



## MATE7003 - Álgebra Linear Avançada

### Lista 6: Operadores diagonalizáveis

**Exercício 1.** Seja  $A \in M_n(\mathbb{K})$

- Mostre que  $P_A$  é um polinômio mônico de grau  $n$ .
- Prove ainda que  $P_A(x) = x^n - \text{tr}(A)x^{n-1} + \dots + (-1)^n \det(A)$ .

**Exercício 2.** Decida se o operador linear  $T : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^n$  é diagonalizável. Em caso positivo, calcule uma base de autovetores e a sua forma diagonal.

- $[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$  com  $\mathbb{K} = \mathbb{C}$
- $[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} -4 & -1 \\ 4 & 0 \end{pmatrix}$  com  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$
- $[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 6 & -3 & -2 \\ 4 & -1 & -2 \\ 10 & -5 & -3 \end{pmatrix}$  com  $\mathbb{K} = \mathbb{R}, \mathbb{C}$

**Exercício 3.** Prove que

- Se  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  são autovalores de  $T$  então  $\lambda_1^k, \dots, \lambda_n^k$  são os autovalores de  $T^k$ .
- Seja  $V$  um e.v. sobre um corpo  $\mathbb{K}$  algebricamente fechado e seja  $T : V \rightarrow V$  um operador linear. Prove que  $\alpha$  é um autovalor de  $p(T)$  se e somente se  $\alpha = p(\lambda)$  para algum  $\lambda$  autovalor de  $T$ .

**Exercício 4.** Prove que o polinômio característico da transposta de um operador  $T^t$  coincide com o polinômio característico de  $T$ .

**Exercício 5.** Seja  $T : V \rightarrow V$  um operador linear. Mostre que se  $\dim \text{Im}(T) = m$ , então  $T$  tem no máximo  $m+1$  autovalores.

**Exercício 6.** Sejam  $T, S : V \rightarrow V$  operadores lineares. Suponha que  $v$  é autovetor de  $T$  e de  $S$  associado aos autovalores  $\lambda_1, \lambda_2$  de  $T$  e  $S$ , respectivamente. Ache um autovetor e um autovalor de:

- $\alpha S + \beta T$  onde  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$
- $S \circ T$

**Exercício 7.**

- Mostre que se  $B, M \in M_n(\mathbb{K})$  com  $M$  invertível, então  $(M^{-1}BM)^n = (M^{-1}B^nM)$  para todo  $n \in \mathbb{N}$ .
- Calcule  $A^n$ ,  $n \in \mathbb{N}$  onde  $A = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 13 \end{pmatrix}$ .
- Seja  $A = \begin{pmatrix} 0 & 7 & -6 \\ -1 & 4 & 0 \\ 0 & 2 & -2 \end{pmatrix} \in M_3(\mathbb{C})$ . Dado  $n \in \mathbb{N}$  determine  $B \in M_3(\mathbb{C})$  tal que  $B^n = A$

**Exercício 8.** Seja  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & -2 \\ 3 & 0 & -3 \end{pmatrix}$  calcule  $A^{2020}$ . Agora seja  $B = \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 3 & -2 & 0 \end{pmatrix}$  consegue calcular  $B^{2020}$ ? Dica: Pela divisão euclideana de  $x^k$  por  $P_B$  temos que  $x^k = P_B(x)q_k(x) + r_k(x)$  onde  $r_k = 0$  ou  $\deg(r_k) < \deg(P_B)$ . Encontre  $r_k$ .

**Exercício 9.** Seja  $T : \mathcal{P}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_2(\mathbb{R})$  tal que

$$[T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

onde  $\mathcal{B} = \{\frac{1}{2}x^2, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}x\}$  e  $\mathcal{C} = \{x^2, x, 1\}$ . Mostre que  $T$  é diagonalizável.

**Exercício 10.** Em  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  considere as funções  $f_1(x) = e^{2x} \sin(x)$ ,  $f_2(x) = e^{2x} \cos(x)$  e  $f_3(x) = e^{2x}$ , o subespaço  $S = \langle f_1, f_2, f_3 \rangle$  e o operador linear  $D : S \rightarrow S$  definido por  $D(f) = f'$ . Determine:

- a. A matriz de  $D$  em relação à base  $\mathcal{B} = \{f_1, f_2, f_3\}$  de  $S$ .
- b. Os autovalores de  $D$  e as funções de  $S$  que são autovetores de  $D$ .

**Exercício 11.** Seja  $T : V \rightarrow V$  ( $\dim V < \infty$ ) um operador diagonalizável cujos autovalores têm multiplicidade algébrica 1.

- a. Prove que qualquer operador  $G : V \rightarrow V$  tal que  $GT = TG$  pode ser representado como um polinômio em  $T$ .
- b. Prove que a dimensão do espaço vetorial formado por tais operadores (operadores que comutam com  $T$ ) é igual a dimensão de  $V$ .

**Exercício 12.** Sejam  $S, T : V \rightarrow V$  operadores diagonalizáveis que comutam. Então eles são simultaneamente diagonalizáveis, i.e. existe uma base  $\mathcal{B}$  de  $V$  tal que  $\mathcal{B}$  consiste de autovetores de  $S$  e de  $T$ .

**Exercício 13.** Sejam  $V$  um  $\mathbb{K}$ -e.v. de  $\dim V < \infty$  e  $T : V \rightarrow V$  um operador linear. Suponha que  $T$  comuta com todo operador diagonalizável. Prove que  $T$  é um múltiplo escalar da identidade.

**Exercício 14.** Seja  $m \in \mathbb{R}$  e  $A$  a matriz dada por

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

- a. Encontre os autovalores de  $A$ .
- b. Para que valores de  $m$  a matriz  $A$  é diagonalizável?
- c. Determine, de acordo com os diferentes valores de  $m$ , o polinômio minimal de  $A$ .

**Exercício 15.** Fixemos um vetor não nulo  $a \in \mathbb{R}^3$  e defina a aplicação  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  por  $T(v) = a \times v$  (produto vetorial).

- a. Prove que  $T$  é uma transformação linear.
- b. Determine os autovalores e autovetores de  $T$ .

**Exercício 16.** Considere uma matriz real simétrica  $A$  de ordem 3 com determinante igual a 6. Suponha que  $u = (4, 8, -1)$  e  $v = (1, 0, 4)$  sejam autovetores desta matriz associados aos autovalores 1 e 2, respectivamente. Decida se as seguintes afirmações são verdadeiras ou falsas:

- a. Os autovalores de  $A$  são apenas 1 e 2.

- b. O produto vetorial  $u \times v$  é autovetor de  $A$ .
- c. O vetor  $(5, 8, 3)$  é autovetor de  $A$ .
- d. A pode não ser diagonalizável.

**Exercício 17.** Prove que se  $T : V \rightarrow V$  é um operador linear, então  $\ker T$ ,  $\text{Im}(T)$  são subespaços  $T$ -invariantes. Se  $\lambda$  for um autovalor de  $T$  então  $\text{Aut}_T(\lambda)$  é um subespaço  $T$ -invariante.

**Exercício 18.** Prove que a soma e a intersecção de subespaços  $T$ -invariantes é  $T$ -invariante.

**Exercício 19.** Prove que se um operador  $T \in \mathcal{L}(V)$  com  $\dim V < \infty$  é um isomorfismo então  $T$  e  $T^{-1}$  possuem os mesmos subespaços invariantes. Vale em dimensão infinita?

**Exercício 20.** Mostre que todo subespaço de  $V$  for  $T$ -invariante então  $T = \lambda \text{Id}$  para algum  $\lambda \in \mathbb{K}$ .

**Exercício 21.** Mostre que  $W \subseteq V$  é um subespaço invariante para  $T \in \mathcal{L}(V)$  se e só se  $W^0$  é  $T^t$ -invariante.

**Exercício 22.** Sejam  $T, G : V \rightarrow V$  operadores que comutam. Mostre que  $\ker T$ ,  $\text{Im}(T)$  e  $\text{Aut}_T(\lambda)$  são  $G$ -invariantes.

**Exercício 23.** Sejam  $V$  um  $\mathbb{K}$ -e.v. de  $\dim V = n$ ,  $T : V \rightarrow V$  um operador linear,  $W \subseteq V$  um subespaço  $T$ -invariante. Mostre que  $p_{T|_W} | P_T$  e  $m_{T|_W} | m_T$ . Dica: lembre que se  $A \in M_n(\mathbb{K})$  é diagonal por blocos

$$A = \begin{pmatrix} B & C \\ 0 & D \end{pmatrix},$$

onde  $B \in M_k(\mathbb{K})$  e  $D \in M_{n-k}(\mathbb{K})$ , então  $A^n = \begin{pmatrix} B^n & \tilde{C} \\ 0 & D^n \end{pmatrix}$ .

**Exercício 24.** Sejam  $T : V \rightarrow V$  um operador linear,  $W \subseteq V$  um subespaço. Então  $W$  é  $p(T)$ -invariante para todo polinômio  $p \in \mathbb{K}[x]$  se e somente se  $W$  for  $T$ -invariante.

