

### 5.3- MUDANÇA DE BASE

Sejam A e B bases de um espaço vetorial V. O papel da matriz de mudança de base, representada por  $[I]_B^A$ , como já foi visto, é transformar as componentes de um vetor v na base A em componentes do mesmo vetor v na base B. O problema para os espaços de mesma dimensão é análogo.

Observações: 1- A matriz  $[I]_B^A$  é também conhecida como matriz de transição de A para B.

2- A matriz  $[I]_B^A$  é, na verdade, a matriz do operador linear identidade.

$$\begin{aligned} I: V &\rightarrow V \\ v &\rightarrow v \end{aligned}$$

3- A matriz  $[I]_B^A$ , por transformar os vetores linearmente independentes da base A nos vetores linearmente independentes da base B, é inversível.

$$\begin{aligned} \text{Considere} \quad & [v]_B = [I]_B^A [v]_A \\ \text{pode-se obter} \quad & [v]_A = ([I]_B^A)^{-1} [v]_B \\ \text{logo} \quad & ([I]_B^A)^{-1} = [I]_A^B \end{aligned}$$

isto é, a inversa da matriz mudança de base de A para B é a matriz-mudança de base de B para A.

Ex.: Sejam as bases  $A = \{v_1, v_2\}$  e  $B = \{w_1, w_2\}$  do  $\mathbb{R}^2$ , onde  $v_1 = (2, -1)$ ,  $v_2 = (-1, 1)$  e  $w_1 = (1, 0)$ ,  $w_2 = (2, 1)$ .

a) Determinar a matriz mudança de base da A para B.

b) Utilizar a matriz  $[I]_B^A$  para calcular  $[v]_B$  sabendo que  $[v]_A = \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix}$ .

c) Verificar que  $[v]_A = ([I]_B^A)^{-1} [v]_B$ .

### 5.3.1- Outra Forma de Determinação da Matriz-Mudança de Base

Lembrando o que foi visto sobre composta de transformações lineares e levando em conta que a matriz  $[I]_B^A$ , por transformar os vetores linearmente independentes da base A nos vetores linearmente independentes da base B, é inversível, então temos que:

$$[I]_B^A = [I \circ I]_B^A = [I]_B^C \quad [I]_C^A = ([I]_C^B)^{-1} \quad [I]_C^A = B^{-1} \cdot A$$

Ex.: Para as bases do exemplo anterior determine a matriz mudança de base da A para B, desta outra forma.

## 5.4- MATRIZES SEMELHANTES

Def.: Seja  $T: V \rightarrow V$  um operador linear. Se  $A$  e  $B$  são bases de  $V$  e  $[T]_A$  e  $[T]_B$  as matrizes que representam o operador  $T$  nas bases  $A$  e  $B$ , respectivamente. As duas matrizes  $[T]_A$  e  $[T]_B$  são consideradas semelhantes se existe uma matriz inversível  $M$  tal que

$$[T]_B = M^{-1} \cdot [T]_A \cdot M$$

onde  $M$  é a matriz  $[I]_A^B$ , ou seja, a matriz-mudança de base de  $B$  para  $A$ .

De fato: Pelo conceito de matriz de uma transformação linear, tem-se

$$[T(v)]_A = [T]_A \cdot [v]_A \quad (1)$$

$$\text{e } [T(v)]_B = [T]_B \cdot [v]_B \quad (2)$$

sendo  $[I]_A^B$  a matriz-mudança de base de  $B$  para  $A$ , vem

$$[v]_A = [I]_A^B [v]_B \quad \text{e} \quad [T(v)]_A = [I]_A^B [T(v)]_B$$

substituindo  $[v]_A$  e  $[T(v)]_A$  na equação (1), resulta

$$[I]_A^B [T(v)]_B = [T]_A [I]_A^B [v]_B$$

como a matriz  $[I]_A^B$  é inversível, então

$$[T(v)]_B = ([I]_A^B)^{-1} [T]_A [I]_A^B [v]_B$$

comparando essa igualdade com a equação (2), conclui-se

$$[T]_B = ([I]_A^B)^{-1} [T]_A [I]_A^B$$

Fazendo  $([I]_A^B)^{-1} = M$ , a relação fica

$$[T]_B = M^{-1} \cdot [T]_A \cdot M$$

5.4.1- **Propriedade:** As matrizes semelhantes  $[T]_A$  e  $[T]_B$  possuem o mesmo determinante.

