

## OPERADORES Auto-AdjuTos

Def.:  $T: E \rightarrow E$  é auto adjunto se  $T = T^*$ , em outras palavras  $\langle T\vartheta, u \rangle = \langle \vartheta, Tu \rangle, \forall u, \vartheta \in E$ .

Proposição:  $T: E \rightarrow E$  é auto adjunto  $\Leftrightarrow$  a matriz de  $T$  em relação a uma (portanto qualquer) base  $\downarrow$  de  $E$  é uma matriz simétrica. ORTONORMAL

den.: Seja  $\beta$  uma base <sup>ortonormal</sup> para  $E$  e  $A$  a matriz de  $T$  em relação à base  $\beta$ , então sabemos que  $A^t$  (matriz transposta) é a matriz de  $T^*$  em relação a  $\beta$ . Dessa forma  $T = T^* \Leftrightarrow A = A^t$  isto é  $A$  é simétrica

Exemplo: Seja  $T(x, y, z) = (x - y + 4z, -x + 2y + 6z, 4x + 6y + 3z)$

Então  $T$  é auto adjunto.

De fato se  $\beta$  é a base canônica de  $\mathbb{R}^3$  (que é ortonormal)

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 4 \\ -1 & 2 & 6 \\ 4 & 6 & 3 \end{pmatrix} = A^t$$

Exemplo 2: Mostre que o operador linear  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  que corresponde a proj. ortogonal sobre o plano  $x + y - 2z = 0$  é auto-adjunto.

SEJA  $x + y - 2z = 0$  eq. geral do plano  $\Pi$

$$\langle (x, y, z), \begin{matrix} \updownarrow \\ (1, 1, -2) \end{matrix} \rangle = 0$$

$\therefore \vec{v}_3 = (1, 1, -2)$  É  $\perp$  plano  $\Pi$ . Por outro lado,  $(x, y, z) \in \Pi$  temos

$$(x, y, z) = (-y + 2z, y, z) = y \cdot (-1, 1, 0) + z \cdot (2, 0, 1)$$

$$\Rightarrow \text{plano } \Pi = \langle \begin{matrix} \updownarrow \\ (-1, 1, 0) \\ \vec{v}_1 \end{matrix}; \begin{matrix} \updownarrow \\ (2, 0, 1) \\ \vec{v}_2 \end{matrix} \rangle$$

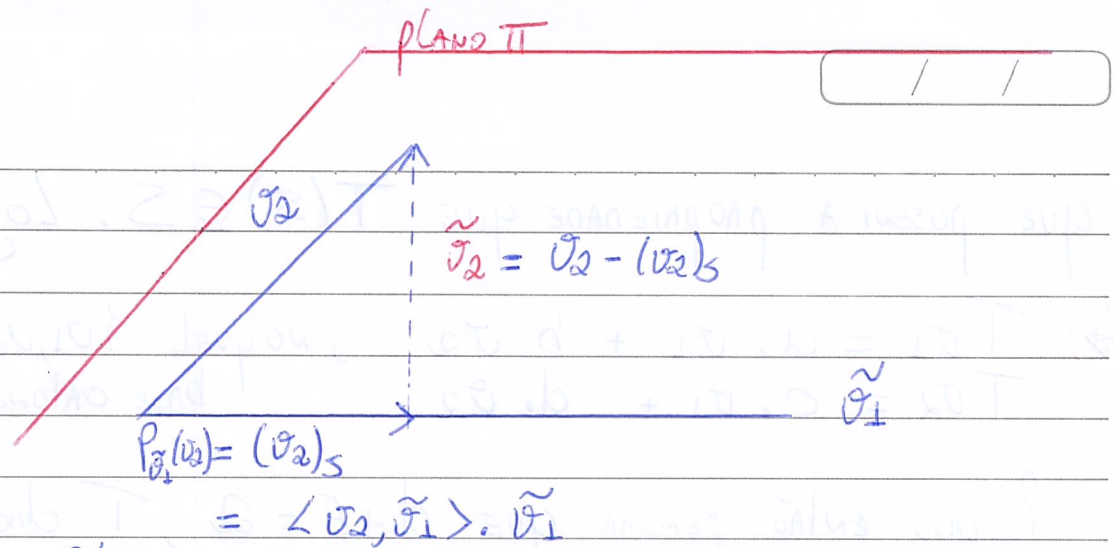
Note que  $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$  determina uma base para  $\mathbb{R}^3$  mas não é ortonormal.