**Exercício 25.** Seja  $\pi : V \rightarrow V$  um operador projeção não trivial (i.e.,  $\pi \neq 0_{\mathcal{L}(V)}$  e  $\pi \neq \text{Id}_V$ ) mostre que  $m_\pi = x^2 - x$ .

**Exercício 26.** Seja  $V$  um  $\mathbb{C}$ -espaço vetorial. Se o polinômio característico de uma transformação linear  $T : V \rightarrow V$  é  $x^2 - x - 1$ , então é correto afirmar que:

- a.  $T$  não é necessariamente inversível.
- b.  $T$  é inversível e  $T^{-1} = T + I$ .
- c. Não existe  $T$  com tal polinômio característico.
- d.  $T$  é inversível e  $T^{-1} = T - I$ .
- e.  $T$  é inversível, mas nenhuma das fórmulas para a inversa de  $T$  nos outros itens é válida.

**Exercício 27.** Seja  $T \in \mathcal{L}(V)$ .

- a. Mostre que  $T : V \rightarrow V$  é um operador linear não injetor se e somente se  $0$  é um autovalor de  $T$ .
- b. Mostre que  $T$  é inversível se e somente se o termo independente de seu polinômio minimal é não-nulo.
- c. Nestas circunstâncias,  $T^{-1}$  é um polinômio em  $T$ , i.e., existe  $p(x) \in \mathcal{P}(\mathbb{K})$  tal que  $T^{-1} = p(T)$ .

**Exercício 28.** Seja  $A$  uma matriz complexa tal que  $A^k = I$  para algum inteiro  $k$ . Prove que  $A$  é diagonalizável.

**Exercício 29.** Prove que uma matriz  $n \times n$  sobre  $\mathbb{C}$  que satisfaz  $A^3 = A$  pode ser diagonalizada.

**Exercício 30.** Encontre todas as possibilidades para o polinômio minimal de um operador  $T : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^5$  com polinômio característico  $P_T$  dado. É possível concluir que algum deles é necessariamente diagonalizável?

- a.  $p_T(x) = (x - 3)^3(x - 2)^2$
- b.  $p_T(x) = (x - 1)(x - 2)(x - 3)(x - 4)(x - 5)$
- c.  $p_T(x) = (x - 1)^m, m \geq 1$

**Exercício 31.** Seja  $V$  um espaço vetorial sobre um corpo  $\mathbb{K}$  algebricamente fechado e seja  $T : V \rightarrow V$  um operador. Prove que  $T$  é nilpotente se e somente se todos os seus autovalores forem iguais a zero.

**Exercício 32.** Seja  $V$  um e.v. sobre um corpo  $\mathbb{K}$  algebricamente fechado e  $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in \mathbb{K}$  os autovalores de  $T$  e  $q(x) = (x - \lambda_1) \cdots (x - \lambda_r)$ . Mostre que  $q(T)$  é nilpotente. Qual o índice de nilpotência?

**Exercício 33.** Dado  $T, G$  operadores lineares num espaço  $n$ -dimensional sobre um corpo de característica zero. Assuma que  $T^n = 0$ ,  $\dim \ker T = 1$  e que  $GT - TG = T$ . Prove que os autovalores de  $G$  são da forma  $\alpha, \alpha - 1, \alpha - 2, \dots, \alpha - (n - 1)$  para algum  $\alpha \in \mathbb{K}$ .

**Exercício 34.** Seja  $V$  um  $\mathbb{K}$ -e.v. de  $\dim V < \infty$  e  $T : V \rightarrow V$  um operador linear. Então  $T = T_1 \oplus T_2$  (de forma única) onde  $T_1$  é nilpotente e  $T_2$  é um isomorfismo.

**Exercício 35.** Seja  $T : \mathbb{K}^N \rightarrow \mathbb{K}^N$  dada por  $T(x_1, x_2, \dots) = (0, x_1, x_2, \dots)$ . Mostre que  $T$  não se escreve como soma direta de um operador nilpotente com um isomorfismo.

**Exercício 36.** Seja  $T : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^n$  um operador com polinômio característico  $p_T(x) = (x - \lambda)^n$ . Mostre que o operador  $T' = \lambda \text{Id} - T$  é nilpotente.

**Exemplo 37.** Seja  $V$  um  $\mathbb{K}$ -e.v. de dimensão finita e  $T : V \rightarrow V$  um operador linear. Se  $\dim \text{Im}(T) = 1$  mostre que ou  $T$  é diagonalizável ou  $T$  é nilpotente.

**Exercício 38.** Se  $V$  é um  $\mathbb{C}$ -e.v. de dimensão finita e  $T : V \rightarrow V$  é um operador linear mostre que  $T^{n+1} = T$  se e somente se  $T^{2n} = T^n$  e  $T$  diagonalizável.

**Exercício 39.** Para  $V$  espaço vetorial real de dimensão finita, uma involução em  $V$  é um operador linear  $\varphi : V \rightarrow V$  tal que  $\varphi^2 = \text{Id}$ . Dado um operador linear  $T : V \rightarrow V$ , sejam

$$\text{Fix}(T) = \{x \in V : T(x) = x\} \quad \text{e} \quad A(T) = \{x \in V : T(x) = -x\}$$

chamados subespaço de pontos fixos de  $T$  e subespaço antipodal de  $T$ , respectivamente. Decida se as seguintes afirmações são verdadeiras ou falsas:

- a. Se  $\varphi$  é uma involução, então  $\det(\varphi) = 1$ .
- b.  $\text{Fix}(\varphi_1 \circ \varphi_2) = \ker(\varphi_1 - \varphi_2)$ .
- c. Se  $\lambda$  é autovalor de uma involução, então  $\lambda = \pm 1$ .
- d. Se  $\varphi_1, \varphi_2$  são inversões, então  $\varphi_1 \circ \varphi_2$  é também uma inversão.
- e.  $A(\varphi) = \text{Im}(I - \varphi)$ .

**Exercício 40.** [DENSIDADE DE  $\text{Gl}_n(\mathbb{C})$  E UMA APLICAÇÃO] O objetivo desse exercício é mostrar que para quaisquer  $n, m \in \mathbb{N} - \{0\}$  e quaisquer matrizes  $A \in M_{n \times m}(\mathbb{C})$  e  $B \in M_{m \times n}(\mathbb{C})$  os polinômios característicos  $P_{AB}$  e  $P_{BA}$  satisfazem a seguinte relação:

$$(-1)^m x^m \cdot P_{AB}(x) = (-1)^n x^n \cdot P_{BA}(x).$$

Em particular, para matrizes quadradas  $A$  e  $B$  temos que  $P_{AB}(x) = P_{BA}(x)$ . Também, segue que, a menos de  $\lambda = 0$ ,  $AB$  e  $BA$  têm os mesmos autovalores, com a mesma multiplicidade.

- a. Mostre que o resultado vale para  $A$  invertível (e logo  $n = m$ ).
- b. Mostre que  $\text{Gl}_n(\mathbb{C})$  é denso em  $M_n(\mathbb{C})$  com sua topologia usual.
- c. Deduza que o resultado é válido para  $n = m$  com  $A$  não necessariamente invertível.
- d. Deduza que o resultado é válido para quaisquer  $n, m \in \mathbb{N} - \{0\}$ .
- e. O resultado é válido se considerarmos os polinômios minimais  $m_{AB}$  e  $m_{BA}$  de  $AB$  e  $BA$ ?

## Exercício 1)

Provemos por indução em  $n$ .

Se  $n=1$ , temos

$$P_A = \det(X\mathbf{I}_d - A) = \det(X - a)$$

$$= X - a$$

Logo vale para  $n=1$ .

Suponha que vale para  $n-1$ .

