

1) Matriz de transformação linear:

def: seja E com base $B = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$, F com base $B' = \{f_1, \dots, f_p\}$ e T linear de E em F . A matriz

$[T]_{BB'}$ é matriz de $M_{p,n}(\mathbb{R})$ cuja a primeira coluna são as coordenadas de $T(e_1)$ na base B' , a segunda coluna é coluna das coordenadas de $T(e_2)$ na base B' , etc. Assim, vale a fórmula:

se $u \in E$ e $[u]_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ é a coluna das coordenadas de u em B ;

se $v \in F$ e $[v]_{B'} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_p \end{pmatrix}$ é a coluna das coordenadas de v em B' , então:

$$v = T(u) \Leftrightarrow [v]_{B'} = [T]_{BB'} \cdot [u]_B$$

$$[T(u)]_{B'} = [T]_{BB'} \cdot [u]_B$$

"o vetor u sofre uma transformação e ainda é representado na base B' ".

Obs: se T for operador em E ($T: E \rightarrow E$) é comum escrever $B' = B$. Escreve-se $[T]_B = [T]_{BB}$

Obs²: não confundir coordenadas com o vetor

proposição:

(1) Sejam T, U de E em F , B base de E , B' base de F . Então:

$$\begin{aligned} [T+U]_{BB'} &= [T]_{BB'} + [U]_{BB'} \\ [\lambda T]_{BB'} &= \lambda [T]_{BB'} \end{aligned}$$

(2) Seja $T: E \rightarrow F$, $U: F \rightarrow G$ lineares.

Sejam B base de E , B' base de F e B'' base de G .

$$[U \circ T]_{BB''} = [U]_{B'B''} \cdot [T]_{BB'}$$

(3) Se $T: E \rightarrow E$ e B base de E escreve-se $T^n = T \circ T \circ T \circ \dots \circ T$ ($T^0 = \text{id}_E$) então:

$$[T^n]_B = ([T]_B)^n$$

Obs: se T for operador em E ($T: E \rightarrow E$) é comum $B' = B$.

Escreve-se $[T]_B = [T]_{BB}$

Obs: seja $T: E \rightarrow E'$, com $B = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ base de E e $C = \{f_1, f_2, \dots, f_m\}$ base de E' . Dado $M = [T]_{BC} = \begin{pmatrix} g_1 & h_1 & j_1 \\ g_2 & h_2 & j_2 \\ g_3 & h_3 & j_3 \end{pmatrix}$, para achar o núcleo devemos jogar

$$\begin{pmatrix} g_1 & h_1 & j_1 \\ g_2 & h_2 & j_2 \\ g_3 & h_3 & j_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = 0 \quad \hookrightarrow u \in E \text{ na base } B$$

Assim temos um sistema linear homogêneo de forma que sua resolução resultará em $\ker T$.

Para achar a imagem, basta achar os vetores l.i. (pode ser necessário escalar) de $\text{Im } T = [T(e_1), T(e_2), T(e_3)] = [(g_1, g_2, g_3)_C, (h_1, h_2, h_3)_C (j_1, j_2, j_3)_C]$.

2) Fórmulas de mudança de base:

$$\bullet [u]_B = M_{CB} \cdot [u]_C = [u]_B = M_{CB}^{-1} [u]_C$$

matriz em que as colunas são os vetores da base C escritos na base B

$$\bullet [T]_{B'} = M_{B'B} \cdot [T]_B \cdot M_{BB'} = M_{BB'}^{-1} [T]_B \cdot M_{BB'}$$

def: sejam A, B duas matrizes de ordem n . A e B são semelhantes ($A \sim B$) $\Leftrightarrow \exists P$ inversível de ordem n tq. $B = P^{-1} A P$.

Obs: duas matrizes que representam o mesmo operador em bases diferentes são semelhantes

Obs: se A e B são semelhantes $\Rightarrow \det A = \det B$.

3) Operadores e Matrizes inversíveis

$$\begin{aligned} \text{def:} \quad &\text{seja } T: E \rightarrow E' \text{ linear. } T \text{ é inversível} \Leftrightarrow \\ &\Leftrightarrow T \text{ é bijetora.} \Leftrightarrow \forall v \in E', \exists \text{ único } u \in E \text{ tq. } T(u) = v \\ &\Leftrightarrow \exists T^{-1}: E' \rightarrow E \text{ tq. } T^{-1}(v) = u \text{ único.} \quad \text{tq. } T(u) = v \end{aligned}$$

$$\begin{cases} T \circ T^{-1} = T(T^{-1}(v)) = T(u) = v = \text{id}_E \\ T^{-1} \circ T = T^{-1}(T(u)) = T^{-1}(v) = u = \text{id}_E \end{cases}$$

def: $A \in M_{n,n}(\mathbb{R})$ é inversível $\Leftrightarrow \exists B \in M_{n,n}(\mathbb{R})$ tq. $AB = BA = \text{id}_n$ (B é a matriz inversa de A , ou seja, $A^{-1} = B$).

Proposição: seja T operador em E de $\dim < \infty$. T é inversível

$\Leftrightarrow [T]_B$ é inversível para uma base B de E \Leftrightarrow

$\Leftrightarrow [T]_B$ é inversível para qualquer base de E .

Obs: $[T^{-1}]_B = ([T]_B)^{-1}$

Proposição: T é inversível $\Leftrightarrow \det [T]_B \neq 0$, B base de E .

Obs: seja E com produto interno e $\dim n$. Seja Y ser de $\dim p$. Seja T operador definido por $T(u) = \text{proj}_Y u$.

