

ENGFIS FIS

2013/14

Álgebra Linear e Geometria Analítica EC

Salvatore Cosentino

Departamento de Matemática e Aplicações - Universidade do Minho

Campus de Gualtar - 4710 Braga - PORTUGAL

gab B.4023, tel 253 604086

e-mail scosentino@math.uminho.pt

url <http://w3.math.uminho.pt/~scosentino>

22 de Dezembro de 2013



This work is licensed under a
[Creative Commons Attribution-Noncommercial-ShareAlike 2.5 Portugal License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/2.5/pt/).

CONTEÚDO	2
----------	---

Conteúdo

1 Vetores	4
2 Produto escalar, norma e distância	9
3 Retas e planos	13
4 Subespaços, bases e dimensão	19
5 Produto vetorial, área e volume	22
6 Números complexos	28
7 Espaços lineares	31
8 Formas lineares	36
9 Transformações lineares	41
10 Transformações lineares e matrizes	45
11 Automorfismos e matrizes invertíveis	51
12 Sistemas lineares	55
13 Volumes e determinantes	60
14 Valores e vetores próprios	67
15 Espaços euclidianos e hermiteanos	72
16 Operadores simétricos, hermiteanos e unitários	76
17 Grupos e álgebras de matrizes	78
18 Teorema espectral	83
19 Formas quadráticas e cónicas	87
20 Matrizes positivas e teorema de Perron-Frobenius	88

Notações

Conjuntos. $a \in A$ quer dizer que a é um elemento do conjunto A . $A \subset B$ quer dizer que o conjunto A é um subconjunto do conjunto B . $A \cap B$ é a interseção dos conjuntos A e B , e $A \cup B$ é a reunião dos conjuntos A e B . $A \times B$ é o produto cartesiano dos conjuntos A e B , o conjunto dos pares ordenados (a, b) com $a \in A$ e $b \in B$.

Números. $\mathbb{N} := \{1, 2, 3, \dots\}$ denota o conjunto dos números naturais. $\mathbb{Z} := \{0, \pm 1, \pm 2, \pm 3, \dots\}$ denota o anel dos números inteiros. $\mathbb{Q} := \{p/q \text{ com } p, q \in \mathbb{Z}, q \neq 0\}$ denota o corpo dos números racionais. $\mathbb{R}$ e $\mathbb{C}$ são os corpos dos números reais e complexos, respetivamente.

Funções. Uma função $f : X \rightarrow Y$, com *domínio* o conjunto X e *conjunto de chegada* o conjunto Y , é um subconjunto $R \subset X \times Y$ tal que para cada $x \in X$ existe um único $y := f(x) \in Y$, dito *imagem* de x , tal que $(x, y) \in R$. Quando domínio e contradomínio são claros, uma função pode ser denotada apenas por $x \mapsto f(x)$, ou seja, identificada com a “regra” que determina $y = f(x)$ a partir de x . A *imagem* do subconjunto $A \subset X$ é o conjunto $f(A) := \{f(a) \text{ com } a \in A\} \subset Y$. Em particular, a *imagem/contradomínio* da função $f : X \rightarrow Y$ é o conjunto $f(X) := \{f(x) \text{ com } x \in X\} \subset Y$ dos valores da função. O *gráfico* da função $f : X \rightarrow Y$ é o subconjunto

$$\text{Graph}(f) := \{(x, y) \in X \times Y \text{ t.q. } y = f(x)\} \subset X \times Y$$

do produto cartesiano do domínio e o conjunto de chegada. A função *identidade* $1_X : X \rightarrow X$ é definida por $1_X(x) = x$, e o seu gráfico é a *diagonal* $\{(x, x) \text{ com } x \in X\} \subset X \times X$.

A *restrição* da função $f : X \rightarrow Y$ ao subconjunto $A \subset X$ é a função $f|_A : A \rightarrow Y$ definida por $f|_A(a) := f(a)$.

A *composição* das funções $f : X \rightarrow Y$ e $g : f(X) \subset Y \rightarrow Z$ é a função $g \circ f : X \rightarrow Z$ definida por $(g \circ f)(x) := g(f(x))$, ou seja,

$$x \mapsto y = f(x) \mapsto z = g(y) = g(f(x))$$

Uma função $f : X \rightarrow Y$ é *injetiva* se $x \neq x'$ implica $f(x) \neq f(x')$, e portanto a imagem $f(X)$ é uma “cópia” de X . Uma função $f : X \rightarrow Y$ é *sobrejetiva* se todo $y \in Y$ é imagem $y = f(x)$ de algum $x \in X$, ou seja, se $Y = f(X)$. Uma função $f : X \rightarrow Y$ é *bijetiva/invertível* se é injetiva e sobrejetiva, e portanto admite uma função *inversa* $f^{-1} : Y \rightarrow X$, que verifica $f^{-1}(f(x)) = x$ e $f(f^{-1}(y)) = y$ para todos os $x \in X$ e $y \in Y$.

