

## Álgebra Linear - 2022.3

## Lista 8 - Autovalores e Autovetores

- 1) Sendo  $T : V \rightarrow V$  um operador linear, mostre que o conjunto  $V_\lambda = \{v \in V : Tv = \lambda v\}$ , formado pelos autovetores associados a um autovalor  $\lambda$ , inclusive  $v = 0$ , é um subespaço vetorial de  $V$ .
- 2) Encontre os autovalores e autovetores associados dos operadores lineares  $T : V \rightarrow V$  e matrizes em  $M(n, n)$  seguintes:
- (a)  $V = \mathbb{R}^2, T(x, y) = (x + y, 2x + y)$   
 (b)  $V = \mathbb{R}^2, T(x, y) = (-y, x)$   
 (c)  $V = P_2, T(ax^2 + bx + c) = ax^2 + cx + b$   
 (d)  $V = P_2, T(ax^2 + bx + c) = 2ax + b$ , (derivada)  
 (e)  $V = M(2, 2), T(A) = A^T, A \in M(2, 2)$   
 (f)  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ , (g)  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ ,  
 (h)  $A = \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ 3 & -3 \end{pmatrix}$ , (i)  $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & -3 \\ 0 & 4 & 0 \\ -3 & 3 & 1 \end{pmatrix}$ ,  
 (j)  $A = \begin{pmatrix} -1 & -4 & 14 \\ 2 & -7 & 14 \\ 2 & -4 & 11 \end{pmatrix}$ ,  
 (k)  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \\ 12 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ .
- 3) (a) Calcule os autovalores reais e seus autovetores do operador linear em  $\mathbb{R}^3$  dado pela rotação de  $\theta$  em torno de  $z$ :
- $$\begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
- (b) rotação de  $\frac{\pi}{2}$  em torno de  $(1, 1, 1)$ :
- $$\begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} - \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} - \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{3} - \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} =$$
- $$= \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & 1 - \sqrt{3} & 1 + \sqrt{3} \\ 1 + \sqrt{3} & 1 & 1 - \sqrt{3} \\ 1 - \sqrt{3} & 1 + \sqrt{3} & 1 \end{pmatrix}$$
- [Dica: qual é o autovetor (direção invariante) óbvio?]
- 4) Seja  $A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ .
- (a) Encontre os autovalores de  $A$  e  $A^{-1}$   
 (b) Encontre os autovetores.
- 5) Dado um operador linear  $T : V \rightarrow V$ , mostre que  $\ker(T) = V_\lambda$ , com  $\lambda = 0$ . Mostre que quando  $\lambda = 0$  é autovalor,  $T$  não é injetora. Mostre a recíproca: quando  $T$  não é injetora,  $\lambda = 0$  é autovalor de  $T$ .
- 6) Verifique quais dos operadores e matrizes da questão 2 são diagonalizáveis. (Um operador é diagonalizável quando sua matriz de transformação em alguma base é diagonalizável. Uma matriz é diagonalizável quando é possível encontrar uma base de autovetores para  $V$ .)
- 7) Diagonalize a matriz  $A = \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ 3 & -3 \end{pmatrix}$ , i.e., encontre uma matriz  $M$  tal que  $M^{-1}AM$  é uma matriz diagonal. Verifique que  $M^{-1}AM = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$ , onde  $\lambda_1, \lambda_2$  são os autovalores de  $A$ .
- 8) Diagonalize a matriz  $A$  em (2.i).
- 9) Resolva o seguinte sistema de equações diferenciais ordinárias para as variáveis  $x(t), y(t)$ :
- $$\begin{aligned} x' &= 5x + 3y, \\ y' &= 3x - 3y. \end{aligned}$$
- (utilize o exercício 7.)
- 10) Sendo  $A$  a matriz do exercício 7, calcule  $A^2, A^4$  e  $A^{10}$ . Utilize  $A^2 = (M^{-1}DM)(M^{-1}DM) = M^{-1}D^2M$ , onde  $D$  é a matriz diagonal após diagonalização. Calcule  $A^2$  explicitamente e compare.
- 11) Diz-se que um operador linear  $T : V \rightarrow V$  é nilpotente se existir um número inteiro positivo  $n$ , tal que  $T^n = 0$  (i.e.,  $T \circ T \circ \dots \circ T(v) = 0 \forall v \in V$ ). Sendo  $T$  nilpotente,  
 (a) Encontre seus autovalores;  
 (b) Mostre que um operador linear nilpotente, não nulo, não é diagonalizável;  
 (c) Mostre que  $T$  dado em (2.d) é nilpotente
- 12) Diz-se que um operador linear  $T : V \rightarrow V$  é idempotente se  $T^2 = T$  (i.e.,  $T \circ T(v) = T(v) \forall v \in V$ ). Sendo  $T$  idempotente,  
 (a) Encontre seus autovalores;  
 (b) Dê um exemplo de matriz idempotente para  $V = \mathbb{R}^2$ ;