \lambda u \quad \text{e} \quad M(v) = \sigma v,$$

onde  $u$  e  $v$  são vetores não nulos e  $\sigma \neq \lambda$ . Pela propriedade anterior,

$$\lambda(u \cdot v) = \lambda u \cdot v = M(u) \cdot v = u \cdot M(v) = \sigma u \cdot v = \sigma(u \cdot v).$$

Como  $\lambda \neq \sigma$  necessariamente temos  $u \cdot v = 0$ .  $\square$

**Exemplo 4.** Considere a matriz

$$M = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 4 \end{pmatrix}.$$

Sabendo que 2 é um autovalor de multiplicidade dois de  $M$ , encontre uma matriz ortogonal que diagonalize a matriz.

**Prova:** Usando o traço da matriz  $M$  temos que o outro autovalor  $\sigma$  de  $M$  verifica

$$2 + 2 + \sigma = 4 + 4 + 4, \quad \sigma = 8.$$

Um autovetor associado a 8 é  $(1, 1, 1)$ . Afirmamos que todo vetor não nulo de  $x + y + z = 0$  é um autovetor associado a 2.

Para isto, observe que pelas propriedades já vistas, todo autovetor associado a 2 está em  $\pi$  (pois é ortogonal a  $(1, 1, 1)$ ). Como  $M$  é diagonalizável existem dois autovetores l.i. associados a 2 (os dois em  $\pi$ ). Logo estes autovetores geram  $\pi$ . E como os autovalores associados são iguais,  $M(w) = 2w$  para todo vetor  $w$  de  $\pi$ .

Uma base ortonormal de autovetores de  $M$  é

$$\beta = \{(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}), (1/\sqrt{2}, -1/\sqrt{2}, 0), (1/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6})\}$$

A matriz de  $M$  na base  $\beta$  é

$$D = \begin{pmatrix} 8 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Finalmente,

$$M = PDP^t, \quad P = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 0 & -2/\sqrt{6} \end{pmatrix}.$$

□



## 2.1 Comentários e exemplos

Observe que o produto de matrizes ortogonais  $M$  e  $N$  é uma nova matriz ortogonal. Para ver isto, mais uma vez, não é necessário fazer cálculos, somente é necessário lembrar que uma transformação linear é ortogonal se, somente se, preserva o produto escalar (isto é, módulos e ângulos). Dados dois vetores  $u$  e  $v$  veja que

$$(MN)(u) \cdot (MN)(v) = M(N(u)) \cdot M(N(v)),$$

como  $M$  e  $N$  são ortogonais (preservam o produto escalar),

$$M(N(u)) \cdot M(N(v)) = N(u) \cdot N(v) = u \cdot v,$$

terminando a prova.

Por outra parte, o produto de duas matrizes simétricas não é necessariamente uma matriz simétrica. Por exemplo,

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 6 \\ 2 & 9 \end{pmatrix}$$

que não é simétrica.

V. pode conferir que o quadrado de uma matriz simétrica é simétrica. Observe que não é necessário fazer nenhum cálculo: ser  $A$  simétrica é equivalente a existir uma base de autovetores ortogonal. Observe que todo autovetor de  $A$  também é autovetor de  $A^2$ : se  $v$  é um autovetor de  $A$  associado a  $\lambda$  então  $v$  é um autovetor de  $A^2$  associado a  $\lambda^2$ , pois

$$A^2(v) = A(A(v)) = A(\lambda v) = \lambda A(v) = \lambda \lambda v = \lambda^2 v.$$

Portanto, a base ortogonal de autovetores de  $A$  também é uma base de autovetores de  $A^2$ , e  $A^2$  é simétrica.

Observe  $A^2$  pode ser simétrica e  $A$  não ser simétrica. Por exemplo,

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

não é simétrica, mas  $A^2 = -Id$  é simétrica.