$$\tilde{\vec{v}}_1 = \frac{\vec{v}_1}{\|\vec{v}_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} (-1, 1, 0)$$

precisamos encontrar  $\tilde{\vec{v}}_2 \in \text{plano } \Pi$  tq  $\tilde{\vec{v}}_1 \perp \tilde{\vec{v}}_2$   
(note que  $\vec{v}_1$  não é ortogonal a  $\vec{v}_2$ ). Pelo processo de GS

$$\begin{aligned} \tilde{\vec{v}}_2 &= \frac{\vec{v}_2 - \langle \tilde{\vec{v}}_1, \vec{v}_2 \rangle \cdot \tilde{\vec{v}}_1}{\|\vec{v}_2 - \langle \tilde{\vec{v}}_1, \vec{v}_2 \rangle \cdot \tilde{\vec{v}}_1\|} = \\ &= \frac{(2, 0, 1) - \frac{(-2)}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot (-1, 1, 0)}{\|\text{vetor acima}\|} \\ &= \frac{(1, 1, 1)}{\|(1, 1, 1)\|} = \frac{1}{\sqrt{3}} (1, 1, 1) \end{aligned}$$

obs.  $\langle \tilde{\vec{v}}_1, \vec{v}_2 \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \langle (-1, 1, 0), (2, 0, 1) \rangle = \frac{-2}{\sqrt{2}}$



Note que  $\tilde{v}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1) \in \text{plano } \pi$ .

Além do mais como  $v_3 \perp \text{plano } \pi \Rightarrow \tilde{v}_3 = \frac{v_3}{\|v_3\|} = \frac{1}{\sqrt{6}}(1, 1, -2)$

$\perp \{ \tilde{v}_1, \tilde{v}_2 \}$  portanto  $\beta = \{ \tilde{v}_1, \tilde{v}_2, \tilde{v}_3 \}$  é uma base ortonormal.

Agora por de finição de  $T$  temos:

$$T \tilde{v}_1 = \tilde{v}_1 = 1 \cdot \tilde{v}_1 + 0 \cdot \tilde{v}_2 + 0 \cdot \tilde{v}_3$$

$$T \tilde{v}_2 = \tilde{v}_2 = 0 \cdot \tilde{v}_1 + 1 \cdot \tilde{v}_2 + 0 \cdot \tilde{v}_3$$

$$T \tilde{v}_3 = 0 = 0 \cdot \tilde{v}_1 + 0 \cdot \tilde{v}_2 + 0 \cdot \tilde{v}_3$$

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = A^t \therefore T \text{ é auto-adjunto.}$$

**Proposição:** todo operador  $T: E \rightarrow E$  linear auto-adjunto possui um auto vetor, isto é, possui um subespaço invariante de dim 1.

**dem.:** Em vista da proposição da última aula podemos supor sem perda de generalidade que  $T$  possui um subespaço invariante de dimensão 2. Seja  $S = \langle v_1, v_2 \rangle$  tal subespaço.

$\hookrightarrow$  gerado

que possui a propriedade que  $T(S) \subseteq S$ . Logo.

$$\begin{aligned} (*) \quad T v_1 &= a \cdot v_1 + b \cdot v_2 \\ T v_2 &= c \cdot v_1 + d \cdot v_2 \end{aligned} \quad , \text{ no qual } \{v_1, v_2\} \text{ é uma} \\ \text{base ortogonal para } S.$$

Podemos então pensar que  $\dim E = 2$ ,  $T$  dado como em  
(\*) e auto adjunto. Dessa forma

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \text{ é a matriz de } T \text{ associada a base } \{v_1, v_2\}$$

$$\text{e como } T = T^* \Leftrightarrow A = A^t \Leftrightarrow A = \begin{pmatrix} a & c \\ c & b \end{pmatrix}$$

