#### Universidade Federal do Rio Grande



Geferson Lucatelli Aplicação dos Autovalores e Autovetores

#### Introdução

- Veremos nessa apresentação duas aplicações de autovalores e autovetores;
- Aplicação em genética;
- Aplicação em massas acopladas;
- Os autovalores e autovetores são de extrema importância em muitos outos fenômenos físicos.

### Aplicação em Genética

- Um par de genes dá uma certa característica hereditária;
- ightharpoonup A e  $a \longrightarrow AA$ , Aa, aa;
- Aplicação na evolução de uma certa plantação de plantas de um agricultor
- ▶ O agricultor inicialmente tem uma quantidade igual de plantas, do gene AA, Aa aa,  $\sigma_o$ ,  $\xi_o$  e  $\phi_o$  respectivamente;

- Designamos:
- σ<sub>n</sub> sendo a fração de plantas do genótipo AA na geração n;
- ξ<sub>n</sub> sendo a fração de plantas do genótipo Aa na geração n;
- φ<sub>n</sub> sendo a fração de plantas do genótipo aa na geração n;

- O cruzamento que o agricultor quer fazer é que cada tipo de planta se fertilize com o mesmo tipo que é;
- A tabela 1 mostra a probabilidade dos cruzamentos;
- Se AA recebe dele mesmo, o resultado é AA. O mesmo ocorre para aa
- Agora se Aa recebe de Aa o reultado é, ou uma chance em quatro de ser aa ou AA ou duas em quatro de ser Aa;

Genótipo	AA - AA	AA — Aa	AA — aa	Aa — Aa	Aa — aa	aa — aa
AA	1	$\frac{1}{2}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0
Aa	0	<u>1</u>	1	1/2	1/2	0
aa	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{2}$	1

Table: 1

Resumindo essas funções temos

$$\begin{cases}
\sigma_{n} = \sigma_{n-1} \\
\xi_{n} = \frac{1}{4}\sigma_{n-1} + \frac{1}{2}\xi_{n-1} + \frac{1}{4}\phi_{n-1} \\
\phi_{n} = \phi_{n-1}
\end{cases}$$
 $n = 1, 2, 3, ...$  (1)

- Operações matriciais:
- Um vetor coluna armazena os termos  $\sigma_n$ ,  $\xi_n$  e  $\phi_n$ , da forma

$$\mathbf{x}^{(n)} = \begin{bmatrix} \sigma_n \\ \xi_n \\ \phi_n \end{bmatrix} \tag{2}$$

um outro vetro coluna armazena os termos em n-1 da forma

$$\mathbf{x}^{(n-1)} = \begin{bmatrix} \sigma_{n-1} \\ \xi_{n-1} \\ \phi_{n-1} \end{bmatrix}$$
 (3)

 O termos númericos formam uma matriz das probabilidades

$$M = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{4} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{4} & 1 \end{bmatrix} \tag{4}$$

Logo, a expressão geral é

$$\mathbf{x}^{(n)} = M\mathbf{x}^{(n-1)} \tag{5}$$

que é igual a

$$\mathbf{x}^{(n)} = M\mathbf{x}^{(n-1)} = M^2\mathbf{x}^{(n-2)} = \dots = M^n\mathbf{x}^{(0)}$$
 (6)



Se encontrarmos  $M^n$  encontramos  $x^n$ , para isso precisamos diagonalizar a matriz M,

$$D = P^{-1}MP \longrightarrow D^n = P^{-1}M^nP \tag{7}$$

ou

$$M^n = PD^n P^{-1} \tag{8}$$

onde P é uma matriz invertível e diagonaliza M;

 Precisamos encontrar os autovalores e autovetores para a diagonalização.

Utilizamos

$$(M - \lambda I)\mathbf{x} = 0 \tag{9}$$

► Então segue que

$$\begin{vmatrix} 1 - \lambda & \frac{1}{4} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} - \lambda & 0 \\ 0 & \frac{1}{4} & 1 - \lambda \end{vmatrix} = 0$$
 (10)

$$(1-\lambda)(1/2-\lambda)(1-\lambda)=0$$

e obtemos

$$\begin{cases} \lambda_1 = 1 \\ \lambda_2 = 1 \\ \lambda_3 = \frac{1}{2} \end{cases} \tag{11}$$

- A matriz P é formada pelos vetores coluna p<sub>1</sub>, p<sub>2</sub> e p<sub>3</sub>, e cada um é um autovetor;
- Dois autovalores são repetidos, e resultam em várias possíveis soluções. Mas podemos escolher dois autovetores linearmente independentes dessas possíveis soluções que são

$$\mathbf{p}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{p}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \tag{12}$$

E para λ<sub>3</sub>

$$\mathbf{p}_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \tag{13}$$

Portanto

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}. \tag{14}$$

▶ A inversa de P é A inversa de P é

$$P^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 1\\ 1 & \frac{1}{2} & 0\\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}. \tag{15}$$

