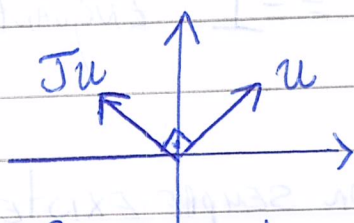


RAIZ QUADRADA DE OPERADORES

Exemplo: Considere $J: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ a transformação rotação de 90° no sentido anti-horário



Então $J^2 = -I$. isto é $J(Jv) = -v$, $\forall v \in \mathbb{R}^2$. De

$$\text{fato } Jv = J(x, y) = \begin{pmatrix} \cos 90^\circ & -\sin 90^\circ \\ \sin 90^\circ & \cos 90^\circ \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$v = (x, y)$

$$= \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (-y, x)$$

Note que $-I$ é um operador autoadjunto e negativo.

Exemplo 2: Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ dado por $T(x, y) = (2x - y, 3x - 2y)$
Então $T^2 = I$.

De fato, a matriz de T em relação a base canônica é

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix} \Rightarrow A^2 = I$$

Justificativa

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4-3 & -2+2 \\ 6-6 & -3+4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Note que I é um operador autoadjunto e positivo.

DEFINIÇÃO: Um operador $X: E \rightarrow E$ é chamado raiz quadrada do operador $A: E \rightarrow E$ quando $X^2 = A$. Denotamos por $X = \sqrt{A}$ (simbolicamente).

No exemplo 1 vimos que $J^2 = -I$ enquanto que no exemplo 2 $T^2 = I$.

PERGUNTA: A RAÍZ DE UM OPERADOR SEMPRE EXISTE? ELA É ÚNICA?

DE FATO A UNICIDADE NÃO É VÁLIDA EM GENERAL, POIS NO EXEMPLO 2 TEMOS $T^2 = I$ E $I^2 = I$ COM $T \neq I$.

OBSERVAÇÃO: SEJA $T: E \rightarrow E$ dada por $T = \lambda I$ com $\lambda > 0$

$$\text{Exemplo: } T(x, y) = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (\lambda x, \lambda y) = \lambda \cdot (x, y)$$

ENTÃO A ÚNICA RAÍZ QUADRADA NÃO NEGATIVA DE T É $S: E \rightarrow E$ dada por $S = \sqrt{\lambda} I$ QUE É UM OPERADOR NÃO NEGATIVO. CLARAMENTE $S^2 = (\sqrt{\lambda} I)^2 = \sqrt{\lambda} \cdot \sqrt{\lambda} \cdot I^2 = \lambda I = T$.

UNICIDADE

Suponhamos $\tilde{S}: E \rightarrow E$ tal que $\tilde{S}^2 = T$ e \tilde{S} NÃO NEGATIVA

PELO TEOREMA ESPECTRAL EXISTE UMA BASE DE AUTOVETORES $\{\sigma_1, \dots, \sigma_n\}$ ORTONORMAL DE E TAIS QUE $\tilde{S}(\sigma_i) = \lambda_i \sigma_i$ PARA $i = 1, \dots, n$

/ /

BASTA DEMONSTRARMOS QUE TODOS OS AUTOVALORES DE \tilde{S} SÃO IGUAIS A $\sqrt{\lambda}$, ISTO É $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = \sqrt{\lambda} \Rightarrow \tilde{S} = S$.

DE FATO

$$\lambda_i^2 v_i = \lambda_i (\lambda_i v_i) = \lambda_i (\tilde{S} v_i) = \tilde{S} (\lambda_i v_i)$$

$$= \tilde{S} (\tilde{S} v_i)$$

$$= \tilde{S}^2 v_i$$

$$= T v_i = \lambda v_i$$

$$\Rightarrow \lambda_i^2 = \lambda \therefore \lambda_i = \sqrt{\lambda}, \forall i = 1, \dots, n. \quad \hookrightarrow \text{def. de } T.$$

○ EXEMPLO ANTERIOR PODE SER GENERALIZADO NO PRÓXIMO TEOREMA.

TEOREMA: SEJA $T: E \rightarrow E$ UM OP. LINEAR NÃO NEGATIVO.

ENTÃO T POSSUI UMA ÚNICA RAÍZ QUADRADA NÃO NEGATIVA, ISTO É EXISTE UM ÚNICO OPERADOR NÃO NEGATIVO $S: E \rightarrow E$ TAL QUE $S^2 = T$. ALÉM DISSO S POSITIVO $\Leftrightarrow T$ É POSITIVO.

