

P3 de Álgebra Linear I – 2001.2
Data: Sábado, 24 de novembro de 2001.
Gabarito

1) Seja $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ uma transformação linear ortogonal. Suponha que o determinante da matriz de T na base canônica é -1 e que

$$T(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}) = (-1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}), \quad T(-1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}) = (1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}).$$

- a) Determine um autovalor de T .
- b) Determine $T(1, -2, 1)$.
- c) Determine $T(1, 0, 0)$.
- d) Determine a matriz de T em uma base ortonormal (v. escolha a base e deve especificá-la).

Resposta: Afirmamos que (sem necessitar saber quem é T) um autovalor de T é -1 . Observe que, como T é uma transformação de \mathbb{R}^3 , seu polinômio característico tem grau 3. Portanto, tem uma raiz real (correspondendo a um autovalor de T). Como T é ortogonal, os autovalores têm módulo 1. Logo existe um autovalor real igual a 1 ou -1 . Se é -1 não temos mais nada que ver. Caso contrário as possibilidades são: um autovalor 1 com multiplicidade três, ou um autovalor 1 e dois autovalores complexos (não reais) conjugados de módulo 1, digamos λ e $\bar{\lambda}$. Como o determinante de T é o produto dos autovalores (contados com multiplicidade), no primeiro caso o determinante é 1, o que é absurdo. No segundo caso o determinante vale $1\lambda\bar{\lambda} = |\lambda|^2 = 1$, o que também é absurdo.

Observe que $(1, 1, 1)$, $(-1, 0, 1)$ e $(1, -2, 1)$ são vetores ortogonais. Portanto, como T é ortogonal, $T(1, 1, 1)$ e $T(1, -2, 1)$ são ortogonais. Analogamente, $T(-1, 0, 1)$ e $T(1, -2, 1)$ também são ortogonais. Logo $T(1, -2, 1)$ é paralelo a $T(1, 1, 1) \times T(-1, 0, 1)$. Logo $T(1, -2, 1)$ é paralelo a $(-1, 0, 1) \times$

$(1, -2, 1) = (2, 2, 2)$. Isto é, $T(1, -2, 1)$ é paralelo a $(1, 1, 1)$. Portanto, como T é ortogonal, conserva módulos, e temos que

$$T(1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}) = \pm(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}).$$

Devemos decidir o sinal \pm (um sinal correspondera a determinante igual a 1 e o outro a determinante igual a -1).

Para isto considere a base ortonormal $\beta = \{u, v, w\}$ onde

$$\beta = \{(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}), (-1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}), (1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6})\}.$$

Observe que $T(u) = v$ e $T(v) = w$. Se $T(w) = u$ (isto é, tomamos o sinal positivo) a matriz de T na base β é

$$[T]_{\beta} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Observe que o determinante da matriz anterior é 1. Observe que a matriz de T na base canônica é semelhante a $[T]_{\beta}$, portanto estas matrizes têm o mesmo determinante. Logo em tal caso o determinante de T é 1. O que é absurdo. Logo a matriz de T na base β é

$$[T]_{\beta} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Ou seja,

$$T(1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}) = -(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}).$$

Isto é,

$$T(1, -2, 1) = -\sqrt{6}(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}),$$

pois $\|T(1, -2, 1)\| = \|(1, -2, 1)\| = \sqrt{6}$.

Observe que também resolvemos o item (d).

Finalmente, para determinar $T(1, 0, 0)$, escreva,

$$(1, 0, 0) = x(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}) + y(-1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}) + z(1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}).$$

Como a base é ortonormal,

$$\begin{aligned} x &= (1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}) \cdot (1, 0, 0) = 1/\sqrt{3}, \\ y &= (-1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}) \cdot (1, 0, 0) = -1/\sqrt{2}, \\ z &= (1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}) \cdot (1, 0, 0) = 1/\sqrt{6}. \end{aligned}$$

Logo

$$T(1, 0, 0) = (1/\sqrt{3})T(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}) + (-1/\sqrt{2})T(-1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}) - (1/\sqrt{6})T(1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}).$$

Ou seja

$$T(1, 0, 0) = (1/\sqrt{3})(-1/\sqrt{2}, 0, 1/\sqrt{2}) + (-1/\sqrt{2})(1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}, 1/\sqrt{6}) - (1/\sqrt{6})(1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3}).$$