- ▶ Da expressão geral tiramos  $\mathbf{x}^{(n)} = M^n \mathbf{x}^0 = PD^n P^{-1} \mathbf{x}^0$ ;
- ► A matriz *D* é a matriz diagonal dos auto valores, e já elevando-a a *n* temos

$$D^{n} = \begin{bmatrix} 1^{n} & 0 & 0 \\ 0 & 1^{n} & 0 \\ 0 & 0 & (\frac{1}{2})^{n} \end{bmatrix}$$
 (16)

E assim

$$\mathbf{x}^{(n)} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & (\frac{1}{2})^n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 1 \\ 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_n \\ \xi_n \\ \phi_n \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} - (\frac{1}{2})^{n+1} & 0 \\ 0 & (\frac{1}{2})^{n} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} - (\frac{1}{2})^{n+1} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_{o} \\ \xi_{o} \\ \phi_{o} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_{n} \\ \xi_{n} \\ \phi_{n} \end{bmatrix}$$
(17)

 Agora obtemos as fórmulas recurssivas para a evolução da população das plantas

$$\sigma_n = \sigma_o + \xi_o \left\{ \frac{1}{2} - \left(\frac{1}{2}\right)^{n+1} \right\} \tag{18}$$

$$\xi_n = \xi_o \left(\frac{1}{2}\right)^n \tag{19}$$

$$\phi_n = \phi_o + \xi_o \left\{ \frac{1}{2} - \left( \frac{1}{2} \right)^{n+1} \right\}.$$
(20)

► Tomando o limite das últimas três equações para *n* indo para infinito, temos o seguinte:

$$\lim_{n \to \infty} \xi_n = \lim_{n \to \infty} \xi_o \left(\frac{1}{2}\right)^n = 0 \tag{21}$$

$$\lim_{n \to \infty} \sigma_n = \lim_{n \to \infty} \left[ \sigma_o + \xi_o \left\{ \frac{1}{2} - \left( \frac{1}{2} \right)^{n+1} \right\} \right] = \sigma_o + \frac{\xi_o}{2} \quad (22)$$

$$\lim_{n\to\infty} \phi_n = \lim_{n\to\infty} \left[ \phi_o + \xi_o \left\{ \frac{1}{2} - \left( \frac{1}{2} \right)^{n+1} \right\} \right] = \phi_o + \frac{\xi_o}{2} \quad (23)$$

 Essas últimas duas equações mostram que o genotipo Aa desaparece, e permanece apenas AA e aa em proporções iguais;

- Consideremos um problema de duas massas acopladas;
- ▶ Presas a três molas, de constantes elásticas, k<sub>1</sub>, k<sub>2</sub> e k<sub>3</sub>;

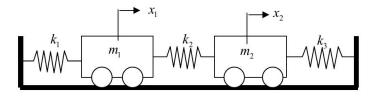


Figure: 1

 Considerando o sentido positivo para a direita, aplicando a segunda lei de Newton, têm-se as equações

$$m_1\ddot{x}_1 = k_1x_1 + k_2x_2 - k_2x_2$$

$$m_1\ddot{x}_1 = (k_1 + k_1)x_1 - k_2x_2$$

$$m_2\ddot{x}_2 = k_3x_2 + k_2x_2 - k_2x_1$$

$$m_2\ddot{x}_2 = (k_2 + k_3)x_2 - k_2x_1$$

е

$$\begin{cases}
 m_1 \ddot{x}_1 = (k_1 + k_1)x_1 - k_2 x_2 \\
 m_2 \ddot{x}_2 = (k_2 + k_3)x_2 - k_2 x_1
\end{cases}$$
(24)

A equação geral de um ocilador sem interferência de qualquer força externa é  $m\ddot{x} + kx = 0$  e sua solução é da forma

$$x(t) = A\cos(\omega t) + B\sin(\omega t)$$
 (25)

 Aplicando isso para a equação (24), temos duas soluções idêntico a (25) do tipo

$$x(t)_1 = A\cos(\omega t) + B\sin(\omega t)$$
 (26)

$$x(t)_2 = C\cos(\omega t) + D\sin(\omega t) \tag{27}$$

### Massas Acopladas

▶ Derivando duas vezes cada equação e substituindo  $\ddot{x}(t)_1$ ,  $\ddot{x}(t)_2$ ,  $x(t)_1$  e  $x(t)_2$  na equação (24) temos

$$\begin{cases}
 m_1 \omega^2 A = -(k_1 + k_2)A + k_2 C \\
 m_1 \omega^2 B = -(k_1 + k_2)B + k_2 D \\
 m_2 \omega^2 C = k_2 A - (k_3 + k_2)C \\
 m_2 \omega^2 D = k_2 B - (k_3 + k_2)D
\end{cases} (28)$$

► Esse conjunto de expressões pode ser escrito em forma matricial e por simplicidade vamos fazer  $m_1 = m_2 = m$ .