DEM.: COMO T É NÃO NEGATIVO, PELO TEOREMA ESPECTRAL PARA OP. AUTO-ADJUNTOS

$E = E_{\lambda_1} \oplus E_{\lambda_2} \oplus \dots \oplus E_{\lambda_n}$, NO QUAL E_{λ_j} SÃO OS AUTO-ESPACOS DE E ASSOCIADOS AOS AUTOVALORES $\lambda_1, \dots, \lambda_n$. EM PARTICULAR

$$T|_{E_j} = \lambda_j I \Leftrightarrow T v = \lambda_j v, \forall v \in E_j$$

Afirmação: $S^2 = T \Rightarrow ST = TS$, ISTO É OS OP. COMUTAM

DE FATO, $ST = S \cdot S^2 = S^2 S = TS$.

PELA PROPOSIÇÃO DA AULA ANTERIOR CADA E_{λ_j} É INVARIANTE POR

Logo podemos considerar $S|_{E_{\lambda_j}} : E_{\lambda_j} \rightarrow E_{\lambda_j}$

que é um op. não negativo satisfazendo

(*) $(S|_{E_{\lambda_j}})^2 = T|_{E_{\lambda_j}} = \lambda_j I$

Pelo exemplo anterior $S|_{E_{\lambda_j}} = \sqrt{\lambda_j} I$.

Agora $\forall \vartheta \in E$ temos $\vartheta = \sum_{j=1}^n \frac{\langle \vartheta, e_{\lambda_j} \rangle}{\|e_{\lambda_j}\|^2} e_{\lambda_j}$ e assim

$$S\vartheta = S w_1 + \dots + S w_n = \sqrt{\lambda_1} w_1 + \dots + \sqrt{\lambda_n} w_n$$

Claramente

• $S^2 = T$

De fato $S^2\vartheta = S(S\vartheta) = S(\sqrt{\lambda_1} w_1 + \dots + \sqrt{\lambda_n} w_n) = \sqrt{\lambda_1} S(w_1) + \dots + \sqrt{\lambda_n} S(w_n) = \sqrt{\lambda_1} \cdot \sqrt{\lambda_1} w_1 + \dots + \sqrt{\lambda_n} \sqrt{\lambda_n} w_n = \lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_n w_n = T w_1 + \dots + T w_n = T(w_1 + \dots + w_n) = T\vartheta$

• S é auto adjunto, i.e. $\langle S\vartheta, u \rangle = \langle \vartheta, Su \rangle \forall u, \vartheta$ (Exercício)

• S é não negativo.

De fato $\sqrt{\lambda_i} \geq 0 \forall i=1, \dots, n$ são os autovalores de S .

• S é único por (*)

Exemplo: Calcule $\sqrt{\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}}$

sol.

Seja $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$ e $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ o operador linear

cujas matriz na base canônica seja A . Claramente T é positivo pois $\langle v, v \rangle = 1$ e $\det A = 1 > 0$. Pelo teorema anterior existe um op. positivo $S: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $S^2 = T$. Seja B a matriz de S na base canônica. Então $B^2 = A$.

Para encontrar B vamos seguir a receita da dem. do teorema, isto é encontrar os autovalores e autovetores associados a T .

$$p_A(\lambda) = (1-\lambda)(2-\lambda) - 1 = \lambda^2 - 3\lambda + 1$$

$$\Rightarrow \lambda_1 = \frac{3 + \sqrt{5}}{2} \quad \text{e} \quad \lambda_2 = \frac{3 - \sqrt{5}}{2}$$

obs.: $\lambda_1, \lambda_2 > 0$

$$E_{\lambda_1} = ?$$

$$\begin{pmatrix} 1-\lambda_1 & -1 \\ -1 & 2-\lambda_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} (1-\lambda_1)x - y = 0 \\ -x + (2-\lambda_1)y = 0 \end{cases}$$

$\therefore v_1 = (x, y) = (x, (1-\lambda_1)x) = x \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1-\lambda_1 \end{pmatrix}$ são os autovetores
e $E_{\lambda_1} = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1-\lambda_1 \end{pmatrix} \rangle = \langle \tilde{v}_1 \rangle$, $\tilde{v}_1 = \frac{\begin{pmatrix} 1 \\ 1-\lambda_1 \end{pmatrix}}{\| \begin{pmatrix} 1 \\ 1-\lambda_1 \end{pmatrix} \|}$

Ex 2 = ?

$$\begin{pmatrix} 1-\lambda_2 & -1 \\ -1 & 2-\lambda_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} (1-\lambda_2)x - y = 0 \\ -1x + (2-\lambda_2)y = 0 \end{cases}$$

$\therefore \mathcal{V}_2(x, y) = (x, x(1-\lambda_2)) = x \cdot \underbrace{(1, 1-\lambda_2)}_{\mathcal{V}_2}$ SÃO AUTOVETORES
E $E_{\lambda_2} = \langle (1, 1-\lambda_2) \rangle = \langle \tilde{v}_2 \rangle$, $\tilde{v}_2 = \frac{(1, 1-\lambda_2)}{\|(1, 1-\lambda_2)\|}$

A MATRIZ DE S NA BASE $\{\tilde{v}_1, \tilde{v}_2\}$ É DADA POR

$$C = \begin{pmatrix} \sqrt{\lambda_1} & 0 \\ 0 & \sqrt{\lambda_2} \end{pmatrix}$$

AGORA VAMOS ESCREVER O OPERADOR S EM RELAÇÃO À BASE CÂNÔNICA.