$b=c$

Agora o polinômio característico de  $T$  é dada por.

$$\begin{aligned} p_A(\lambda) &= \det \left( \begin{pmatrix} a & c \\ c & d \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) \\ &= \det \begin{pmatrix} a-\lambda & c \\ c & d-\lambda \end{pmatrix} \\ &= (a-\lambda) \cdot (d-\lambda) - c^2 \\ &= \lambda^2 - (a+d)\lambda + ad - c^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Delta &= (a+d)^2 - 4 \cdot (ad - c^2) \\ &= a^2 + d^2 + 2 \cdot ad - 4ad + 4c^2 \\ &= a^2 - 2ad + d^2 + 4c^2 \\ &= (a-d)^2 + 4c^2 > 0 \end{aligned}$$

Portanto  $p_A(\lambda)$  sempre possui uma raiz real  $\Leftrightarrow$  autovalor  
e conseq. um autovetor.



LEMA: Se  $T: E \rightarrow E$  é auto-adjunto e  $F \subseteq E$  é invariante por  $T \Rightarrow F^\perp$  também é invariante por  $T$ .

DEM.: Queremos provar que se

$$v \in F^\perp \Rightarrow T(v) \in F^\perp$$

Dado  $u \in F$  temos

$$\begin{aligned} \langle T(v), u \rangle &= \langle v, Tu \rangle \\ &\stackrel{T=T^*}{=} \langle v, Tu \rangle \stackrel{u \in F}{=} \langle v, Tu \rangle \\ &= 0 \text{ pois } v \in F^\perp \text{ e } Tu \in F \end{aligned}$$

Logo  $T(v) \in F^\perp$



PROPOSIÇÃO: SEJA  $T: E \rightarrow E$  UM OPERADOR AUTO-ADJUNTO. SE  $T(v_i) = \lambda_i v_i$  E  $T(v_j) = \lambda_j v_j$  COM  $\lambda_j \neq \lambda_i$  ENTÃO  $\langle v_j, v_i \rangle = 0$

EM OUTRAS PALAVRAS: AUTOVECTORES ASSOCIADOS A AUTOVALORES DISTINTOS SÃO ORTOGONAIS.

DEM.:

$$\begin{aligned} \lambda_i \langle v_i, v_j \rangle &= \langle \lambda_i v_i, v_j \rangle \\ &= \langle T v_i, v_j \rangle \\ &= \langle v_i, T v_j \rangle \quad (T=T^*) \\ &= \langle v_i, \lambda_j v_j \rangle = \lambda_j \langle v_i, v_j \rangle \end{aligned}$$

$$\Rightarrow (\lambda_i - \lambda_j) \langle v_i, v_j \rangle = 0 \Rightarrow \langle v_i, v_j \rangle = 0.$$

$\lambda_i \neq \lambda_j$



linear  $\mathbb{R}^2$ :  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^3$ :  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^4$ :  $T: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^5$ :  $T: \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^5$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^6$ :  $T: \mathbb{R}^6 \rightarrow \mathbb{R}^6$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^7$ :  $T: \mathbb{R}^7 \rightarrow \mathbb{R}^7$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^8$ :  $T: \mathbb{R}^8 \rightarrow \mathbb{R}^8$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^9$ :  $T: \mathbb{R}^9 \rightarrow \mathbb{R}^9$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^{10}$ :  $T: \mathbb{R}^{10} \rightarrow \mathbb{R}^{10}$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^{11}$ :  $T: \mathbb{R}^{11} \rightarrow \mathbb{R}^{11}$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^{12}$ :  $T: \mathbb{R}^{12} \rightarrow \mathbb{R}^{12}$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^{13}$ :  $T: \mathbb{R}^{13} \rightarrow \mathbb{R}^{13}$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^{14}$ :  $T: \mathbb{R}^{14} \rightarrow \mathbb{R}^{14}$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$

linear  $\mathbb{R}^{15}$ :  $T: \mathbb{R}^{15} \rightarrow \mathbb{R}^{15}$  in operator notation  $T \cdot F = F \cdot T$