De fato: De

$$[T]_B = M^{-1} \cdot [T]_A \cdot M, \text{ temos:}$$

$$\begin{aligned} M \cdot [T]_B &= [T]_A \cdot M \\ \det M \cdot \det [T]_B &= \det [T]_A \cdot \det M \\ \det [T]_B &= \det [T]_A \end{aligned}$$

Exemplos:

1- Sejam  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  um operador linear e as bases  $A = \{(3, 4), (5, 7)\}$  e  $B = \{(1, 1), (-1, 1)\}$  e seja

$$[T]_A = \begin{bmatrix} -2 & 4 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$$

a matriz de  $T$  na base  $A$ . Calcule  $[T]_B$  pela relação:  $[T]_B = M^{-1} \cdot [T]_A \cdot M$ .

2- Seja o operador linear  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , definido por:  $T(x, y) = (2x + 9y, x + 2y)$ . Determinar  $[T]$ , matriz canônica de  $T$ , e a seguir utilizar a relação:  $[T]_B = M^{-1} \cdot [T]_A \cdot M$  para transformá-la na matriz  $T$  na base:  $B = \{(3, 1), (-3, 1)\}$ .

## Exercícios

1- A seguir são dados operadores lineares  $T$  em  $\mathbb{R}^2$  e em  $\mathbb{R}^3$ . Verificar quais são inversíveis e, nos casos afirmativos, determinar uma fórmula para  $T^{-1}$ .

- a)  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(x, y) = (3x - 4y, -x + 2y)$
- b)  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(x, y) = (x - 2y, -2x + 3y)$
- c)  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(x, y) = (2x - y, -4x + 2y)$
- d)  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tal que  $T(x, y, z) = (x - y + 2z, y - z, -2x + y - 3z)$

2- Mostre que o operador linear, no  $\mathbb{R}^3$ , definido pela matriz  $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 5 & 7 \end{bmatrix}$  não é inversível.

Determinar  $v \in \mathbb{R}^3$  tal que  $T(v) = (6, 9, 15)$ .

3- Verificar se o operador linear  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ , definido por  $T(1, 0, 0) = (2, -1, 0)$ ,  $T(0, -1, 0) = (-1, -1, -1)$  e  $T(0, 3, -1) = (0, 1, 1)$  é inversível e, em caso afirmativo, determinar  $T^{-1}(x, y, z)$ .

4- No plano uma rotação de  $\pi/3$  radianos é seguida de uma reflexão em torno do eixo dos  $y$ . Determine a inversa da transformação definida.

5- Sabendo que:  $[I]_B^A = \begin{bmatrix} -1 & 4 \\ 4 & -11 \end{bmatrix}$  e  $B = \{(3, 5), (1, 2)\}$ , determinar a base  $A$ .

6- Considere as seguintes bases do  $\mathbb{R}^3$ ,  $A = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$  e  $B = \{(1, 0, -1), (0, 1, -1), (-1, 1, 1)\}$ .

- a) Determinar a matriz  $[I]_B^A$ .
- b) Utilizar a matriz obtida no item (a) para calcular  $v_B$ , sendo  $v_A = (1, 2, 3)$ .
- c) Determinar a matriz  $[I]_A^B$ .

7- Em relação aos operadores dados, determinar primeiramente a matriz de  $T$  na base  $A$  e, a seguir, utilizar a relação entre matrizes semelhantes para calcular a matriz de  $T$  na base  $B$ .

- a)  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(x, y) = (x + 2y, -x + y)$ ,  $A = \{(-1, 1), (1, 2)\}$  e  $B = \{(1, -3), (0, 2)\}$ .
- b)  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tal que  $T(x, y, z) = (x - 2y - 2z, y, 2y + 3z)$ ,  $A$  é canônica e  $B = \{(0, 1, -1), (1, 0, 0), (-1, 0, 1)\}$ .

## RESPOSTAS

1- a)  $T^{-1}(x, y) = (x + 2y, x/2 + 3y/2)$ ; b)  $T^{-1}(x, y) = (-3x - 2y, -2x - y)$ ; c)  $T$  não é inversível. d)  $T$  não é inversível. 2-  $v = (z, 3 - 2z, z)$ ,  $z \in \mathbb{R}$ . 3-  $T^{-1}(x, y, z) = (-y + z, -2x - 4y + 7z, x + 2y - 3z)$ . 4-  $T^{-1}(x, y) = (-x/2 + \sqrt{3}y/2, \sqrt{3}x/2 + y/2)$ . 5-  $A = \{(1, 3), (1, -2)\}$ . 6- a)  $\begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ ; b)  $v_B = (7, -4, 6)$ ; c)  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$ . 7-  $[T]_A = \begin{bmatrix} 0 & -3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ ,  $[T]_B = \begin{bmatrix} -5 & 4 \\ -19/2 & 7 \end{bmatrix}$ ; b)  $[T]_A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 3 \end{bmatrix}$ ,  $[T]_B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ .