

SUBESPAÇOS INVARIANTES

Def.: SEJA $T: E \rightarrow E$ UM OP. LINEAR. UM SUBESPAÇO $S \subseteq E$ É INVARIANTE POR T SE $T(S) \subseteq S$ ISTO É $T(u) \in S, \forall u \in S$.

Exemplo 1: Um subespaço $S \subseteq E$ de $\dim 1$, OU SEJA, GERADO POR UM VETOR $v \neq 0$ É INVARIANTE $\Leftrightarrow v$ É UM AUTO VETOR DE T

(\Rightarrow)

$S = \langle v \rangle$ INVARIANTE $\Rightarrow T v \in S \Leftrightarrow$ EXISTE $\lambda \in \mathbb{R}$ TAL QUE $T v = \lambda v$

$\therefore v$ É AUTOVETOR DE T

(\Leftarrow)

v AUTOVETOR DE $T \Rightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R}$ tq $T v = \lambda v$.

SEJA $w \in S = \langle v \rangle$. ENTÃO $w = \alpha v$ PARA ALGUM $\alpha \in \mathbb{R}$, PORTANTO

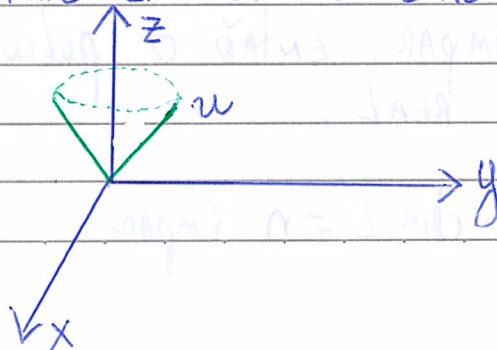
$$T(w) = T(\alpha v)$$

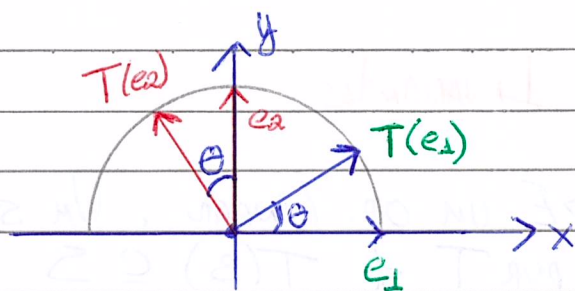
$$T \text{ LINEAR } \Leftarrow T = \alpha \cdot T v$$

$$v \text{ AUTOVETOR } \Leftarrow T = \alpha \cdot \lambda v \in S$$

CONCLUSÃO: $\forall w \in S \Rightarrow T w \in S \therefore T(S) \subseteq S$.

Exemplo 2: SEJA $T_\theta: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ O OPERADOR LINEAR QUE CONSISTE GEOM. EM UMA ROTAÇÃO DE UM ÂNGULO θ NO SENTIDO ANTI-HORÁRIO EM TORNO DO EIXO Oz .





$$e_1 = (1, 0, 0)$$

$$e_2 = (0, 1, 0)$$

$$T_\theta(e_1) = (\cos\theta, \sin\theta, 0)$$

$$T_\theta(e_2) = (-\sin\theta, \cos\theta, 0)$$

$$T_\theta(e_3) = (0, 0, 1)$$

Portanto

$$T_\theta \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Assim

$$T_\theta(u) = u \quad \forall u \text{ NO EIXO } Oz$$

$$T_\theta(x, y, 0) = (x \cos\theta - y \sin\theta, x \sin\theta + y \cos\theta, 0)$$

Oz : subespaço invariante

plano xy : subespaço invariante

Proposição: Todo operador linear $T: E \rightarrow E$ possui um subespaço invariante de dimensão 1 ou 2. Além disso, $\dim E$ é ímpar então T possui um subespaço invariante de dimensão 1.

dem.: $\dim E$ é ímpar então o polinômio característico possui uma raiz real.

Suponhamos $\dim E = n$ ímpar.

PARA A SEGUNDA PARTE VAMOS PRECISAR DO SEGUINTE LEMA:

LEMA: SEJA $T: E \rightarrow E$ UM OPERADOR LINEAR QUE NÃO ADMITE SUBESPAÇO DE DIM 1 (OU SEJA, T NÃO POSSUI AUTOVETORES) ENTÃO T

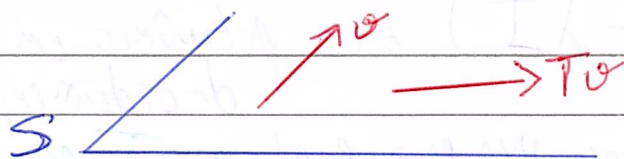
ADMITE UM SUBESPAÇO DE DIM 2 \Leftrightarrow EXISTE UM POLINÔMIO MÔNICO IRREDUTÍVEL p DE GRAU 2 TAL QUE $p(T)$ NÃO SEJA INVERTÍVEL.

$p(x) = x^2 + ax + b$ QUE NÃO PODE SER REESCRITO DA FORMA $(x-c) \cdot (x-d)$ P/ $c, d \in \mathbb{R}$.

DEM.

(\Rightarrow) SEJA S UM SUBESPAÇO INVARIANTE DE DIM 2. ENTÃO DADO $v \in S$ TEMOS

$T(v) \in S$ MAS $T(v)$ NÃO É MÚLTIPLO DE v (T NÃO POSSUI AUTOVETORES)



Logo $\{v, T(v)\}$ É UMA BASE PARA S . ENTÃO

$T^2(v) = T(\underbrace{T(v)}_{\in S}) \in S$ Logo

$T^2(v) = \alpha v + \beta \cdot T(v)$ PARA $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$

DESSA FORMA

$$T^2(v) - \beta T(v) - \alpha(v) = 0$$
$$\underbrace{(T^2 - \beta T - \alpha I)}_{p(T)}(v) = 0 \quad \therefore p(T) \text{ É NÃO INVERTÍVEL.}$$

SEJA $p(x) = x^2 - \beta x - \alpha$ ENTÃO $p(x)$ É UM POLINÔMIO DE GRAU 2, MÔNICO E ALÉM DISSO $p(x)$ É IRREDUTÍVEL POIS

$$p(x) = (x-c) \cdot (x-d) \text{ ENTÃO}$$

$$0 = p(T)(v) = (T-cI)(T-dI)(v) \Rightarrow$$

$$(i) (T-dI)(v) = 0$$

$$(ii) (T-dI)(v) = w \neq 0 \text{ E } (T-cI)(w) = 0$$

$$\text{NO CASO (i) TEMOS } (T-dI)(v) = 0 \Leftrightarrow T v = d v$$

$$\text{NO CASO (ii) TEMOS } w \neq 0 \text{ TAL QUE } (T-cI)(w) = 0$$
$$\Leftrightarrow T w = c w \text{ IMPOSSÍVEL! (T NÃO POSSUI AUTOVECTORES)}$$

$\therefore p(x)$ É IRREDUTÍVEL

(\Leftarrow) SEJA $p(x) = x^2 - \beta x - \alpha$ UM POL. MÔNICO IRREDUTÍVEL DE GRAU 2 TAL QUE $p(T)$ NÃO SEJA INVERTÍVEL. ENTÃO $\exists v \neq 0$ TAL QUE

$$(T^2 - \beta T - \alpha I)(v) = 0$$

SEJA $S = \langle v; T(v) \rangle$ ENTÃO S É UM SUBESPAÇO DE DIM 2

\hookrightarrow GERADO POR $v, T v$

Note que $\{\theta, T(\theta)\}$ SÃO L.I. UMA VEZ QUE T NÃO POSSUI AUTOVETORES. PARA DEMONSTRAR QUE S É INVARIANTE BASTA DEMONSTRAR QUE $T\theta, T^2\theta \in S$. DE FATO,

• $T(\theta) \in S$, POR DEFINIÇÃO

• $T^2(\theta) = \underbrace{\alpha\theta + \beta \cdot T(\theta)}_{\text{C.L.}} \in S$

ANTES DE RETOMAR A DEMONSTRAÇÃO DA PROPOSIÇÃO VAMOS DEFINIR ALGUNS INGREDIENTES!

$V \doteq \{ T: E \rightarrow E \text{ OPERADORES LINEARES} \}$

DEFINIMOS EM V AS SEGUINTE OPERAÇÕES:

$+$: $V \times V \mapsto V$ (SOMA DE FUNÇÕES)
 $(T_1, T_2) \mapsto (T_1 + T_2)$

definido por $(T_1 + T_2)\theta \doteq T_1\theta + T_2\theta$

• \cdot : $\mathbb{R} \times V \mapsto V$ (MULT. POR UM ESCALAR)
 $(\lambda, T) \mapsto (\lambda T)$

definido por $(\lambda T)\theta = \lambda[T\theta]$.

