

Álgebra Linear I - Lista 13

Matriz em uma Base. Mudança de Base

Respostas

1) Considere as seguintes transformações lineares:

1. P_1 , projeção ortogonal no plano $x + y + z = 0$,
2. P_2 , projeção ortogonal na reta $(t, -t, 2t)$, $t \in \mathbb{R}$,
3. P_3 , projeção no plano $x + y + z = 0$ na direção do vetor $(1, 0, 1)$,
4. E_1 , espelhamento no plano $x + y + z = 0$,
5. E_2 , espelhamento na reta $(t, -t, 2t)$, $t \in \mathbb{R}$.

Encontre bases onde as matrizes de P_1 e P_3 sejam da forma

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

e as matrizes de P_2 , E_1 e E_2 da forma

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix},$$

respetivamente.

Resposta:

- para a projeção P_1 : $\{(1, 0, -1), (1, 1, 1), (1, -1, 0)\}$,
- para a projeção P_3 : $\{(1, 0, -1), (1, 0, 1), (1, -1, 0)\}$,
- para a projeção P_2 : $\{(2, 0, -1), (1, -1, 2), (1, 1, 0)\}$,
- para o espelhamento E_1 : $\{(1, 0, -1), (1, -1, 0), (1, 1, 1)\}$,

- para o espelhamento E_2 : $\{(1, 1, 0), (1, -1, 2), (2, 0, -1)\}$.

2) Considere a transformação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definida por

$$T(v) = v \times (1, 1, 1).$$

Determine a matriz de T nas seguintes bases:

1. $\beta = \{(1, 1, 1), (1, 0, -1), (1, -2, 1)\}$,
2. $\gamma = \{(1, 1, 1), (1, 0, -1), (1, -1, 0)\}$,
3. $\mathcal{E} = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$.

Sejam $[T]_\beta$, $[T]_\gamma$ e $[T]_\mathcal{E}$ das matrizes acima.

Veja que estas matrizes são semelhantes. Escreva

$$[T]_\beta = P^{-1} [T]_\gamma P, \quad [T]_\beta = Q^{-1} [T]_\mathcal{E} Q,$$

e interprete as matrizes P e Q .

Resposta: Observe que

$$T(1, 1, 1) = \bar{0}, \quad T(1, 0, -1) = (1, -2, 1), \quad T(1, -2, 1) = (-3, 0, 3).$$

Portanto,

$$[T]_\beta = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Escreva,

$$(1, -2, 1) = a(1, 1, 1) + b(1, 0, -1) + c(1, -1, 0),$$

e veja que $a = 0$, $b = -1$ e $c = 2$.

Veja também que

$$T(1, -1, 0) = (-1, -1, 2),$$

e escreva

$$(-1, -1, 2) = a(1, 1, 1) + b(1, 0, -1) + c(1, -1, 0),$$

onde $a = 0$, $b = -2$ e $c = 1$. Portanto,

$$[T]_{\gamma} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -2 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}.$$

Finalmente,

$$[T]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Observe que

$$[T]_{\mathcal{E}} = A^{-1}[T]_{\beta}A, \quad [T]_{\mathcal{E}} = B^{-1}[T]_{\gamma}B,$$

onde A é a matriz de mudança da base canônica á base β e B é a matriz de mudança da base canônica á base γ . Portanto,

$$\begin{aligned} [T]_{\beta} &= A[T]_{\mathcal{E}}A^{-1} = A(B^{-1}[T]_{\gamma}B)A^{-1} = (AB^{-1})[T]_{\gamma}(BA^{-1}) = \\ &= (BA^{-1})^{-1}[T]_{\gamma}(BA^{-1}). \end{aligned}$$

Agora é suficiente considerar $P = BA^{-1}$, que é a matriz de mudança de base da base β á base γ .

3) Considere a matriz

$$A = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 4 & -4 & -2 \\ -2 & 12 & 6 \end{pmatrix}.$$

Sabendo que os autovalores de A são 5, 0 e 2.

- Ache um autovetor associado a cada autovalor.
- Determine uma base β de autovetores de A .
- Determine a matriz de A na base β .
- Encontre a forma diagonal de A .
- Encontre uma matriz P tal que $A = PDP^{-1}$.
- Interprete P .