Então se  $A = (a_{ij})_{i,j=1}^n$ , temos

\*  $P_A = \det(X\mathbf{I}_d - A)$

$$= \begin{vmatrix} X - a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & X - a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & X - a_{nn} \end{vmatrix}$$

$$= (X - a_{11}) \begin{vmatrix} X - a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n2} & \dots & X - a_{nn} \end{vmatrix} +$$

$$+ (-1)a_{12} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & X - a_{33} & & \\ \vdots & & \ddots & \\ a_{n1} & a_{n3} & \dots & X - a_{nn} \end{vmatrix}$$

$$+ \dots + (-1)^{n+1} \begin{vmatrix} a_{21} & x-a_{22} & \dots & a_{2n-1} \\ a_{31} & & \ddots & \\ \vdots & & \ddots & \\ a_{n1} & & & x-a_{n-1,n} \end{vmatrix}$$

Note que  $\det A_{11} = P_{A_{11}}$  e logo  $\deg(\det A_{11}) = n!$   
 Além disso, todas as outras matrizes tem no máximo  $(n-2)$  entradas com o coeficiente  $x$ , e logo o único termo que aparece o grau  $n$  é  
 $x \cdot \det(A_{11})$

mas como  $\det(A_{11})$  é mónico por hipótese,  
 logo que  $P_A$  também o é e vale para  
 todo  $n$ .

b) Seja  $P_A(x) = x^n + a_{n-1}x^{n-1} + \dots + a_0$   
 Note que

$$\begin{aligned} a_0 &= P_A(0) = \det(x\mathbb{I}_d - A)|_{x=0} \\ &= \det(-A) \\ &= (-1)^n \det(A) \end{aligned}$$

Vejá que se  $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$ , então  
 $P_A(x) = (x-a_{11})(x-a_{22}) - a_{12}a_{21}$   
 $= x^2 - (a_{11} + a_{22})x + a_1a_2$   
 Logo  $a_{21} = a_1 = \text{tr}(A)$  e vale p/

$n=2$ . Suponha que vale para  $n-1$ .  
 Agora, por  note que todos os determinantes em que  $x$  aparece no máximo  $n-2$  termos com  $x$  além do primeiro, isto é,

$$= (x - a_{11}) \begin{vmatrix} x - a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{32} & \ddots & & \\ \vdots & & a_{n2} & \dots (x - a_{n2}) \end{vmatrix}$$

$$= \det(x\mathbb{I}_d - A_{11})x - a_{11} \cdot \det(x\mathbb{I}_d - A_{11}) \cancel{\star}$$

Mas  $\det(x\mathbb{I}_d - A_{11})$  é o polinômio característico de  $A_{11}$ , logo, pela hipótese de indução

$$\det(x\mathbb{I}_d - A_{11}) = x^{n-1} - \text{tr}(A_{11})x^{n-2} + \dots + a_0$$

Logo

$$\cancel{\star} = x^n - \text{tr}(A_{11})x^{n-1} - a_{11}x^{n-1} - a_{11}\text{tr}x^{n-2} + \dots + a_0x - a_{11}a_0$$

$$\begin{aligned} &= x^n - (\text{tr}(A_{11}) + a_{11})x^{n-1} - a_{11}\text{tr}(A_{11})x^{n-2} \\ &= x^n - \text{tr}(A)x^{n-1} + \dots \end{aligned}$$

Logo  $a_{nn} = -\text{tr}(A)$   $\square$

## Exercício 2)

a)  $P_T = \begin{vmatrix} x-2 & -3 \\ 1 & x-1 \end{vmatrix} = (x-2)(x-1) + 3$

$$= x^2 - x - 2x + 2 + 3 = x^2 - 3x + 5$$

$$= \left( x - \frac{3+i\sqrt{11}}{2} \right) \left( x - \frac{3-i\sqrt{11}}{2} \right)$$

Logo  $\lambda_1, \lambda_2 = \frac{3 \pm i\sqrt{11}}{2}$  e é diagonalizável  
pois  $1 \leq m_g(\lambda_1, \lambda_2) = m_a(\lambda_1, \lambda_2) = 1$ .

(b)  $P_T = \begin{vmatrix} x+4 & +1 \\ -4 & x \end{vmatrix} = x^2 + 4x + 4 = (x+2)^2$

Logo  $\lambda = -2$  e  $\begin{pmatrix} 2x & 1y \\ -4x & -2y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} 2x+y=0 \\ y=-2x \end{cases}$

Logo  $\text{Aut}_T(-2) = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \rangle$  não é diagonalizável, pois  $m_g(-2) = 1 < m_a(-2)$

(c)  $P_T = \begin{vmatrix} x-6 & 3 & 2 \\ -4 & x+1 & 2 \\ -10 & 5 & x+3 \end{vmatrix} = (x-6)((x+1)(x+3)-10) - 3(-4(x+3)+20) +$

$$+ 2(-20 + 10x + 10)$$

$$\begin{aligned}
 P_T &= (x-6) \left( x^2 + 4x + 3 \right) - 3 \left( -4x - \overbrace{12+20}^8 \right) + \\
 &\quad + 20x - 20 \\
 &= x^3 + 4x^2 - 7x - 6x^2 - 24x + \underline{4x^2 + 12x} - \\
 &\quad - 24 + 20x - 20 \\
 &= x^3 + 4x^2 + x - 2
 \end{aligned}$$

### Exercício 3)

a) De fato, se  $\lambda_j$  é autovetor de  $T$ , então  $\exists 0 \neq v_j \in V$  tal que  $Tv_j = \lambda_j v_j$

Mas aí

$$\begin{aligned}
 T^k v_j &= T(\lambda_j v_j) = T^{k-1} (\lambda_j^2 v_j) \\
 &= \dots = \lambda_j^k v_j
 \end{aligned}$$

Isto é,  $\lambda_j^k$  é autovetor de  $T^k$  e  $v_j$  é autovetor associado a este.

b) Suponha que  $\alpha = P(\lambda)$ , onde  $\lambda$  é autovetor de  $T$ . Então  $\exists 0 \neq v \in V$ ,  $Tv = \lambda v$ . Assim

$$P(T)v = P(\lambda)v = \alpha v$$

Logo  $\alpha$  é autovetor de  $P(T)$ .

Reciprocamente, suponha que  $\alpha$  é autovetor de  $P(T)$ .

Então  $\exists c \neq 0$  tal que

$$P(x) - \alpha = (x - r_1) \dots (x - r_n)$$

Em particular,  $P(r_i) - \alpha = 0, \forall r_i$

Assim se  $v$  é autovetor associado a  $\alpha$ , temos

$$0 = (P(T) - (\alpha I))v =$$

$$= (T - r_1 I) \dots (T - r_n I) v \stackrel{A}{=} 0$$

que implica  $(T - r_i I)u = 0$ , p/ algum  $u \in V$ ,  $i \in \{1, \dots, n\}$  (C.C. o lado esquerdo sera  $\neq 0$  em A).

Logo  $r_i$  é autovetor de  $T$  e  $P(r_i) = \alpha$ .

### Exercício 4)

$$\begin{aligned} \text{De fato, } P_T &= \det(\alpha I - T) \\ &= \det((\alpha I - T)^*) \\ &= \det(\alpha I - T^*) \\ &= P_{T^*} \end{aligned}$$

### Exercício 5)

De fato, para cada autovetor  $x_j$  de  $T$  e possível temos  $B_j = \{v_j\}$  um conjunto

unitário contendo autovetores associados  
segue o resultado visto em sala  
 $\mathcal{B} = \mathcal{B}_1 \cup \mathcal{B}_2 \cup \dots \cup \mathcal{B}_n$  é L.I.

Suponha que  $Tv_j \neq 0$ ,  $\forall j = 1, \dots, n$ .  
Então

$$T(\mathcal{B}) = \{\lambda_1 v_1, \lambda_2 v_2, \dots, \lambda_n v_n\}$$

Mas  $\{v_1, \dots, v_n\}$  L.I.  $\Rightarrow \{\lambda_1 v_1, \lambda_2 v_2, \dots, \lambda_n v_n\}$   
L.I.

Mas note que  $\lambda_j v_j \in \text{Im}(T)$ ,  $\forall j$ , logo  
temos  $n \leq m$ , logo  $T$  possui  $m$  autova-  
lores distintos.

Se  $\exists j$  tal que  $Tv_j = 0 \Rightarrow \lambda_j = 0$  é  
autovetor de  $T$ .

Eliminando todos os autovetores associados a  $0$  de  $\mathcal{B}$ , chegamos no caso  
anterior e logo  $T$  tem no máximo  
outros  $m$  autovetores. Mas isso implica  
que  $T$  tem no máximo  $m+1$  autovalores.

### Exercício 7)

Note que

$$\begin{aligned} (\alpha S + \beta T)v &= \alpha \lambda_2 v + \beta \lambda_1 v \\ &= (\alpha \lambda_2 + \beta \lambda_1) v \end{aligned}$$

Logo  $\lambda_2 + \beta \lambda_1$  é autovetor de  $S \circ T$

c)  $(S \circ T)(v) = S(\lambda v) = \lambda S v = \lambda^2 v$

Logo  $\lambda^2$  é autovetor de  $S \circ T$

### Exercício 7)

a) De fato, vale para  $n=1$ . Suponha que vale para  $n-1$ .

Então

$$\begin{aligned} (M^{-1}BM)^n &= (M^{-1}BM)^{n-1}(M^{-1}BM) \\ &= (M^{-1}B^{n-1}M)(M^{-1}B M) \\ &= M^{-1}B^n M \end{aligned}$$

### Exercício 9

Temos  $T(x^2) = \frac{1}{2}x^2$   $T(1) = -\frac{1}{2}$

$$T(x) = -\frac{1}{2}x$$

Assim  $[T]_{\text{can}}^{\text{can}} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$

## Ejercicio 10)

Tenemos  $D(f_1) = 2e^{2x} \sin(x) + e^{2x} \cos(x)$

$$= (2, 1, 0)_{\mathbb{B}}$$

$$D(f_2) = 2e^{2x} \cos(x) - e^{2x} \sin(x)$$

$$= (-1, 2, 0)_{\mathbb{B}}$$

$$D(f_3) = 2e^{2x}$$

$$= (0, 0, 2)_{\mathbb{B}}$$

Logo

$$a) [D]_{\mathbb{B}} = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{l} x+y=0 \\ -x-y=0 \\ \hline -1 \quad 2 \quad 0 \\ -1 \quad -1 \quad 0 \end{array} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$b) P_D = \begin{vmatrix} x-2 & 1 & 0 \\ -1 & x-2 & 0 \\ 0 & 0 & x-2 \end{vmatrix} = (x-2)((x-2)^2 + 1) =$$

$$= (x-2)(x^2 - 4x + 4 + 1)$$

$$= (x-2)(x^2 - 4x + 5)$$

=

Logo os autovalores son  $\lambda_1 = 2$  etc.