$B = P^{-1} C P$ NO QUAL P É A MATRIZ DE PASSAGEM DA BASE CÂNÔNICA p/ $\{\tilde{v}_1, \tilde{v}_2\} = \beta$

$$P = \begin{pmatrix} \uparrow & \uparrow \\ (e_1)_\beta & (e_2)_\beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \beta_1 & \beta_1(1-\lambda_1) \\ \beta_2 & \beta_2(1-\lambda_2) \end{pmatrix}, \quad \begin{cases} \beta_1 = \|v_1\|^{-1} \\ \beta_2 = \|v_2\|^{-1} \end{cases}$$

$$e_1 = \beta_1 \cdot \tilde{v}_1 + \beta_2 \cdot \tilde{v}_2 = \frac{\langle e_1, \tilde{v}_1 \rangle}{\|\tilde{v}_1\|} \tilde{v}_1 + \frac{\langle e_1, \tilde{v}_2 \rangle}{\|\tilde{v}_2\|} \tilde{v}_2 = \frac{1}{\|\tilde{v}_1\|} \tilde{v}_1 + \frac{1}{\|\tilde{v}_2\|} \tilde{v}_2$$

$$e_2 = \frac{\langle e_2, \tilde{v}_1 \rangle}{\|\tilde{v}_1\|} \tilde{v}_1 + \frac{\langle e_2, \tilde{v}_2 \rangle}{\|\tilde{v}_2\|} \tilde{v}_2 = \frac{1-\lambda_1}{\|\tilde{v}_1\|} \tilde{v}_1 + \frac{1-\lambda_2}{\|\tilde{v}_2\|} \tilde{v}_2$$

$$P^{-1} = \frac{1}{\det P} \begin{pmatrix} \beta_2(1-\lambda_2) & -\beta_1(1-\lambda_1) \\ -\beta_2 & \beta_1 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{\beta_1\beta_2(\lambda_1-\lambda_2)} \begin{pmatrix} \beta_2(1-\lambda_2) & -\beta_1(1-\lambda_1) \\ -\beta_2 & \beta_1 \end{pmatrix}$$

EXERCÍCIO: CALCULAR B (VERIFIQUE QUE $B^2 = A$)

CONCLUSÃO: $S \sigma = B \sigma$ PARA $\sigma = (x, y)$ EM RELAÇÃO A BASE CANÔNICA

$$\begin{aligned} S(x, y) &= P^{-1} \begin{pmatrix} \sqrt{\lambda_1} & 0 \\ 0 & \sqrt{\lambda_2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \beta_1 & \beta_1(1-\lambda_1) \\ \beta_2 & \beta_2(1-\lambda_2) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ &= P^{-1} \begin{pmatrix} \sqrt{\lambda_1} & 0 \\ 0 & \sqrt{\lambda_2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \beta_1 x + \beta_1(1-\lambda_1)y \\ \beta_2 x + \beta_2(1-\lambda_2)y \end{pmatrix} \\ &= P^{-1} \begin{pmatrix} \sqrt{\lambda_1} \cdot \beta_1 [x + (1-\lambda_1)y] \\ \lambda_2 \beta_2 [x + (1-\lambda_2)y] \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\beta_1\beta_2(\lambda_1-\lambda_2)} \begin{pmatrix} \beta_2(1-\lambda_2) & -\beta_1(1-\lambda_1) \\ -\beta_2 & \beta_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{\lambda_1} \beta_1 [\dots] \\ \lambda_2 \beta_2 [\dots] \end{pmatrix} \\ &= \text{CONTINUAR.} \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} (x-1)(x-2) - (x-1)(x-2) & 1 & 4 \\ 2x & x-1 & 9+6 \end{pmatrix} = I = 4$$

$$\begin{pmatrix} (x-1)(x-2) - (x-1)(x-2) & 1 & 4 \\ 2x & x-1 & 9+6 \end{pmatrix} = I = 4$$

Exercício 1 Algor. D (verifique que $B^2 = A$)

$$(x-1)(x-2) - (x-1)(x-2) = 0 \Rightarrow B^2 = A$$

$$\begin{pmatrix} (x-1)(x-2) - (x-1)(x-2) & 1 & 4 \\ 2x & x-1 & 9+6 \end{pmatrix} = I = 4$$

$$\begin{pmatrix} (x-1)(x-2) - (x-1)(x-2) & 1 & 4 \\ 2x & x-1 & 9+6 \end{pmatrix} = I = 4$$

$$\begin{pmatrix} (x-1)(x-2) - (x-1)(x-2) & 1 & 4 \\ 2x & x-1 & 9+6 \end{pmatrix} = I = 4$$