Resposta: O autovetor associado a 5 é $(1, 0, 2)$, o autovetor associado a 0 é $(0, 1, -2)$, e o autovetor associado a 2 é $(0, 1, -3)$.

A forma diagonal é

$$D = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

A matriz P é

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & -2 & -3 \end{pmatrix}.$$

Esta matriz representa a mudança de base da base β à base canônica.

4) Seja A uma transformação linear de \mathbb{R}^2 em \mathbb{R}^2 tal que a matriz de A na base canônica tem determinante zero e traço 2. Sabendo que $A(1, 1) = (0, 0)$ que os autovetores associados a autovetores diferentes são ortogonais:

- (a) Determine os autovalores de A .
- (b) Determine uma base de autovetores de A .
- (c) Determine a matriz A .

Resposta: Um autovalor de A é 0 (pois $A(1, 1) = (0, 0) = 0(1, 1)$). O traço de A é 2, e como ele é igual à soma dos autovalores (contados com multiplicidade) de A , se λ é o outro autovalor de A , temos:

$$0 + \lambda = 2, \quad \lambda = 2.$$

Como os autovetores de A associados a 0 e 2 são ortogonais, portanto, os autovetores associados a 2 são ortogonais a $(1, 1)$, logo um autovetor associado a 2 é $(1, -1)$. Portanto, uma base de autovetores de A é $\{(1, 1)(1, -1)\}$.

Finalmente, para determinar a matriz de A escrevemos A na base ortonormal β de autovetores $\{(2/\sqrt{2}, 2/\sqrt{2}), (2/\sqrt{2}, -2/\sqrt{2})\}$,

$$[A]_{\beta} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Portanto, é suficiente considerar a matriz P de mudança da base β à canônica

$$P = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}$$

e escrever

$$\begin{aligned} A &= P[A]_{\beta}P^{-1} = \\ &= \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \\ -\sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -\sqrt{2} & \sqrt{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Verifique que a matriz A está certa.

5) Considere a transformação linear $A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ cuja matriz na base canônica é

$$[A]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Encontre uma base $\beta = \{v_1, v_2, v_3\}$ tal que a matriz de A na base β seja

$$[A]_{\beta} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Resposta: O polinômio característico de A é:

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ -1 & 1-\lambda & 1 \\ -1 & 0 & 2-\lambda \end{vmatrix} &= (-\lambda)(1-\lambda)(2-\lambda) - (-1)(2-\lambda) + 1 = \\ &= (-\lambda)(\lambda^2 - 3\lambda + 2) + 1 - \lambda = \\ &= -\lambda^3 + 3\lambda^2 - 3\lambda + 1 = (1-\lambda)^3. \end{aligned}$$

Portanto, 1 é o único autovalor que tem multiplicidade 3.

Para determinar os autovetores de 1 devemos resolver o sistema:

$$\begin{pmatrix} 0-1 & 1 & 0 \\ -1 & 1-1 & 1 \\ -1 & 0 & 2-1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Ou seja, o sistema

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

As soluções são da forma (t, t, t) , $t \in \mathbb{R}$. Portanto, somente é possível encontrar um autovetor linearmente independente. Por exemplo, $(1, 1, 1)$.

Observe que a matriz não é diagonalizável, pois não existe uma base de autovetores. Procuramos agora uma base $\beta = \{u, v, w\}$ tal que

$$A(u) = u + v, \quad A(v) = v + w, \quad A(w) = w.$$

Portanto, w é um autovetor de A associado a 1. Podemos escolher $(1, 1, 1)$.

Portanto,

$$A(v) = v + (1, 1, 1).$$

Em coordenadas temos $v = (x, y, z)$ (na base canônica):

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Obtemos o sistema

$$y = x + 1, \quad -x + y + z = y + 1, \quad -x + 2z = z + 1.$$

Ou seja,

$$-x + y = 1, \quad -x + z = 1, \quad -x + z = 1.$$

Podemos escolher o vetor $v = (0, 1, 1)$.

Finalmente,

$$A(u) = u + v = u + (0, 1, 1).$$

Em coordenadas temos $u = (x, y, z)$ (na base canônica):

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Obtemos o sistema

$$y = x + 0, \quad -x + y + z = y + 1, \quad -x + 2z = z + 1.$$

Ou seja,

$$-x + y = 0, \quad -x + z = 1, \quad -x + z = 1.$$

Podemos escolher o vetor $u = (0, 0, 1)$.

