

## 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  $\lambda$  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.