

Álgebra Linear para Engenharia II

Aula 16

Prof. Pedro L. Fagundes

Exercícios

Exercícios

49) Mostre que se $A \in M_n(R)$ é diagonalizável, então A^n é diagonalizável para todo natural $n \geq 1$.

Sol. Se A é diagonalizável, então existe uma matriz M tal que

$$M^{-1}AM = D$$

sendo D uma matriz diagonal.

$$M^{-1}AM = D \Leftrightarrow A = MDM^{-1}$$

Assim

$$A^n = M D^n M^{-1} \Leftrightarrow M^{-1} A^n M = D^n \text{ que é diagonal.}$$

Exercícios

50) Exiba uma matriz A não diagonalizável, tal que A^2 seja diagonalizável.

Sol.

Seja $A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow p_A(t) = \det \begin{pmatrix} -t & -1 \\ 1 & -t \end{pmatrix} = t^2 + 1$ que não possui raiz real, logo A não é diagonalizável.

$$A^2 = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

que é uma matriz diagonal, portanto, diagonalizável.

Exercícios

51) Mostre que o operador linear $T: C(\mathbb{R}) \rightarrow C(\mathbb{R})$ definido por:

$$T(f)(x) = \int_0^x f(s) ds, x \in \mathbb{R}$$

não tem autovalores.

Sol.

Suponha que α seja um autovalor de T , então existe uma função contínua e não nula g , tal que $T(g) = \alpha g$

Exercícios

Ou seja

$$T(g)(x) = \int_0^x g(s) ds = \alpha g(x), x \in R$$

Derivando em ambos os lados obtemos:

$$g(x) = \alpha g'(x), x \in R$$

Como g não é a função nula, devemos ter $\alpha \neq 0$ e assim,

$$g'(x) = \frac{1}{\alpha} g(x) \Rightarrow g(x) = e^{\frac{1}{\alpha}x}$$

Vamos verificar se g é realmente um autovetor.

Exercícios

$$\begin{aligned} T(g)(x) &= \int_0^x g(s) ds = \int_0^x e^{\frac{1}{\alpha}s} ds = \\ &= \alpha e^{\frac{1}{\alpha}s} \Big|_0^x = \alpha \left(e^{\frac{1}{\alpha}x} - 1 \right) = \\ &= \alpha(g(x) - 1) \neq \alpha g(x) \end{aligned}$$

Logo não existe autovalor para este operador linear.

Exercícios

52) Seja β uma autovalor de um operador linear T .

a) Mostre que β^n é autovalor de T^n

b) Se $f(t)$ é um polinômio qualquer, mostre que $f(\beta)$ é um autovalor de $f(T)$

Sol.

Seja v um autovetor associado a β , assim $T(v) = \beta v$.

$$\begin{aligned} \text{a) } T^n(v) &= T^{n-1}(T(v)) = T^{n-1}(\beta v) = \beta T^{n-1}(v) = \\ &= \beta T^{n-2}(T(v)) = \beta T^{n-2}(\beta v) = \beta^2 T^{n-2}(v) = \dots = \\ &= \beta^{n-1} T(v) = \beta^n v. \end{aligned}$$

Exercícios

b) Seja $f(t) = a_n t^n + a_{n-1} t^{n-1} + \dots + a_1 t + a_0$, assim
$$f(T) = a_n T^n + a_{n-1} T^{n-1} + \dots + a_1 T + a_0 I$$

Vamos calcular o operador $f(T)$ no autovetor v .

$$\begin{aligned} f(T)(v) &= (a_n T^n + a_{n-1} T^{n-1} + \dots + a_1 T + a_0 I)(v) = \\ &= (a_n T^n)(v) + (a_{n-1} T^{n-1})(v) + \dots + (a_1 T)(v) + (a_0 I)(v) = \\ &= a_n T^n(v) + a_{n-1} T^{n-1}(v) + \dots + a_1 T(v) + a_0 I(v) = \\ &= a_n \beta^n v + a_{n-1} \beta^{n-1} v + \dots + a_1 \beta v + a_0 v = \\ &= (a_n \beta^n + a_{n-1} \beta^{n-1} + \dots + a_1 \beta + a_0) \cdot v = \\ &= f(\beta) \cdot v \end{aligned}$$