Portanto,

$$T(1, 0, 0) = \frac{1}{\sqrt{36}}(-\sqrt{6} - \sqrt{3} - \sqrt{2}, -\sqrt{2} + 2\sqrt{3}, \sqrt{6} - \sqrt{3} - \sqrt{2}).$$

2) Seja A uma matriz 3×3 . Suponha que

$$\det(A - \lambda I) = -(\lambda - 3)^2(\lambda - 2).$$

a) Estude se A é inversível.

b) Estude se A pode ser encontrada de maneira que A seja semelhante à matriz diagonal

$$D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix},$$

isto é, $A = PDP^{-1}$.

c) Estude se A pode ser encontrada de maneira que A seja semelhante à matriz

$$D = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

d) Suponha agora que A é simétrica. Estude se A pode ser encontrada de maneira que seja semelhante à matriz

$$D = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Resposta: A matriz A sim é inversível. Os autovalores de A são as raízes do polinômio característico. Ou seja 2 e 3 (com multiplicidade dois). Podemos ver que A é inversível de duas formas: primeiro, como A não tem autovalor zero é inversível. Ou de outra forma, como o determinante de A é o produto dos autovalores contados com multiplicidade, no caso 18. Como o determinante é não nulo é inversível.

A resposta ao item (b) é negativa. Podemos ver isto de duas formas. Duas matrizes semelhantes têm o mesmo determinante. O determinante de A é 18, como vimos, o de D é 12. Logo não são semelhantes.

De outra forma, as matrizes semelhantes têm os mesmos autovalores com a mesma multiplicidade. Mas a matriz D tem o autovalor 2 com multiplicidade 2 e 3 com multiplicidade 1. Logo não são semelhantes.

Para o item (c) a resposta é novamente negativa. Um método é calcular os determinantes. Veja que o determinante de D é $16 \neq 18$.

Outra forma, veja que D tem polinômio característico $(\lambda - 2)((\lambda - 3)^2 - 1) = (\lambda - 2)^2(\lambda - 4)$. Logo seus autovalores são 4 e 2, que são diferentes dos autovalores de A . Portanto, as matrizes não são semelhantes.

Finalmente, a resposta ao item (d) é negativa. Toda matriz simétrica é diagonalizável. Portanto, A somente pode ser semelhante a matrizes diagonalizáveis. Mas a matriz D do item (d) não é diagonalizável. Seus autovalores são 3 (multiplicidade 2) e 2 (para ver isto observe que D é triangular). Mas para 3 somente podemos encontrar um autovetor linearmente independente: Os autovetores de autovalor 3 verificam $(D - 3I)(v) = (0, 0, 0)$, ou seja

$$y = 0, \quad -z = 0,$$

ou seja, os autovalores são da forma $(t, 0, 0)$, $t \in \mathbb{R}$, $t \neq 0$, isto é, somente é possível encontrar dois autovetores l.i. de D , logo não é diagonalizável.

3) Estude que tipo de transformações representam as matrizes.

$$A = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{3} \\ 0 & -2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 & 0 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{6} & -2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}.$$

$$B = \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{3} \\ 0 & -2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 & 0 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{6} & -2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}.$$

$$C = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

No casos envolvendo projeções determine a reta ou plano de projeção, nos casos envolvendo espelhamentos determine o plano ou reta de espelhamento, e nos casos envolvendo rotações determine o ângulo e o eixo de rotação.

Resposta: Observe que a matriz

$$E = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 & 0 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \pi/4 & -\sin \pi/4 & 0 \\ \sin \pi/4 & \cos \pi/4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

representa, na base canônica uma rotação de ângulo $\pi/4$ em torno do eixo \mathbb{Z} . Analogamente, dada uma base ortonormal $\{e_1, e_2, e_3\}$, a matriz E (na base β) representa uma rotação de ângulo $\pi/4$ e eixo paralelo ao vetor e_3 .

Considere agora a base canônica \mathcal{E} e a base ortonormal γ dada por

$$\gamma = \{(1/\sqrt{2}, 1/\sqrt{2}, 0), (1/\sqrt{6}, -1/\sqrt{6}, -2/\sqrt{6}), (1/\sqrt{3}, -1/\sqrt{3}, 1/\sqrt{3})\}.$$

Observe que a matriz ortogonal

$$P = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{6} & -2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

representa a matriz de mudança de base da base canônica à base γ .