## Exercício 11) / Ex 2

Seja  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  base de autovetores de  $T$ .  
Então

$$TGv_j = GTv_j = G\lambda_j v_j = \lambda_j Gv_j$$

Logo  $Gv_j \in \ker(\lambda_j \text{Id} - T)$ .

Como  $\text{má}(\lambda_j) = 1 \Rightarrow \text{mg}(\lambda_j) = 1$  e logo  
 $Gv_j = \beta_j v_j$ , para algum  $\beta_j \in K$ .

Logo todo autovetor de  $T$  é autovetor  
de  $G$  e logo  $G$  é diagonal na base  $B$ .

Suponha então  $T = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$  e  
 $G = \text{diag}(\beta_1, \dots, \beta_n)$ . Como os  $\lambda_i$ 's são  
distintos, considere os polinômios:

$$L_j(x) = \prod_{i \neq j} \frac{x - \lambda_i}{\lambda_j - \lambda_i} \in \mathcal{P}_n(K)$$

Note que  $L_j(\lambda_i) = S_{ij}$

Ainsi

$$P(x) = \sum_{j=1}^n \beta_j L_j(x)$$

Satisfaz  $P(\lambda_j) = \beta_j, \forall j$   
Logo

$$P(T) = \text{diag}(P(\lambda_1), \dots, P(\lambda_n)) = G$$

b) Agora, uma vez que  $P_T(T) = 0$ , e  $P_T \neq 0$ , temos que  $\{Id, T, \dots, T^n\}$  é L.D. (pois  $P_T$  tem grau  $n$ ), logo a dimensão dos operadores que são pol. em  $T$  é menor ou igual a  $n$ .

Agora, note que se  $T = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ , temos que  $Id, T, T^2, \dots, T^{n-1}$  são todos L.I.

De fato, precisamos que vale  $\frac{1}{n} = 2$ .  
 Se  $T = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$ , então  $\{Id, T\}$  é L.I. pois  
 $a_1 Id + a_2 T = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} a_1 & 0 \\ 0 & a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_2 \lambda_1 & 0 \\ 0 & a_2 \lambda_2 \end{pmatrix}$   
 $\begin{cases} a_1 + a_2 \lambda_1 = 0 \\ a_1 + a_2 \lambda_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a_1 = a_2 \lambda_1 & \text{e } \lambda_1 \neq \lambda_2 \\ a_1 = a_2 \lambda_2 & \Downarrow \\ a_1 = a_2 = 0 \end{cases}$

Ex 15) Seja  $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$   
 Então para cada  $v = (v_1, v_2, v_3)$ ,

$$a) T(v) = \alpha \times v = \begin{vmatrix} i & j & k \\ \alpha_1 & \alpha_2 & \alpha_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix} = (\alpha_2 v_3 - \alpha_3 v_2, \alpha_3 v_1 - \alpha_1 v_3, \alpha_1 v_2 - \alpha_2 v_1)$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & -\alpha_3 & \alpha_2 \\ \alpha_3 & 0 & -\alpha_1 \\ -\alpha_2 & \alpha_1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = A v$$

$\therefore$   
A

Logo é linear.

b)  $P_A = \begin{vmatrix} x & a_3 & -a_2 \\ -a_3 & x & a_1 \\ a_2 & -a_1 & x \end{vmatrix} = x(x^2 + a_1^2) - a_3(-a_3x - a_1a_2) - a_2(a_3a_1 - a_2x)$

$$= x^3 + a_1^2x + a_3^2x + a_1a_2a_3 - a_1a_2a_3 + a_2^2x$$
$$= x^3 + (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)x$$
$$= x(x^2 + a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)$$

Logo seus autovalores são  $\lambda = 0$

Alem disso, como  $A \vec{v} = \vec{0}$ , temos

que  $v = u$  é autovetor.

### Exercício 1b)

A simétrica,  $\det(A) = 6$

$Au = u$ ,  $Av = 2v$

$$P_A(x) = (x-1)(x-2)q(x)$$

Como  $P_A(x) = x^3 - \text{tr}(A)x^2 + \alpha_1 x + \det(A)$   
 temos  $(x-\alpha)$

$$(x-1)(x-2)Q(x) = P_A(x)$$

$$\Rightarrow 2\alpha = 6 \Rightarrow \alpha = 3$$

Logo  $\alpha = 3$  é autonealor de  $A$ , também  
 logo  $\textcircled{1}$  é falsa, além disso  $\textcircled{2}$  é falsa,  
 pois  $m_{\alpha}(\lambda_j) = m_{\alpha}(\lambda_j) = 1, j=1,2,3.$

### Ex25)

De fato, temos que  $\pi$  projega  $\Rightarrow \pi^2 = \pi$   
 ou seja,  $\pi^2 - \pi = 0$

Logo se  $P(x) = x^2 - x$ , temos  $P(\pi) = 0$ ,  
 i.e.:  $m_{\alpha} \mid P$

Logo  $m_{\alpha}(x) = x^2 - x$  ou  $x$  ou  $x-1$

Mais,  $m_{\alpha}(x) = x \Rightarrow m_{\alpha}(\pi) = \pi = 0 \Rightarrow \pi = 0$

$\Rightarrow$

$\Sigma m_{\alpha}(x) = x-1 \stackrel{0}{=} \Rightarrow m_{\alpha}(\pi) = \pi - \text{Id} \Rightarrow \pi = \text{Id}$

$\Rightarrow$

Logo  $m_{\alpha}(x) = x^2 - x$

Ex26) Note que se  $P(x) = x^2 - x - 1$ , então  
 Por cayley-hamilton,  $P(\pi) = 0 \therefore$

$$\begin{aligned}
 T^2 - T - I_d &= 0 \\
 \Leftrightarrow T^2 - T &= I_d \\
 \Leftrightarrow T(T - I_d) &= I_d \\
 \Leftrightarrow T - I_d &= T^{-1}
 \end{aligned}$$

Logo apenas ④ é válida.

### Exercício 27)

a) De fato  $T$  é injetor  $\Leftrightarrow \nexists v \neq 0, T v = 0$

$$\begin{aligned}
 &\Leftrightarrow \nexists v \neq 0, T v = 0v \\
 &\Leftrightarrow \text{Os autovalores de } T
 \end{aligned}$$

b) De fato, como  $\alpha_0 = \det(T)$ ,  $T$  é inversível se e só se  $\alpha_0 \neq 0$ .

c) Temos  $P_T(T) = T^n + \alpha_{n-1}T^{n-1} + \dots + \alpha_1 T + \alpha_0 I_d = C$

$$\Rightarrow T^n + \alpha_{n-1}T^{n-1} + \dots + \alpha_1 T = -\alpha_0 I_d$$

$$\begin{aligned}
 \Rightarrow T \cdot (T^{n-1} + \alpha_{n-1}T^{n-2} + \dots + \alpha_1 I_d) &= -\alpha_0 I_d \\
 \Rightarrow T \cdot \left( -\frac{1}{\alpha_0} T^{n-1} - \frac{\alpha_{n-1}}{\alpha_0} T^{n-2} + \dots + -\frac{\alpha_1}{\alpha_0} I_d \right) &= I_d
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow -\frac{1}{\alpha_0} T^{n-1} - \frac{\alpha_{n-1}}{\alpha_0} T^{n-2} + \dots + -\frac{\alpha_1}{\alpha_0} I_d = T^{-1}$$

$\Rightarrow T^{-1}$  é polinômio em  $T$ .

Ex 28)

Note que neste caso se  $P(x) = x^k - 1$ , temos  
 $P(A) = 0$  e logo  $M_A | x^k - 1$   
Mas  $(x^k - 1) = (x - e^{\frac{2\pi i}{k}})(x - e^{\frac{2\pi i \cdot 2}{k}}) \dots (x - e^{\frac{2\pi i (k-1)}{k}})$   
Logo  $M_A$  tem apenas termos lineares e  
logo  $A$  é diagonalizável.

Exercício 30)

Temos que  $D$  é diagonalizável, pois  
 $1 \leq M_D(\lambda) \leq M_A(\lambda) = 1 \Rightarrow M_D(\lambda) = M_A(\lambda)$ ,  
p/ todos os autovetores de  $T$ .