Exercícios

10 P-2013) Acerca de um operador linear com polinômio característico $p_T(t) = -t(t^2 - 1)(t^2 - 4)$ é correto afirmar que:

a) $p_{T^2}(t) = (p_T(t))^2$

b) T^2 tem 5 autovalores distintos e é diagonalizável.

c) T é invertível e $p_{T^{-1}}(t) = -t(t^2 - 1)(t^2 - \frac{1}{4})$.

d) $T^2 - 4I$ tem 4 autovalores distintos e não é diagonalizável.

e) $T^3 - T$ é diagonalizável e $P_{T^3 - T}(t) = -t^3(t - 6)(t + 6)$.

Exercícios

$p_T(t) = -t(t^2 - 1)(t^2 - 4)$, logo os autovalores de T são $0, \pm 1$ e ± 2 .

Como zero é autovalor T não é invertível e c) é falsa.

Os autovalores de T^2 são $0, 1$ e 4 , logo b) é falsa.

Os autovalores de $T^2 - 4I$ são $0, -3$ e -4 , logo d) é falso

Os autovalores de $T^3 - T$ são $0, 0, 0, 6, -6$, assim temos que $P_{T^3-T}(t) = -t^3(t - 6)(t + 6)$. Logo e) é verdadeira.

Exercícios

57) Seja T um operador linear de R^3 tal que, todo vetor não nulo de R^3 é um autovetor de T .

Escreva $T(e_i) = \alpha_i e_i, i = 1, 2, 3$ em que $\{e_1, e_2, e_3\}$ é a base canônica de R^3

i) Calcule $T(e_1 + e_2 + e_3)$

ii) Mostre que $\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3$

iii) Mostre que existe $\alpha \in R$ tal que $p_T(t) = -(t - \alpha)^3$

iv) Conclua que $T = \alpha I$; I é operador identidade de R^3

Exercícios

i) $T(e_1 + e_2 + e_3) = \alpha_1 e_1 + \alpha_2 e_2 + \alpha_3 e_3$

ii) Como $e_1 + e_2 + e_3$ é um vetor não nulo de R^3 ele é um autovetor de T , logo existe um número real α tal que $T(e_1 + e_2 + e_3) = \alpha(e_1 + e_2 + e_3)$, mas por i) temos que $T(e_1 + e_2 + e_3) = \alpha_1 e_1 + \alpha_2 e_2 + \alpha_3 e_3$, logo

$$\alpha_1 e_1 + \alpha_2 e_2 + \alpha_3 e_3 = \alpha e_1 + \alpha e_2 + \alpha e_3$$

sendo $\{e_1, e_2, e_3\}$ L.I. temos que:

$$\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = \alpha$$

Exercícios

iii) De ii) temos que

$$T(e_1) = \alpha e_1, T(e_2) = \alpha e_2, T(e_3) = \alpha e_3$$

logo

$$[T]_{Can} = \begin{pmatrix} \alpha & 0 & 0 \\ 0 & \alpha & 0 \\ 0 & 0 & \alpha \end{pmatrix}$$

Assim

$$p_T(t) = \det \begin{pmatrix} \alpha - t & 0 & 0 \\ 0 & \alpha - t & 0 \\ 0 & 0 & \alpha - t \end{pmatrix} = (\alpha - t)^3 = -(t - \alpha)^3$$

Exercícios

iv) De iii) temos que

$$\begin{aligned} [T]_{can} &= \begin{pmatrix} \alpha & 0 & 0 \\ 0 & \alpha & 0 \\ 0 & 0 & \alpha \end{pmatrix} = \\ &= \alpha \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \alpha \cdot I_3 \end{aligned}$$

Logo $T(u) = \alpha \cdot I(u) = \alpha u$.