Então existe B base de E tq $[T]_B = \begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \}_{n-p}$

De fato é só escolher $B = \underbrace{\{e_1, \dots, e_p\}}_{\in Y} \cup \underbrace{\{e_{p+1}, \dots, e_n\}}_{\in Y^\perp}$

4) Autovalores e Autovetores

def: $M \in M_n(\mathbb{R})$ é diagonal se as entradas não nulas ficam na diagonal principal.

def: seja E ev e T operador em E .

(1) um vetor $x \in E$ é autovetor de T , se $x \neq 0$ e se $\exists h \in \mathbb{R}$ tal que $T(x) = hx$ (x é autovetor de T , de autovetor h).

(2) um real h é autovetor de T , se $\exists x \in E$, $x \neq 0$ tal que $T(x) = hx$ (h é autovetor de T , de autovetor de x .)

Obs: cada autovetor só tem um único autovetor associado mas um autovetor pode ter mais de um autovetor.

Obs: $[T]_B$ é diagonal $\Leftrightarrow B$ é base de autovetores

def: seja E ev, T operador em E , $h \in \mathbb{R}$. Chamamos de $V(h)$ o sev E definido por:

$$V(h) = \{u \in E : T(u) = hu\} = \left\{ \begin{array}{l} \text{autovetores de } T \\ \text{de autovetores de } h \end{array} \right\} \cup \{0\}$$

Obs:

(1) $V(h)$ é sev de E

(2) $V(h) = \ker(T - hI_E)$

(3) h é autovetor $\Leftrightarrow V(h) \neq \{0\}$

(4) $V(0) = \ker T$ (se 0 não é autovetor então T é inversível pois $\ker T = \{0\}$).

def: seja $A \in M_n(\mathbb{R})$. O polinômio característico de A é $p_A(\lambda) = \det(A - \lambda I)$

Proposição: seja T operador em E de $\dim n$, B base de E e $A = [T]_B$. Então λ é autovetor de T \Leftrightarrow λ é raiz de p_A .

Corolário:

\Rightarrow se $A \in M_n(\mathbb{R})$ então A tem no máximo n autovetores \Rightarrow se T é operador em E , $\dim E = n$, então T tem no máximo n autovetores.

Proposição: $A \sim B \Rightarrow$ tem o mesmo polinômio característico, logo mesmos autovetores (mas não os mesmos autovetores).

5) Diagonalização:

def: seja T operador em E de $\dim n$. T é diagonalizável $\Leftrightarrow \exists B$ base tq. $[T]_B$ diagonalizável $\Leftrightarrow \exists B$ base tq $[T]_B$ diagonal $\Leftrightarrow \exists B$ base de autovetores para T .

Seja $A \in M_n(\mathbb{R})$. A é diagonalizável $\Leftrightarrow T$ é diagonalizável, onde T é algum operador tal que $[T]_B = A$ em alguma base B $\Leftrightarrow A$ é semelhante a uma matriz diagonal $\Leftrightarrow A = P^{-1}DP$ para alguma D diagonal, P inversível.

Proposição: seja T operador em E de $\dim n$. Autovetores em \mathbb{R} 's diferentes são sempre li. Ou seja, se h_1, \dots, h_p são autovetores de T , então $V(h_1) \oplus \dots \oplus V(h_p)$ é direta.

Em particular T é diagonalizável $\Leftrightarrow E = V(h_1) \oplus \dots \oplus V(h_n)$ $\Leftrightarrow n = \dim(V(h_1)) + \dots + \dim(V(h_n))$.

Obs: se D é diagonal, $D = \begin{pmatrix} h_1 & 0 \\ 0 & h_n \end{pmatrix}$ então $D^k = \begin{pmatrix} h_1^k & 0 \\ 0 & h_n^k \end{pmatrix}$

Se A é diagonalizável, $A = P^{-1}DP$ e $A^k = P^{-1}D^kP$, $\forall k \in \mathbb{N}$.

6) Diagonalização e polinômio

def: seja T operador em E de $\dim n$, h autovetor.

A multiplicidade geométrica de h é $\dim V(h)$

A multiplicidade algébrica é a multiplicidade com raiz de p_T .

Obs: h autovetor \Rightarrow ambas as multiplicidades són > 1

Proposição: mult. geométrica de λ < mult. algébrica de λ

Teorema: seja E de dim n , T operador em E

T é diagonalizável $\Leftrightarrow \begin{cases} (1) \text{ as raízes de } p_T \text{ são todos reais} \\ (2) \forall \lambda \text{ autovetor,} \\ \text{mult. geom de } \lambda = \text{mult. algébrica de } \lambda \end{cases}$

Obs: se λ é raiz simples de p_T , então (2) vale automaticamente. Ou seja, basta verificar (2) para as raízes multiplicais de p_T .

Corolário: se todas as raízes de p_T são reais e simples então T é diagonalizável.

3) Operador simétrico:

def: $A \in M_n(\mathbb{R})$ é simétrica se é simétrica em relação à diagonal principal.

Obs: se A e B são simétricos então $A + B$, kA são simétricos.

Ou seja, matrizes simétricas formam um setor de $M_n(\mathbb{R})$

$$\text{de dim} = \frac{n^2+n}{2}$$

Proposição: seja E de dim > 0 com produto interno $\langle \cdot, \cdot \rangle$. T operador em E . As seguintes afirmações equivalem:

- (1) $[T]_B$ é simétrico para qualquer base B orthonormal
- (2) $[T]_B$ é simétrico para alguma base B orthonormal
- (3) $\forall u, v \in E, \langle T(u), v \rangle = \langle u, T(v) \rangle$

Um operador que satisfaça (1), (2) ou (3) é chamado de operador simétrico

Obs: se T é simétrico e B não orthonormal, então $[T]_B$ pode ou não ser simétrico.