Exercício 31)

Suponha  $A^k = 0$  e  $v \neq 0$  autovetor de  $A$ .  
Então

$$0 = A^k v = f^{(k)}(\lambda)v = \lambda^k v$$

$$\Rightarrow \lambda = 0$$

$\Rightarrow$  único autovetor de  $A$  é  $0$ .

Reciprocamente, suponha que o único autovetor de  $A$  é  $0$ . Então  $P_A = x^k$ , p/ algum  $k \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ . Assim por Cayley-Ham.  
segue que  $P_A(A) = A^k = 0 \therefore A$  é saliente.

## Exercício 29)

$$X = \lambda + 1)(\lambda - 1)$$

Note que se  $P(\lambda) = \lambda^3 - \lambda = \lambda(\lambda^2 - 1)$ , temos que  $P(A) = A^3 - A = 0 \Rightarrow m_A | X$ . Logo  $m_A$  tem apenas termos lineares e é diagonalizável.

## Exercício 36

De fato, por Cayley-Hamilton temos que  $P_T(T) = 0$ , isto é,  $0 = P_T(T) = (T - \lambda I_d)^n = (-1)^n (\lambda I_d - T)^n \Rightarrow (\lambda I_d - T)^n = 0 \Rightarrow (T^{-1})^n = 0$ .

## Exercício 33)

Note que  $T^n$ , assim  $(G T - T G)^n = 0$ .

Além disso, se  $v \in \ker T$ , temos

$$\begin{aligned} (G T - T G)v &= 0 \\ \Rightarrow G T(v) &= T G(v) \\ \Rightarrow G(0) &= T G(v) \\ \Rightarrow 0 &= T G(v) \end{aligned}$$

Logo  $G(v) \in \ker T$ . Como  $\dim \ker T = 1$

segue que  $G(v) = \alpha v$  p/ algum  $\alpha \in \mathbb{K}$  e logo  $v$  é autovetor de  $G$ .  $\rightarrow$  cf autovetores

$\exists$

??  
??

### Exercício 32

Como  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  são autovalores de  $T$ ,  
 $\exists n_1, \dots, n_r \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$  tais que

$$m_T = (X - \lambda_1)^{n_1} \cdots (X - \lambda_r)^{n_r}$$

Seja  $n = \max\{n_1, \dots, n_r\}$ .

Então

$$\begin{aligned} q(T)^n &= (T - \lambda_1 \text{Id})^{n_1} \cdots (T - \lambda_r \text{Id})^{n_r}(v) \\ &= (T - \lambda_1 \text{Id})^{n-n_1} \cdots (T - \lambda_r \text{Id})^{n-n_r} (T - \lambda_r \text{Id})^n(v) \\ &= (T - \lambda_1 \text{Id})^{n-n_1} \cdots (T - \lambda_r \text{Id})^{n-n_r} \underbrace{m_T(T)}_{=0}(v) \end{aligned}$$

Logo  $q(T)^n = 0$ , onde  $n = \max\{n_1, \dots, n_r\}$

## Exercício 17)

De fato, seja  $v \in \ker T \Rightarrow Tv = 0$   
 Mas então  $T(Tv) = T(0) = 0 \therefore T \circ \ker T$   
 Seja  $v \in \text{Im } T \Rightarrow v = Tu$ , para  $u \in V$ .  
 Assim  $Tv = TTu = T(Tu)$ , com  
 $Tu \in V \Rightarrow Tv \in \text{Im } T \therefore T(\text{Im } T) \subset \text{Im } T$   
 Além disso, se  $\lambda$  é autorvalor de  $T$ , então  
 Como  $\text{Aut}_T(\lambda)$  é subespaço e  
 $Tv = \lambda v \in \text{Aut}_T(\lambda)$   
 Para cada  $v \in \text{Aut}_T(\lambda)$ , então  $\text{Aut}_T(\lambda)$   
 é envolvente.

## Ex. 18)

Sejam  $V_1, V_2 \subset V$  subespaços  $T$ -invariáveis.  
 Então se  $v = v_1 + v_2 \in V_1 + V_2$ , temos  

$$\begin{aligned} T(v) &= T(v_1 + v_2) \\ &= Tv_1 + Tv_2 \end{aligned}$$
  
 Mas  $T(V_1) \subset V_1$  e  $T(V_2) \subset V_2 \Rightarrow Tv_1 \in V_1, Tv_2 \in V_2$   
 e logo  $T(v) \in V_1 + V_2 \Rightarrow T(V_1 + V_2) \subset V_1 + V_2$   
 Além disso, se  $v \in V_1 \cap V_2$  então claramente  $T(v) \in V_1$  e  $T(v) \in V_2 \Rightarrow T(v) \in V_1 \cap V_2$   
 e portanto  $T(V_1 \cap V_2) \subset V_1 \cap V_2$

Ex 19) Seja  $W \subset V$ ,  $T(W) \subset W$ ,  $\dim W = m$ .  
 Então  $\bigcup T|_W: W \rightarrow T(W)$  é isomorfismo  
 e portanto  $\dim W = \dim T(W)$ . Como  
 $T(W) \subset W \Rightarrow T(W) = W$  e assim  $T^{-1}(W) =$   
 $= W$ .  $\therefore W$  é  $T^{-1}$ -invariante

Se  $\dim V = \infty$ , essa não é verdade: seja  
 $V = l^1(\mathbb{Z})$ ,  $e_j = (\dots, 0, 0, \overset{\downarrow}{1}, 0, 0, \dots)$  a base  
 canônica e considere  
 $T: V \rightarrow V$  dado por  $T e_j = e_{j+1}$ ,  $W =$   
 $= \text{span} \{e_0, e_1, e_2, \dots, e_n, \dots\}$ .  
 Então  $T(W) = \text{span} \{T(e_0), T(e_1), \dots, T(e_n), \dots\}$   
 $= \text{span} \{e_1, e_2, e_3, \dots, e_n, \dots\} \subset W$   
 Mas  $T(W) \not\subseteq W$ , pois  $e_0 \in W \setminus T(W)$ .

Ex 20)  
 De fato, se  $\dim V = 1$ , não há o que provar.  
 Suponha  $\dim V \geq 2$ . Então para cada  
 $v \in V$ ,  $\exists \lambda_v$  tal que  
 $\overline{T}v = \lambda_v v$

(Pois  $Tv \in \langle v \rangle$ ). Assim, suponha  $\exists u, v \in V$ ,  
 $\lambda_u \neq \lambda_v$ . Então  
 $\overline{T}(u+v) = \overline{T}u + \overline{T}v \Rightarrow \lambda_{u+v}(u+v) = \lambda_u u + \lambda_v v$

$$\Rightarrow (\lambda_{u+v} - \lambda_u)u + (\lambda_{u+v} - \lambda_v)v = 0$$

Como  $\lambda_u \neq \lambda_v \Rightarrow \lambda_{u+v} \neq \lambda_u$  ou  $\lambda_{u+v} \neq \lambda_v$   
 logo  $u$  e  $v$  são l.d.

Assim,  $u, v$  são l.i., temos  $\lambda_u = \lambda_v$   
 Mas isso implica que se  $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n, \dots\}$  é  
 uma base de  $V$ , então  $Tv_i = \lambda v_i$ ,  $\forall i \in \mathbb{N}$ ,  
 isto é,  $T = \lambda \text{Id}$ .

### Exercício 21)

Suponha que  $W$  é  $T$ -invariante seja  
 $\varphi \in W^\circ$ . Então se  $w \in W$ , temos

$$T^t(\varphi)(w) = \varphi(Tw) \\ = 0$$

Pois  $Tw \in W$  e  $\varphi \in W^\circ$ . Logo  $T^t(\varphi) \in W^\circ$   
 e logo  $W^\circ$  é  $T^t$ -invariante.

Reciprocamente suponha  $W^\circ$  é  $T$ -invariante.  
 e que  $W$  não é  $T$ -invariante. Então  
 $\exists w \in W$  tal que  $T(w) \notin W$ .

Tome base  $\{w\} \cup \mathcal{B}$  de  $V$  e defina  
 $\varphi: V \rightarrow \mathbb{R}$  para  $\varphi(Tw) = 1$  e  $\varphi(v) = 0$ ,  
 $\forall v \in \mathcal{B}$ . Como  $T(w) \notin W \Rightarrow W \subset \langle \mathcal{B} \rangle$   
 e logo  $\varphi \in W^\circ$ , porém

$(T^t \varphi)(w) = \varphi(Tw) = 1 \neq 0$ , logo  
 $T^t \varphi \notin W^0$ ; Contradição. Segue que  
 $W$  é  $T$ -invariante.