### Massas Acopladas

$$\begin{bmatrix} -(k_1+k_2) & 0 & k_2 & 0\\ 0 & -(k_1+k_2) & 0 & k_2\\ k_2 & 0 & -(k_2+k_3) & 0\\ 0 & k_2 & 0 & (k_2+k_3) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A\\ B\\ C\\ D \end{bmatrix}$$

$$= m\omega^2 \begin{bmatrix} A\\ B\\ C\\ D \end{bmatrix}$$
(29)

• Percebemos que o autovalor da matriz é  $\lambda = m\omega^2$ .

#### Massas Acopladas

 Para encontrarmos os autovalores e autovetores de uma matriz, devemos utilizar um operador representado por uma matriz, que é escrito em uma dada base. A forma é a seguinte

$$Mx = \lambda x \tag{30}$$

o escalar  $\lambda$  é um auto valor de A e x é um autovalor de M;

- ► Comparando com o que obtemos na equação (29), temos que M é a matriz de acoplamento das massas e x é  $(A,B,C,D)^T$ .
- Podemos reescrever essa última expressão da forma

$$Mx - \lambda Ix = x(M - \lambda I) \tag{31}$$

em que l é a matriz identidade;



- ► Uma solução de nosso problema é a solução trivial x=0, A = B = C = D = 0, mas não queremos isso;
- A solução que queremos é algum autovetor não nulo de M – λI;
- Existirão certas frequências de ocilação que o sistema deverá respeitar, e a cada frequência estará relacionado um autovetor.
- Lembrando, o autovalor é  $\lambda = m\omega^2$ , mas não é único, pois existem certas frequências  $\omega$  de ocilação;

 Essas frequências são calculadas fazendo o descriminante da matriz abaixo

$$\begin{bmatrix} -(k_1+k_2)-m\omega^2 & 0 & k_2 & 0\\ 0 & -(k_1+k_2)-m\omega^2 & 0 & k_2\\ k_2 & 0 & -(k_2+k_3)-m\omega^2 & 0\\ 0 & k_2 & 0 & (k_2+k_3)-m\omega^2 \end{bmatrix} = 0$$
(32)

e igualando-o a zero e encontrando  $\omega$ ;

Usando o software Mathematica, foi obtido quatro frequências possíveis de ocilação, portanto quatro autovalores e consequentemente quatro autovetores. As frequências são as seguintes:

$$\omega_1 = -\frac{\sqrt{-k_1 - 2k_2 - k_3 + \sqrt{(k_1 - k_3)^2 + 4k_2^2}}}{\sqrt{2m}}$$
 (33)

$$\omega_2 = \frac{\sqrt{-k_1 - 2k_2 - k_3 + \sqrt{(k_1 - k_3)^2 + 4k_2^2}}}{\sqrt{2m}}$$
 (34)

$$\omega_3 = -\frac{\sqrt{-k_1 - 2k_2 - k_3 - \sqrt{(k_1 - k_3)^2 + 4k_2^2}}}{\sqrt{2m}}$$
 (35)

$$\omega_4 = \frac{\sqrt{-k_1 - 2k_2 - k_3 - \sqrt{(k_1 - k_3)^2 + 4k_2^2}}}{\sqrt{2m}}$$
 (36)

- As quatro frequências anteriores são imaginárias para quaisquer valores de k<sub>1</sub>, k<sub>2</sub> e k<sub>3</sub>, e isso era esperado;
- Por simplicidade, podemos dizer que os autovalores são os  $\omega$  e não mais  $\lambda = m\omega^2$  para cada  $\omega$ ;

- Para cada autovalor desses existe um autovetor relacionado;
- Novamente usando o Mathematica, os autovalores obtidos foram

$$\mathbf{x}_{1} = \left\{0, -\frac{k_{1} - k_{3} + \sqrt{(k_{1} - k_{3})^{2} + 4k_{2}^{2}}}{2k_{2}}, 0, 1\right\}$$
(37)

$$\mathbf{x}_{2} = \left\{ -\frac{k_{1} - k_{3} + \sqrt{(k_{1} - k_{3})^{2} + 4k_{2}^{2}}}{2k_{2}}, 0, 1, 0 \right\}$$
 (38)

$$\mathbf{x}_{3} = \left\{0, -\frac{k_{1} - k_{3} - \sqrt{(k_{1} - k_{3})^{2} + 4k_{2}^{2}}}{2k_{2}}, 0, 1\right\}$$
(39)

e

$$\mathbf{x}_4 = \left\{ -\frac{k_1 - k_3 - \sqrt{(k_1 - k_3)^2 + 4k_2^2}}{2k_2}, 0, 1, 0 \right\}$$
 (40)

 A solução do problema agora está completa, ele pode ocilar de quatro maneiras distintas, e depende das constantes elásticas das molas;

- http: //astro.physics.ncsu.edu/urca/course\_files/Lesson10/index.h
- Howard Anton e Chris Rorres, Álgebra Linear com Aplicacoes, 8ed, Editora Bookman, Porto Alegre, 2001.