Portanto,

$$\beta = \{(0, 0, 1), (0, 1, 1), (1, 1, 1)\}.$$

Verifique que:

$$\begin{aligned} A(0, 0, 1) &= (0, 1, 2) = (0, 0, 1) + (0, 1, 1), \\ A(0, 1, 1) &= (1, 2, 2) = (0, 1, 1) + (1, 1, 1), \\ A(1, 1, 1) &= (1, 1, 1). \end{aligned}$$

6) Considere a transformação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ cuja matriz na base canônica

$$\mathcal{E} = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$$

é

$$[T]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

- a) Determine o polinômio característico p_T de T .
- b) Determine os autovalores de T e os autovetores correspondentes.

Considere a base β de \mathbb{R}^3

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

- c) Determine explicitamente a matriz P de mudança de base da base canônica à base β .
- d) Determine a primeira coluna da matriz $[T]_{\beta}$ de T na base β .
- e) Encontre uma base γ de \mathbb{R}^3 tal que a matriz $[T]_{\gamma}$ de T na base γ seja

$$[T]_{\gamma} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

Respostas: O polinômio característico p_T de T 'e

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 1 \\ 0 & 3-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)(3-\lambda)^2 = -\lambda^3 + 7\lambda^2 - 15\lambda + 9.$$

Portanto, os autovalores são 1 (simples) e 3 (multiplicidade 2).

Os autovetores associados a 1 são as soluções não nulas do sistema

$$\begin{pmatrix} 1-1 & 0 & 1 \\ 0 & 3-1 & 1 \\ 0 & 0 & 3-1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Isto é, $y = 0 = z$. Logo os autovetores associados a 1 são da forma $(t, 0, 0)$, $t \neq 0$.

Analogamente, os autovetores associados a 3 são as soluções não nulas do sistema

$$\begin{pmatrix} 1-3 & 0 & 1 \\ 0 & 3-3 & 1 \\ 0 & 0 & 3-3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Isto é, $z = 0, x = 0$. Logo os autovetores associados a 3 são da forma $(0, t, 0)$, $t \neq 0$.

Observe que não existem dois autovetores linearmente independentes associados ao autovalor 3 de multiplicidade 2, portanto a matriz não é diagonalizável.

Observe que a matriz de mudança de base da base β à base canônica é:

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

Portanto, a matriz de mudança de base da base canônica à base β é

$$P = M^{-1}.$$

Usaremos o método de escalonamento para calcular a matriz inversa de M :

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1/2 & -1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Logo,

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

Observe que

$$[T]_{\beta} = P [T]_{\varepsilon} P^{-1}.$$

Logo,

$$\begin{aligned} [T]_{\beta} &= \begin{pmatrix} -1/2 & -1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} -1/2 & -1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ -2 & 4 & 1 \\ 3 & 3 & 3 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Observe que $[T]_{\beta}$ e $[T]_{\varepsilon}$ têm o mesmo traço e confira que

$$\begin{aligned} T(0, -1, 1) &= (1, -2, 3) = 2(0, -1, 1) + 0(0, 1, 1) + 1(1, 0, 1); \\ T(0, 1, 1) &= (1, 4, 3) = -1(0, -1, 1) + 3(0, 1, 1) + 1(1, 0, 1); \\ T(1, 0, 1) &= (2, 1, 3) = 0(0, -1, 1) + 1(0, 1, 1) + 2(1, 0, 1). \end{aligned}$$

Seja $\gamma = \{u, v, w\}$. Observe que pela definição de $[T]_{\gamma}$,

$$T(u) = u, \quad T(v) = 3v, \quad T(w) = 3w + v.$$

Portanto, u e v devem ser autovetores de T associados a 1 e 3, respectivamente. Pelo segundo item podemos escolher

$$u = (1, 0, 0), \quad v = (0, 1, 0).$$

Escrevamos (na base canônica) $w = (a, b, c)$. Sabemos que

$$T(w) = (a + c, 3b + c, 3c).$$

Portanto,

$$(a + c, 3b + c, 3c) = (3a, 3b, 3c) + (0, 1, 0).$$

Logo

$$a = 1/2, \quad c = 1, \quad b = t, t \in \mathbb{R}.$$

Logo

$$\gamma = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (1/2, t, 1)\}, \quad t \in \mathbb{R}.$$