### Exercício 22)

Definitivamente se  $v \in \ker T$ , então

$$T^t Gv = G^t T^t v = G^t 0 = 0$$

logo  $Gv \in \ker T^t \Rightarrow G(\ker T^t) \subset \ker T$

Ademais disso, se  $v = Tu \in \text{Im } T$ , então

$$Gv = GTu = T(Gu)$$

logo  $Gv \in \text{Im } T^t \Rightarrow G(\text{Im } T) \subset \text{Im } T^t$

Agora, se  $v \in \text{Aut}_T(\lambda)$ ,  $Tv = \lambda v$ .:

$$T^t Gv = G^t T^t v = G^t \lambda v = \lambda Gv$$

logo  $Gv \in \text{Aut}_T(\lambda) \Rightarrow G(\text{Aut}_T(\lambda)) \subset \text{Aut}_{T^t}$

R

### Ex 23)

Seja  $W \in V$   $T$ -im, tome  $\{w_1, \dots, w_m\}$  base de  $W$  e complete-a  $\{w_1, \dots, w_m, v_{m+1}, \dots, v_n\}$  base de  $V$ . Então a matriz de  $T$  é da forma

na base  $\{w_1, \dots, w_m, v_{m+1}, \dots, v_n\}$

$$T = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & C \end{pmatrix}$$

$$\text{Dá-se que, } P_T = \begin{pmatrix} X\mathbb{I}_{d_m} - A & B \\ 0 & X\mathbb{I}_{d_{n-m}} - C \end{pmatrix}$$

Além disso, note que  $T|_W = [A]_{\mathcal{B}}$ , logo  $P_{T|_W} = D_A = \det(X\mathbb{I}_d - A)$

Uma vez que

$$P_T = \det(X\mathbb{I}_d - A) \det(X\mathbb{I}_d - C)$$

segue que  $P_{T|_W} \mid P_T$

Note que se  $T = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & C \end{pmatrix} \Rightarrow T^n = \begin{pmatrix} A^n & B \\ 0 & C^n \end{pmatrix}$

Se alguma  $B$ , logo para queir PGK[X]

$$P(T) = \begin{pmatrix} P(A) & \tilde{B} \\ 0 & P(C) \end{pmatrix}$$

Assim,

$$\begin{aligned} 0 &= m_T(T) = m_T \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & C \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} m_T(A) & \tilde{B} \\ 0 & m_T(C) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow m_T(A) = 0 \Rightarrow m_A \mid m_T \Rightarrow m_{T|_W} \mid m_T$$

## Exercício 24)

Suponha  $W$  é  $P(T)$  invariante,  $P$  é todo  $P \in K[x]$ . Tomando  $P(X) = X \in K[X]$ , temos  $P(T) = T$ , logo  $W$  é  $T$  invariante. Reciprocamente, suponha  $W$  é  $T$  invariante e seja  $w \in W$ . Então se  $P = a_0 + a_1x + \dots + a_n x^n \in K[x]$ , temos que

$$\begin{aligned} P(T)w &= (a_0 I + a_1 T + \dots + a_n T^n)w \\ &= a_0 w + a_1 T w + \dots + a_n T^n w \end{aligned}$$

Mas  $T(W) \subset W \Rightarrow T^j(w) \in W$ , isto é,  $T^j w \in W$   $\forall j = 0, 1, 2, \dots, n$ . Assim  $P(T)w \in W$  e  $W$  é  $P(T)$  invariante.  $\square$

### Exercício 34)

AF:  $\exists k \in \mathbb{N}$  tal que  $\ker(T^k) = \ker(T^{k+1})$

De fato, note que se  $v \in \ker(T^k)$ , então  $T^{k+1}v = T(T^k v) = T(0) = 0$ , logo  $v \in \ker(T^{k+1})$  e  $\ker(T^k) \subseteq \ker(T^{k+1})$

Sobre  $\ker(T^k) \subsetneq \ker(T^{k+1})$ ,

Então  $\dim \ker(T^{k+1}) > \dim \ker(T^k)$

Repetindo o argumento obtém-se que  $\ker(T^k) \subsetneq \ker(T^{k+1})$  ou então

$r = \dim \ker(T) \leq \dim \ker(T^2) \leq \dots \leq \dim \ker(T)$

Mas como  $\ker(T^k) \subseteq V, \forall k$ , temos

$\dim \ker T^k \leq n \Rightarrow$

Logo  $\exists k$ .

Note que  $V = \ker(T^k) + \text{Im}(T^k)$

para cada  $v \in V$ , temos que  $T^k v \in \text{Im}(T^k)$  e  $v - T^k v$

?

Ex 35) 

Ex 36)

De fato, por Cayley-Hamilton, sabemos que  $P_T(T) = 0$ , i.e.:  $(T - \lambda \text{Id})^n = 0$

Mas daí

$$T'^n = (\lambda \text{Id} - T)^n = (-1)^n (T - \lambda \text{Id})^n = 0$$

Logo  $T'$  é nilpotente.

Ex 37)

Seja  $B = \{a_1, a_2, \dots, a_n\}$  base de  $V$

então  $B' = \{a_2, \dots, a_n\}$  base de  $\ker(T)$ .  
(Note que  $\dim \ker(T) = n - 1 = n - \dim \text{Im}(T)$ )  
onde

$$T(a_1) = c_1 a_1 + c_2 a_2 + \dots + c_n a_n$$

Então

$$\boxed{T}^B = \begin{pmatrix} c_1 & 0 & \dots & 0 \\ c_2 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ c_n & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

- De  $c_1 = 0$ , então  $T^2 = 0$ , pois  
 $\boxed{\boxed{T}}^2 = 0$

• Pelo outro lado, se  $c_1 \neq 0$ , então é fácil ver que

$$P(x) = x^{n-1}(x - c_1)$$

E como

$$T \cdot (T - c_1 \text{Id}) = 0$$

Logo  $M_+ = x(x - c_1)$  é produto de fatores lineares e logo  $T$  é diagonalizável

Ex. 39)

a) Falsa: tome  $T = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

Então  $\det(T) = -1$ , mas  $T^2 = \text{Id}$

b)  $\forall x \in \ker(\varphi_1 - \varphi_2) \Rightarrow (\varphi_1 - \varphi_2)(x) = 0$   
 $\Rightarrow \varphi_1(x) - \varphi_2(x) = 0$   
 $\Rightarrow \varphi_1(x) = \varphi_2(x)$   
Assum  $\varphi_1(\varphi_2(x)) = \varphi_1(\varphi_1(x)) = x$   
e logo  $x \in \text{Fix}(\varphi_1 \circ \varphi_2)$   
Recíprocamente, se  $x \in \text{Fix}(\varphi_1 \circ \varphi_2)$ , então  
 $\varphi_1(\varphi_2(x)) = x \Rightarrow \varphi_1(\varphi_1(\varphi_2(x))) = \varphi_1(x)$   
Mas  $\varphi_1^2 = I \Rightarrow \varphi_2(x) = \varphi_1(x) \Rightarrow x \in \text{Fix}(\varphi_2 - \varphi_1)$

c) De fato se  $v$  é autovetor de  $\varphi$ ,  
então  
 $v = \varphi^2(v) = \varphi(\pi v) = \pi\varphi(v)$   
 $= \pi^2 v$   
 $\Rightarrow \pi^2 = 1 \Rightarrow \pi \in \{-1, +1\}$

d) Falsa:  $\varphi_1(x,y) = (y,x)$   
 $\varphi_2(x,y) = (-x,y)$

e)  
Tome  $x \in A(\varphi) \Rightarrow x = -\varphi(x)$   
Mas

$$x = \frac{x}{2} - \varphi\left(\frac{x}{2}\right)$$

$$= (\mathrm{Id} - \varphi) \left(\frac{x}{2}\right)$$

Ex 40)

a) De fato dae  $A^{-1}(AB)A = BA$ , logo  
 $AB$  e  $BA$  sõo similares etem mesmos  
 det e logo mesmo pol.

Ex 38)

Suponha que  $T^{n+1} = T$   
 Então se  $P(x) = x^{n+1} - x$ , temos  $P(T) = T$   
 $\Rightarrow P(T) = T (T^n - 1) = T (T - e^{\frac{2\pi i}{n}})(T - e^{\frac{2\pi i \cdot 2}{n}}) \dots (T - e^{\frac{2\pi i n}{n}})$   
 Como  $m_T | P(T) \Rightarrow m_T$  é produto de factores lineares  $\Rightarrow T$  é diagonalizável  
 Além disso

$$T^{n+1} = T \Rightarrow T^{2n} = T^n,$$

Reciprocamente, suponha  $T^{2n} = T^n$  e  
 $T$  é diagonalizável. Então se  
 $P(x) = x^{2n} - x^n$ ,  $P(T) = 0$   
 $= x^n(x^n - 1)$

Como  $m_T \mid P$ , e  $T$  é diagonalizado  
 segue que

$$m_T(x) = x$$

$$\text{ou } m_T(x) = (x^n - 1)$$

$$\text{ou } m_T(x) = x(x^n - 1)$$

Mas se  $m_T(x) = x \Rightarrow m_T(T) = 0 \Rightarrow T = 0$

Logo é dada que  $T^{n+1} = T$

Se  $m_T(x) = x^n - 1$ ,  $m_T(T) = 0 \Rightarrow$   
 $\Rightarrow T^n - \text{Id} = 0 \Rightarrow T^n = \text{Id}$