EXERCÍCIO: $T_1, T_2 \in V, \lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow (T_1 + T_2) \in V$
isto é SÃO TRANSF. LINEARES

EXERCÍCIO Q: MOSTRE QUE $(V, +, \cdot)$ É UM ESP. VETORIAL.

Fixe β uma base de E .

SABEMOS QUE CADA PARA CADA $T \in V$ EXISTE (ÚNICA)
 $M \in M_{n \times n}$ TAL QUE

$$\begin{array}{ccc} \underbrace{V}_{T: E \rightarrow E} & \xrightarrow{\Gamma} & \underbrace{M_{n \times n}(\mathbb{R})}_M \\ \text{TRANSF. LINEAR} & \text{ISOMORFISMO} & \end{array}$$

• BIJEÇÃO

$$\Gamma(T_1 + \lambda T_2) = M_1 + \lambda M_2$$

↓
SOMA DE
FUNÇÕES

↓
MULTIP.
POR
ESCALAR.

↓
SOMA DE
MATRIZ

↓
MULTI DE n^2
POR MATRIZ.

$$\text{CONCLUSÃO: } \dim V = \dim(M_{n \times n}(\mathbb{R})) = n^2$$

VAMOS VOLTAR A PROPOSIÇÃO, RELEMBRANDO: $T: E \rightarrow E$
UM OP. LINEAR ENTÃO EXISTE UM SUBESPAÇO $F \subseteq E$ COM $\dim F$
OU $\dim F = 0$ QUE É INVARIANTE POR T .

CONSIDERE $V = \{T: E \rightarrow E \text{ op. LINEARES}\} \Rightarrow$
 $\dim V = n^2$. Logo

$$\{ \underbrace{I, T, T^2, \dots, T^{n^2-1}, T^{n^2}}_{n^2+1} \} \text{ SÃO L.D.}$$

ENTÃO EXISTEM $a_0, a_1, a_2, \dots, a_{n^2-1}, a_{n^2} \in \mathbb{R}$ NÃO TODOS NULOS
TAIS QUE

$$(*) \quad a_0 \cdot I + a_1 \cdot T + a_2 \cdot T^2 + \dots + a_{n^2-1} \cdot T^{n^2-1} + a_{n^2} \cdot T^{n^2} = 0$$

SEJA $m = \{0, \dots, n^2\}$ O MAIOR ÍNDICE TAL QUE $a_m \neq 0$

Dividindo (*) por a_m , obtemos:

$$T^m + \frac{a_{m-1}}{a_m} T^{m-1} + \dots + \frac{a_0}{a_m} I = 0$$

Defina o polinômio $q(x) = x^m + b_{m-1}x^{m-1} + \dots + b_0$,
no qual
 $b_i = \frac{a_i}{a_m}$, $i = 0, \dots, m-1$.

Então $q(T) = 0$.

PELO TEOREMA FUNDAMENTAL DA ÁLGEBRA o polinômio q
pode ser decomposto da forma

$$q = q_1 \cdot q_2 \cdot \dots \cdot q_s$$

no qual q_i é um pol. mônico irred. de grau 1 ou 2.

(λ_i é raiz complexa $\Rightarrow \bar{\lambda}_i + b_{m-1}$ é raiz) Logo $(x - \lambda_i)(x - \bar{\lambda}_i)$
divide $q(x)$; $q_i(x) = (x - \lambda_i)(x - \bar{\lambda}_i)$ é um pol. mônico
irred. de grau 2.

$$x^2 - x \cdot \underbrace{(\lambda_i + \bar{\lambda}_i)}_{\text{REAL}} + \underbrace{\lambda_i \bar{\lambda}_i}_{|\lambda_i|^2 \text{ REAL}}$$

Logo

$$0 = q(T) = q_1(T) \cdot q_2(T) \cdot \dots \cdot q_s(T)$$

$\Rightarrow q_i(T) w \neq 0$ para algum i e $w \neq 0$

$\therefore q_i(T)$ NÃO É INVERTÍVEL.