Assim

$$T = \alpha \cdot I$$

Exercícios

61) Verifique que as matrizes abaixo são semelhantes.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 & 2 \\ 3 & 3 & 3 & 3 \\ 4 & 4 & 4 & 4 \end{pmatrix} \text{ e } B = \begin{pmatrix} 10 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Sol. Seja $T: R^4 \rightarrow R^4$ dada por $T(u) = A \cdot u$

$$T(x, y, z, w) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 & 2 \\ 3 & 3 & 3 & 3 \\ 4 & 4 & 4 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + y + z + w \\ 2(x + y + z + w) \\ 3(x + y + z + w) \\ 4(x + y + z + w) \end{pmatrix} =$$

Exercícios

$$= (x + y + z + w) \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Dessa forma

$$T(1, 2, 3, 4) = (1 + 2 + 3 + 4) \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} = 10 \cdot (1, 2, 3, 4)$$

Logo 10 é um autovalor de A associado ao autovetor $(1, 2, 3, 4)$ de R^4 .

Exercícios

Vamos calcular $V(\mathbf{0})$

$$V(\mathbf{0}) = \text{Ker}T$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 & 2 \\ 3 & 3 & 3 & 3 \\ 4 & 4 & 4 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x + y + z + w = 0 \\ 2(x + y + z + w) = 0 \\ 3(x + y + z + w) = 0 \\ 4(x + y + z + w) = 0 \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow x + y + z + w = 0 \Rightarrow w = -(x + y + z)$$

$$\begin{aligned} V(\mathbf{0}) &= \{(x, y, z, -(x + y + z))\} = \\ &= [(1, 0, 0, -1), (0, 1, 0, -1), (0, 0, 1, -1)] \end{aligned}$$

Exercícios

Seja $F = \{(1, 2, 3, 4), (1, 0, 0, -1), (0, 1, 0, -1), (0, 0, 1, -1)\}$

$$[T]_F = \begin{pmatrix} 10 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = B$$

Logo A e B são semelhantes

Uma matriz de semelhança $M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & -1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$

Exercícios

80) Sejam $a, b, c \in R$ e $B = \{e_1, e_2, e_3\}$ uma base de R^3 .
Seja T um operador de R^3 tal que:

$$[T]_B = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ a & b & c \end{pmatrix}$$

Se $\text{Ker}(T) = [e_1 + e_2 + e_3]$, o polinômio característico de T é $p(t) = -t(t - 2)^2$ e T é diagonalizável, então o valor de $a^2 - b^2 + c^2$ é:

Exercícios

Como T é diagonalizável, $\dim V(2) = 2$, logo

$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ a & b & c-2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -x - y = 0 \\ -x - y = 0 \\ ax + by + (c-2)z = 0 \end{cases}$$

Da 1ª equação, $y = -x$

Substituindo na 3ª equação, $ax - bx + (c-2)z = 0 \Rightarrow$
 $\Rightarrow (c-2)z = (b-a)x$

Se $c \neq 2$ $\dim V(2) = 1$, logo $c = 2$

Exercícios

Neste caso a 3ª equação se reduz a:

$$\begin{aligned}ax - bx &= 0 \Rightarrow \\ \Rightarrow (a - b)x &= 0\end{aligned}$$

Se $x = 0$, temos $y = 0$ e z qualquer, novamente teremos $\dim V(2) = 1$, assim $a - b = 0 \Rightarrow a = b$

Logo

$$a^2 - b^2 + c^2 = 2^2 = 4$$

Alternativa d).

Exercícios

81) Considere as afirmações:

I) Se $\dim U = 75$, então existe um operador T de U tal que $\text{Ker}(T - I) \cap \text{Ker}(T - 2I) \cap \text{Ker}(T - 3I) \neq \{\vec{0}\}$

Falso, pois um autovetor não pode estar associado a dois autovalores distintos.

Exercícios

II) Se R^4 está munido de seu produto interno usual, U é um subespaço de R^4 com $\dim U = 1$ e o operador T de R^4 é dado por $T(v) = \text{proj}_U v$, então existe uma base B de R^4 tal que:

$$[T]_B = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Falso, se $v \in U$, então $T(v) = v$, logo 1 seria autovalor de T e deveria aparecer em $[T]_B$, pois ela é diagonal.

Exercícios

III) Se $T: \mathbb{R}^6 \rightarrow \mathbb{R}^6$ é um operador cujo polinômio característico é $p(t) = (t - 2)^4(t + 3)^2$, então T é invertível.

Verdadeiro, pois 0 não é autovalor de T .

Alternativa c).

Álgebra Linear para Engenharia II

Aula 16

Prof. Pedro L. Fagundes

Exercícios