Logo  $T^{n+1} = T$

Finalmente, se  $m_T(x) = x(x^n - 1)$ ,  
 então

$$\begin{aligned} m_T(T) = 0 &\Rightarrow T(T^n - \text{Id}) = 0 \\ &\Rightarrow T^{n+1} = T \end{aligned}$$

□

Ex 8)

Note que  $P_B = (X-2)^2(X-1)$

Mas

$$X^k = P_B \cdot Q_k + R_k, \quad R_k = 0 \text{ ou } \deg(R_k) < 3$$

Ausum

$$\begin{aligned} B^k &= P_B(B) \cdot Q_k(B) + R_k(B) \\ &= R_k(B) \end{aligned}$$

Mas  $R_k = a_k X^2 + b_k X + c_k$

Mas

$$\begin{array}{l} 2^k = R_k(2) \\ 1^k = R_k(1) \Rightarrow \\ k2^{k-1} = R_k'(2) \end{array} \left\{ \begin{array}{l} 4a_k + 2b_k + c_k = 2^k \\ a_k + b_k + c_k = 1 \\ 4a_k + b_k = k2^{k-1} \end{array} \right.$$

Ausum

$$B^{2020} = a_{2020} B^2 + b_{2020} B + c_{2020}$$

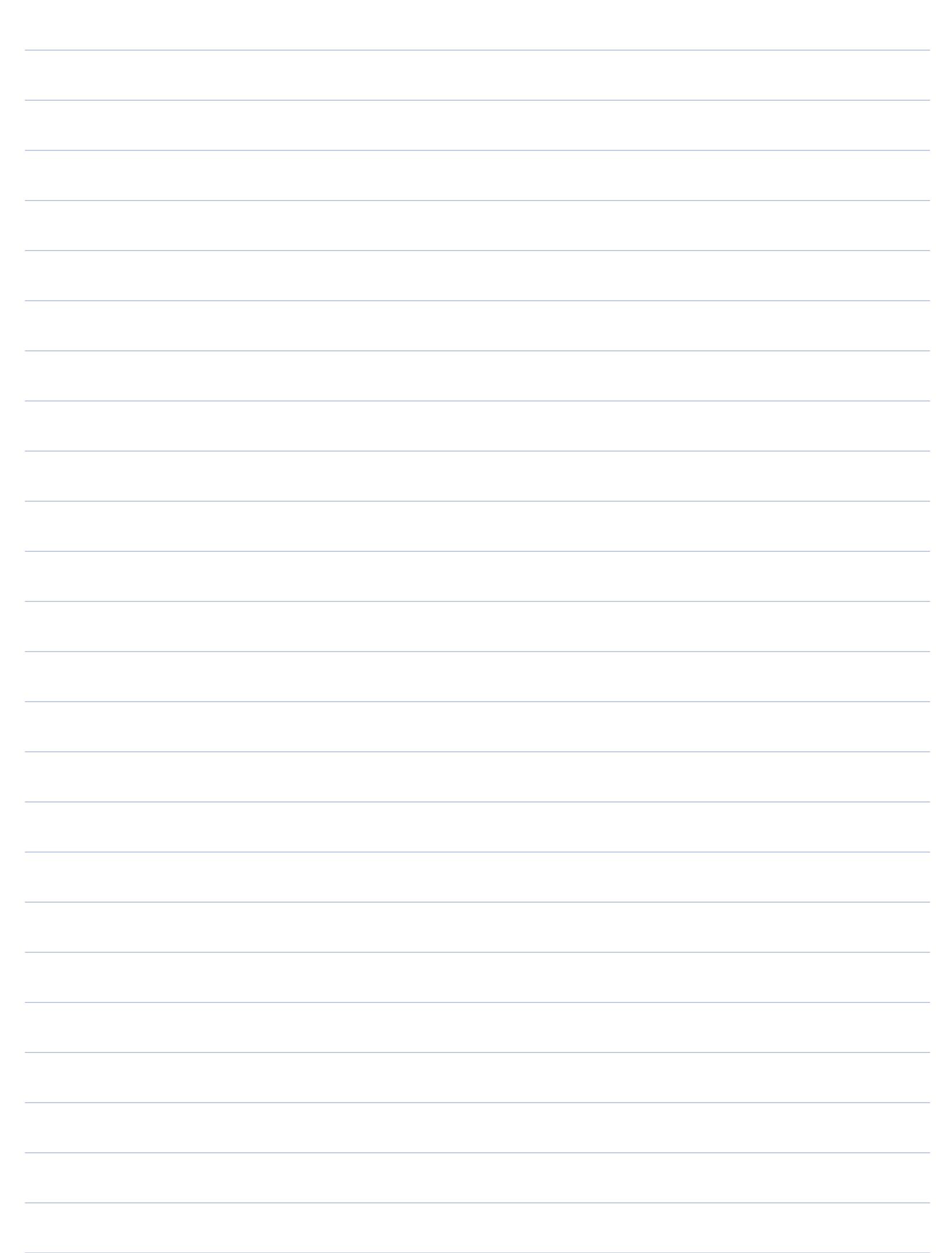
$$\begin{cases} 3a_k + b_k = 2^k - 1 \\ 4a_k + b_k = k2^{k-1} \end{cases} \Rightarrow a_k = k2^{k-1} - 2^k + 1 = 2^{k-1}(k-2) + 1$$

$$\Rightarrow b_k = (2^k - 1) - 3 \cdot 2^{k-1}(k-2) - 3 = 2^{k-1}(2 - 3(k-2)) - 4$$

$$\Rightarrow c_k = 1 - 2^{k-1}(k-2) - 1 - 2^{k-1}(2 - 3(k-2)) + 4$$

$$\Rightarrow C_k = 4 - 2^{k-1} \left( 2 - 3(k-2) + 1 \right)$$
$$= 4 - 2^{k-1} \left( 3 - 3k + 6 \right)$$
$$= 4 - 2^{k-1} (9 - 3k)$$

$$\text{Logo } B^{2020} = 2^{2019} (2018) + 1 \cdot B^2 +$$



EGB)

AF: Todo vetor não nulo é autovetor de T  
Dems)

De fato, suponha que  $\exists v \neq 0$  tal que  $Tv \neq \lambda v, \forall \lambda$ .  
Assim,  $Tv - \lambda v = 0$  é. L. I.

Complete base  $B = \{v, T\} \cup B'$  de  $V$  e  
defina  $G: V \rightarrow V$ , linear, fazendo

$$Gv = v$$

$$GT(v) = v$$

$$Gw = 0, \forall w \in B'$$

Então note que  $[G]_B^B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$

Assim

$$P_G = \begin{vmatrix} x-1 & x-1 & & & \\ 0 & x & \ddots & & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & \ddots & \\ \vdots & 0 & \ddots & x & x \\ 0 & 0 & \ddots & x & x \end{vmatrix} = (x-1)x^n$$

Mas  $M_G = (x-1)x$ , pois

$$(G - Id)G = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & & \\ 0 & -1 & & & 0 \\ \vdots & \vdots & -1 & \ddots & \\ 0 & 0 & 0 & \ddots & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$
$$= 0$$

Logo  $G$  é diagonalizável.

Porém  $GT(v) = v \neq T v = TGv$

Contradição.

Logo  $Tv = \lambda v \forall v \in V \Rightarrow T = \lambda I_d$ .  $\square$

### Ex 12)

Sejam  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$  autovalores distintos de  $S$ . Então existe base ordenada  $\mathcal{B} = \mathcal{B}_1 \cup \dots \cup \mathcal{B}_k$  de  $V$  tal que

$$[S]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \text{diag}(\lambda_1 I_{n_1}, \dots, \lambda_k I_{n_k})$$

Onde  $|B_i| = n_i$  é a dimensão do subespaço associado a  $\lambda_i$ .

Note que se  $v_j \in \text{Aut}_S(\lambda_j)$ , então

$$STv_j = TSv_j = \lambda_j T v_j$$

isto é,  $Tv_j \in \text{Aut}_S(\lambda_j)$ , ou seja,

$$T(\text{Aut}_S(\lambda_j)) \subset \text{Aut}_S(\lambda_j)$$

Isto implica que

$$[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} A_1 & & & \\ & \ddots & & 0 \\ & & \ddots & \\ 0 & & & A_k \end{pmatrix}$$

de  $A_i \in M_{n_i \times n_i}(\mathbb{K})$

Agora. Se  $V_i = \langle B_i \rangle = \text{Aut}_S(\lambda_i)$ , então  $V = V_1 \oplus \dots \oplus V_k$ .