Observe que $P^{-1} = P^t$ e que

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{3} \\ 0 & -2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

representa a mudança de base da base γ à base canônica. Logo

$$A = P^{-1}EP$$

representa uma rotação de ângulo $\pi/4$ e eixo a reta $(t, -t, t)$, $t \in \mathbb{R}$.

Para a segunda matriz observe que

$$B = T A, \quad T = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Claramente T representa o espelhamento no plano $x = 0$. Logo B representa uma rotação de ângulo $\pi/4$ e eixo a reta $(t, -t, t)$, $t \in \mathbb{R}$ seguida de um espelhamento no plano $x = 0$.

Finalmente, observe que a matriz C , é simétrica, não ortogonal (o produto escalar das duas primeiras colunas é não nulo) e tem traço $1/3(2 + 2 + 2) = 6/3 = 2$. Logo a matriz C é candidata a representar uma projeção em um plano (espelhamentos e rotações correspondem a matrizes ortogonais, e projeções ortogonais em um plano têm traço 1). Em tal caso, $C(1, 0, 0)$ e $C(0, 1, 0)$ pertencem ao plano de projeção, logo $(2, -1, -1)$ e $(-1, 2, -1)$ seriam dois vetores paralelos ao plano. Verifiquemos que $C(2, -1, -1) = (2, -1, -1)$ e $C(-1, 2, -1) = (-1, 2, -1)$:

$$\frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (4 + 1 + 1)/3 \\ (-2 - 2 + 1)/3 \\ (-2 + 1 - 2)/3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Analogamente,

$$\frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (-2 + -2 + 1)/3 \\ (1 + 4 + 1)/3 \\ (1 - 2 - 2)/3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Portanto, o outro autovalor de C é zero ($\lambda = 1$ tem multiplicidade dois e o traço é 2) e o vetor normal ao plano π paralelo aos vetores acima é um autovetor (lembre que A é simétrica), este vetor é $(1, 1, 1)$. Logo C representa uma projeção ortogonal no plano $x + y + z = 0$.

4)

- a) Seja A uma matriz simétrica 3×3 . Sabendo que $A^{2001} = -I$ (I é a matriz identidade), determine A .
- b) Estude se existe uma matriz simétrica 3×3 , B , tal que $B^{2000} = -I$.

c) Estude se é verdadeira a afirmação seguinte: Seja C uma matriz 3×3 tal que $C^5 = 0$. Então C é a matriz zero.

Resposta: Para o item (b) a resposta é negativa: $\det(B^{2000}) = (\det(B))^{2000}$, que é um número não negativo (2000 é par!). Mas se a matriz menos identidade 3×3 tem determinante -1 . Logo não existe nenhuma matriz B tal que $B^{2000} = -I$.

Para o item (a) argumentamos como segue. Como a matriz A é simétrica é diagonalizável. Seja D uma forma diagonal de A ,

$$D = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{pmatrix}.$$

Como vimos em sala de aula,

$$D^m = \begin{pmatrix} a^m & 0 & 0 \\ 0 & b^m & 0 \\ 0 & 0 & c^m \end{pmatrix}.$$

Escreva $A = PDP^{-1}$. Observe que $A^m = PD^mP^{-1}$ (como também vimos na aula). Faça $m = 2001$. Logo

$$-I = A^{2001} = PD^{2001}P^{-1}, \quad -I = PD^{2001}P^{-1}.$$

Multiplicando as duas expressões à esquerda por P^{-1} e à direita por P ,

$$-(P^{-1}IP) = (P^{-1}P)D^{2001}(P^{-1}P), \quad -I = D^{2001}.$$

Logo

$$-1 = a^{2001}, \quad -1 = b^{2001}, \quad -1 = c^{2001}.$$

A única solução é $a = b = c = -1$. Ou seja $D = -I$ e

$$A = PDP^{-1} = P(-I)P^{-1} = -(PP^{-1}) = -I.$$

Logo A é menos a identidade.

A resposta para o item (c) é negativa, considere por exemplo a matriz

$$C = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Observe que

$$C^2 = C C = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Logo $C^3 = C^2 C = 0 C = 0$. Analogamente, $C^4 = C^5 = 0$ e C é não nula.