

Aula 12

Operadores diagonalizáveis

Seja $T: U \rightarrow U$ um operador linear definido em um espaço vetorial U sobre K de dimensão finita n .

Recordamos que muitas informações sobre a transformação T pode ser obtida via a matriz $[T]_{\mathcal{B}}$. Logo, é conveniente que $[T]_{\mathcal{B}}$ seja a mais simples possível.

Por exemplo, se $[T]_{\mathcal{B}}$ for uma matriz diagonal a identificação de seu núcleo e imagem é imediata.

Nesta aula vamos nos concentrar em identificar quais operadores $T: U \rightarrow U$ estão associados a matrizes diagonais, i.e., $\exists \mathcal{B}$ base de U tal que $[T]_{\mathcal{B}}$ é uma matriz diagonal.

Recordamos que $A = (a_{ij}) \in M_n(K)$ é diagonal se $a_{ij} = 0$ sempre que $i \neq j$.

Definições - Seja $T: U \rightarrow U$ um operador linear.

(a) $\lambda \in \mathbb{K}$ é autovalor de T se $\exists u \in U$ tal que $T(u) = \lambda u$. u é chamado de autovetor de T associado ao autovalor $\lambda \in \mathbb{K}$.

(b) Suponha $\dim U = n < +\infty$. Então dizemos que T é diagonalizável se $\exists \mathcal{B}$ base de U tal que $[T]_{\mathcal{B}}$ é uma matriz diagonal.

Obs:

- (i) $T: U \rightarrow U$ linear é diagonalizável se e somente se existe \mathcal{B} base de U formada por autovetores de T .
- (ii) T não é um isomorfismo se só se $0 \in \mathbb{K}$ é autovalor de T .
- (iii) Nem todo operador linear possui autovalor. Por exemplo, $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2: (x, y) \mapsto (-y, x)$ (\mathbb{R}^2 espaço vetorial sobre \mathbb{R}).

(iv) $\lambda \in \mathbb{K}$ é autovalor de T se e somente se existe $u \in U \setminus \{0\}$

tal que $T(u) = \lambda u \iff (T - \lambda I)u = 0$ onde $I: U \rightarrow U$ é a identidade. Assim, $\lambda \in \mathbb{K}$ é autovalor de T se e só se $\exists u \in U \setminus \{0\}$ tal que $u \in \text{Nuc}(T - \lambda I)$. Isto é, se e somente se $\text{Nuc}(T - \lambda I) \neq \{0\}$.

(v) Denotamos por $\text{Aut}(\lambda) = \{u \in U : T(u) = \lambda u\}$.

Quando λ é autovalor de T temos que $\text{Aut}(\lambda)$ é subespaço.

Além disso temos que $\text{Aut}(\lambda) = \text{Nuc}(T - \lambda I)$.

(vi) Seja B uma base qualquer de U . Então

$\text{Nuc}(T - \lambda I) \neq \{0\} \iff [T - \lambda I]_B$ não é invertível

$\iff \det [T - \lambda I]_B = 0$.

Desta forma $\lambda \in \mathbb{K}$ é autovalor de T se e somente se

$\det [T - \lambda I]_B = 0$, para qq. base B de U .

Veja que $\varphi(\lambda) = \det [T - \lambda I]_{\mathcal{B}}$ é um polinômio de grau n dimensão de U . Além disso, $\varphi(\lambda)$ independe da base \mathcal{B} .

Com efeito, seja \mathcal{B} e \mathcal{B}' bases de U . Então

$$\varphi(\lambda) = \det [T - \lambda I]_{\mathcal{B}} = \det P^{-1} [T - \lambda I]_{\mathcal{B}'} P \text{ onde}$$

P é a matriz mudança de \mathcal{B}' para \mathcal{B} . Logo

$$\begin{aligned} \varphi(\lambda) &= \det [T - \lambda I]_{\mathcal{B}} = \det P^{-1} \det [T - \lambda I]_{\mathcal{B}'} \det P \\ &= \det [T - \lambda I]_{\mathcal{B}'} \text{ já que } \det P^{-1} \det P = 1. \end{aligned}$$

Def. $\varphi(\lambda) = \det [T - \lambda I]_{\mathcal{B}}$, $\lambda \in K$, é chamado de polinômio característico de T .

Obs: Seja U espaço vetorial sobre $K = \mathbb{C}$ e $T \in L(U, U)$ um operador. Como \mathbb{C} é um corpo algebricamente fechado, então o polinômio característico de T tem a forma $\varphi_T(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)^{r_1} \cdots (\lambda - \lambda_p)^{r_p}$ para alguns $\lambda_1, \dots, \lambda_p \in \mathbb{C}$ $r_1, \dots, r_p \in \mathbb{N}$. Logo T possui autovalores.

Ejemplos:

$$1) T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \text{ tal que } T(x, y) = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\phi(\lambda) = \det \left(\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix} \right) = \det \begin{pmatrix} -\lambda & -1 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix}$$

$$= \lambda^2 + 1 \geq 1 \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

$$2) T: \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2 \text{ con } T(z, w) = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z \\ w \end{pmatrix}$$

$$\phi(\lambda) = \det \begin{pmatrix} -\lambda & -1 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix} = \lambda^2 + 1 = 0 \iff \lambda = \pm i$$

Para cada $\lambda = \pm i$ podemos encontrar sus autovectores.

$$\bullet \lambda = i \quad \text{Aut}(i) = \text{Nuc} \begin{pmatrix} -i & -1 \\ 1 & -i \end{pmatrix} = \left\{ (z, w) \in \mathbb{C}^2 : \begin{cases} -iz - w = 0 \\ z - iw = 0 \end{cases} \right\}$$

$$= \left\{ (z, -iz) : z \in \mathbb{C} \right\} = \Sigma(1, i)$$

$$\bullet \lambda = -i \quad \text{Aut}(-i) = \left\{ (z, w) \in \mathbb{C}^2 : \begin{cases} iz - w = 0 \\ z + iw = 0 \end{cases} \right\}$$

$$= \left\{ (z, iz) \in \mathbb{C}^2 : z \in \mathbb{C} \right\} = \Sigma(1, i)$$

3) Sea $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tal que para alguna base \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 tenemos $[T]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

$$\begin{aligned} \phi(\lambda) &= \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & -1 & 0 \\ 1 & -\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & -1 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix} (1-\lambda) \\ &= (\lambda^2 - \lambda + 1)(1-\lambda) = \left(\lambda - \frac{1}{2}(1+i\sqrt{3})\right) \left(\lambda - \frac{1}{2}(1-i\sqrt{3})\right) (1-\lambda). \end{aligned}$$

Ejercicios: Según 5.1.14: 1, 2, 3, 4.