Seja  $T_i = T|_{V_i}$ . Como  $M_T(T_i) = 0$ ,  $M_{T_i} \mid M_T$ . Mas  $T$  diagonalizável  $\Rightarrow$   $M_T$  é produto de fatores lineares  $\Rightarrow$   $M_{T_i}$  é produto de fatores lineares e logo cada  $T_i$  é diagonalizável. Seja  $B'_i$  base de  $V_i$  de autovetores de  $T_i$ . Então cada  $[T_i]_{B'_i}$  é diagonal e  $B' = B'_1 \cup \dots \cup B'_k$  é base de  $V$ .

$$[T]_{B'} = \text{diag} ([T_1]_{B'_1}, \dots, [T_k]_{B'_k})$$

é diagonal. Além disso, para cada  $x \in S$ :  $Sx = \lambda_i x \Rightarrow [S]_{B'} = [S]_{B'_i}$  se  $T$  são dia-

Nas  $\square$

Ex 16)

F  $\rightsquigarrow$  Não, pois considerando o fecho algébrico temos que  $\det(A) = \prod \lambda_j$ , autovetores de A. Mas daí  $\lambda = 3$  é autovetor

b) Sim, pois  $U \times V + U, U \times V + V$  e  $U \times V$  também se w é autovetor associado a 3  $w \perp U$  e  $w \perp V \Rightarrow w = \alpha U + \beta V$

Ex 33)

$$\exists v, T^{n-1}(v) \neq 0 \quad *$$

$$T^{n-1}(v) \in \ker T$$

$$G T(T^{n-1}(v)) - T G(T^{n-1}(v)) = T^n(v) = 0$$

$$\Rightarrow T G(T^{n-1}(v)) = 0 \Rightarrow G(T^{n-1}(v)) = \alpha T^{n-1}(v)$$

$$G T^{n-2}(v) - T G T^{n-2}(v) = T T^{n-2}(v)$$

$$\begin{aligned} & \hookrightarrow G T^{n-1}(v) - T G T^{n-2}(v) - T^{n-1}(v) = 0 \\ & \Leftarrow \alpha T^{n-1}(v) - T G T^{n-2}(v) - T^{n-1}(v) = 0 \\ & (\alpha - 1) T^{n-1}(v) - T G(T^{n-2}(v)) = 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow T \underbrace{((\alpha - 1) T^{n-2}(v) - G T^{n-2}(v))}_{\in \ker T} = 0$$

$$\Downarrow \quad \text{Eker } T \quad ?$$

$$(\alpha - 1) T^{n-2}(v) - G(T^{n-2}(v)) = \beta T^{n-1}(v)$$

$$\Rightarrow G(T^{n-2}(v)) = (\alpha - 1) T^{n-2}(v) - \beta T^{n-1}(v)$$

Assum  $[G]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} & 0 & 0 \\ & 0 & 0 \\ \ddots & \ddots & \ddots \\ & 0 & 0 \\ & \alpha-1 & 0 \\ \beta & \alpha & \end{pmatrix} \Rightarrow [G]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} \alpha & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & \ddots & \\ & & & & \alpha \end{pmatrix}$

\*  $\dim \text{Im } T = n-1$

Seja  $T' = T|_{\text{Im}(T)}$ . Como  $\ker T \subset \ker T'$ ,  
 $\dim \ker T' \leq 1 \Rightarrow \dim \text{Im } T' \geq n-2$ ,  
 logo  $T'^2 \neq 0$ .

Procedendo assim obtemos  $T^i \neq 0$ , para  $i = 1, 2, \dots, n-1$ .

Ex 14)

$$\left[ \begin{array}{c} x^3 - x^2 - x + 1 \\ -x^3 + x^2 \\ \hline -x + 1 \end{array} \right] \begin{array}{l} x-1 \\ x^2-1 \end{array}$$

Temos  $P_A = x^3 - x^2 - x + 1 \Rightarrow P_A = (x^2 + 1)(x - 1)$   
 $= (x - 1)(x + 1)(x - 1)$   
 $= (x - 1)^2(x + 1)$

a)

Logo  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_2 = -1$

Ainda:

$$\begin{pmatrix} (1 - (1+m)) & -(1+m) & -1 \\ m & 1+m & 1 \\ -m & 1-m & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

↓

$$\begin{cases} -mx - (1+m)y + z = 0 \\ mx + (1+m)y + z = 0 \\ -mx + (1-m)y + z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -(1+m)y + z = 0 \\ 2y + 2z = 0 \\ y = -z \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -2z + z = 0 \\ 2z = 0 \\ z = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow mx + (1+m)(-z) + z = 0$$

$$\Rightarrow mx = mz$$

$$\Rightarrow x = z \text{ se } m \neq 0$$

Logo  $\dim \ker \text{Aut}_2(\mathcal{I}) = 1 \text{ se } m \neq 0$   
 $= 2 \text{ se } m = 0$

b) Logo é-diag. para  $m = 0$

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

c) Para  $m=0$ , a matriz é diagonal e logo  $m_A$  é prod. de fatores lineares e logo

$$m_A = (X-1)(X+1)$$

Se para  $m \neq 0$ , como esta não é diag. claramente, temos

$$m_A = (X-1)^2(X+1) = p_A$$

## Ex 21 $\Leftarrow$ ALTERNATIVO

$\rightarrow$ :  $W^0$  é  $T^t$ -invar.  $\Rightarrow W$  é  $T$ -invar

Dado  $f \in W^0 \Rightarrow T^t(f) \in W^0$

$$\Rightarrow T^t(f)(W) = 0,$$

$$\Rightarrow f(T(W)) = 0$$

$\Rightarrow T(W) \subset \ker f, \forall f \in W^0$

$\Leftrightarrow T(W) \in \bigcap_{f \in W^0} \ker f \quad \textcircled{*} = W. : T(w)=w$

Queremos ver que

$$\bigcap_{f \in W^0} \ker f = W$$

$$\Delta w \in W \Rightarrow f(w) = 0, \forall f \in W^0$$

$$\Rightarrow w \in \bigcap \ker f$$

$$\Rightarrow w \in \bigcap_{f \in W^0} \ker f$$

$$\bullet \text{Nec } v \notin W \\ v \neq 0$$

$$\text{Nec } B' = \{w_i\} \text{ en base cb } W \subset \langle w_i; i \in I \rangle$$

$$\Rightarrow v \notin \langle w_i; i \in I \rangle$$

$$\Rightarrow B' \cup \{v\} \in L(I) \Rightarrow B' \cup \{v\} \text{ es una base de } V$$

Considera  $f: V \rightarrow K \Rightarrow f \circ W^0$  e  $v \notin \ker f$

$$v_1 \mapsto 1 \\ w_i \mapsto 0 \\ v_j \mapsto 0 \Rightarrow v \notin \bigcap_{f \in W^0} \ker f$$

$$\Rightarrow W^c \subset \left( \bigcap_{f \in W^o} \ker f \right)^c$$

$$\Rightarrow \bigcap_{f \in W^o} \ker f \subset W$$

$$\Leftrightarrow W = \bigcap_{f \in W^o} \ker f \quad (*)$$

Ex 40)

d) Suponha  $n > m$

Sejam

$$A \in M_{n \times m}(\mathbb{C}), B \in M_{m \times n}(\mathbb{C})$$

Defina

$$\tilde{A} = (A : 0)_{n \times n} \quad \tilde{B} = \begin{pmatrix} B \\ \dots \\ 0 \end{pmatrix}_{n \times n}$$

Dai sabemos que  $P_{\tilde{A}} \tilde{B} = P_{\tilde{B}} \tilde{A}$   
Mas

$$P_{\tilde{A}} \tilde{B} = \det(xI_n - \tilde{A} \tilde{B}) = P_{AB}$$

Por

$$\tilde{B} \tilde{A} = \underbrace{\begin{pmatrix} BA^T & 0 \\ 0 & 0_{n-m} \end{pmatrix}}_n$$

$$\text{Mas } P_{\tilde{B}\tilde{A}} = X^{n-m} P_{BA}$$

Assum

$$P_{AB} = X^{n-m} P_{BA}$$

$$\Rightarrow X^m P_{AB} = X^n P_{BA}$$

(\*) Ex 35) Considere  $T: \mathcal{P}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}(\mathbb{R})$   
 $p(t) \mapsto t \cdot p(t)$

$$W_2 = \{ p \in \mathcal{P}(\mathbb{R}):$$

Deja  $S = \{ n \in \mathbb{N}: \exists p \in W_2 \text{ tq } \deg(p) = n \}$   
Logo,  $\exists q \in W_2$  de menor grau

$$\text{Logo } \exists p \in W_2 \text{ tq}$$

$$X \cdot p = T_2(p) = q$$

$$\Rightarrow \deg(p) + 1 = \deg(q)$$

$$\Rightarrow \deg(p) < \deg(q) \rightarrow \leftarrow$$

Temos  $T_2: W_2 \rightarrow W_2$  é invertível,  $T_2 \neq 0$

Seja  $s = \min \left\{ \begin{array}{l} \text{1º coordenada nula de} \\ f \in W_2 \end{array} \right\}$

Seja  $q \in W_2$  tal que a  $s$ -ésima coord. de  $T_2 q$  é nula. Então se

$$Tu = q$$

$\Rightarrow s-1$ -ésima posição de  $u$  sera nula, contradigindo com a minimalidade de  $q$ .  $\square$