1 Vetores

1. (a linguagem da filosofia) “... Signor Sarsi, la cosa non istà così. La filosofia è scritta in questo grandissimo libro che continuamente ci sta aperto innanzi agli occhi (io dico l’universo), ma non si può intendere se prima non s’impara a intender la lingua, e conoscer i caratteri, ne’ quali è scritto. Egli è scritto in lingua matematica, e i caratteri son triangoli, cerchi, ed altre figure geometriche, senza i quali mezi è impossibile a intenderne umanamente parola; senza questi è un aggirarsi vanamente per un oscuro laberinto.”¹
2. (a reta real) Fixada uma origem (ou seja, um ponto 0), um unidade de medida (ou seja, a distância entre 0 e 1) e uma orientação (ou seja, uma direção “positiva”), é possível representar cada ponto de uma reta com um número real $x \in \mathbb{R}$. Vice-versa, ao número $x \in \mathbb{R}$ corresponde o ponto da reta colocado a uma distância $\sqrt{x^2}$ da origem, na direção positiva se $x > 0$ e negativa se $x < 0$.
3. (o plano cartesiano) O *plano cartesiano*² $\mathbb{R}^2 := \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ é o conjunto dos pontos $\mathbf{r} = (x, y)$, com “coordenadas (cartesianas)” $x, y \in \mathbb{R}$ (chamadas *abscissa* e *ordenada*, respetivamente). A *origem* é o ponto $\mathbf{0} := (0, 0)$. O ponto $\mathbf{r} = (x, y)$ pode ser pensado como o *vetor* (i.e. o segmento orientado, a seta) entre a origem e o ponto $\mathbf{r}$. A *soma* dos vetores $\mathbf{r} = (x, y)$ e $\mathbf{r}' = (x', y')$ é o vetor

$$\mathbf{r} + \mathbf{r}' := (x + x', y + y'),$$

que representa uma diagonal do paralelogramo de lados $\mathbf{r}$ e $\mathbf{r}'$. Por exemplo, $(1, 2) + (3, 4) = (4, 6)$. O *produto* do número/escalar $\lambda \in \mathbb{R}$ pelo vetor $\mathbf{r} = (x, y)$ é o vetor

$$\lambda \mathbf{r} := (\lambda x, \lambda y)$$

que representa uma dilatação/contração (e uma inversão se $\lambda < 0$) de razão λ do vetor $\mathbf{r}$. Por exemplo, $3(1, 2) = (3, 6)$, e $-\frac{1}{2}(10, 12) = (-5, -6)$. Cada vetor pode ser representado de maneira única como soma

$$\mathbf{r} = (x, y) = x\mathbf{i} + y\mathbf{j},$$

onde $\mathbf{i} := (1, 0)$ e $\mathbf{j} := (0, 1)$ denotam os vetores da base canónica.

Lugares geométricos (pontos, retas, circunferências, parábolas, ...) podem ser descritos/definidos por equações algébricas, ditas “equações cartesianas”.

- Descreva as coordenadas cartesianas dos pontos da reta que passa por $(1, 2)$ e $(-1, 3)$.
- Descreva as coordenadas cartesianas do triângulo de vértices $(0, 0)$, $(1, 0)$ e $(0, 2)$.
- Esboce os lugares geométricos definidos pelas equações

$$xy = 1 \quad y = 2x - 7 \quad (x + 1)^2 + (y - 3)^2 = 9 \quad x - 2y^2 = 3$$

$$\begin{cases} x + y = 1 \\ x - 1 = 1 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y = 3 \\ -2x - 2y = -6 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y = 1 \\ 3x + 3y = 1 \end{cases}$$

- Esboce os lugares geométricos definidos pelas seguintes desigualdades

$$x - y \leq 1 \quad \begin{cases} 0 \leq x \leq 1 \\ 0 \leq y \leq 1 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y \leq 1 \\ x - y \leq 1 \end{cases}$$

- Determine umas desigualdades (cartesianas) que definem os pontos do paralelogramo de lados $(2, 1)$ e $(3, 5)$.
4. (o espaço, o espaço-tempo e o espaço de fases da física newtoniana) O espaço onde acontece a física newtoniana é o *espaço 3-dimensional* $\mathbb{R}^3 := \mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \mathbb{R}$. A posição de uma partícula é um ponto/vetor

$$\mathbf{r} = (x, y, z) := x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k} \in \mathbb{R}^3$$

¹Galileo Galilei, *Il Saggiatore*, 1623.

²René Descartes, *La Géométrie* [em *Discourse de la Méthode*, 1637].

onde $\mathbf{i} := (1, 0, 0)$, $\mathbf{j} := (0, 1, 0)$ e $\mathbf{k} := (0, 0, 1)$ denotam os vetores da base canônica. Ou seja, uma receita para deslocar um ponto material da *origem* $\mathbf{0} := (0, 0, 0)$ até a posição $\mathbf{r} = (x, y, z)$ consiste em fazer x “passos” na direção do vetor $\mathbf{i}$, depois y “passos” na direção do vetor $\mathbf{j}$ e enfim z “passos” na direção do vetor $\mathbf{k}$ (mas a ordem é indiferente!).

A *lei horária/trajetória*, de uma partícula é uma função $t \mapsto \mathbf{r}(t)$ que associa a cada tempo $t \in I \subset \mathbb{R}$ a posição $\mathbf{r}(t) = (x(t), y(t), z(t)) \in \mathbb{R}^3$ da partícula no instante t . A *velocidade* da partícula no instante t é o vetor $\mathbf{v}(t) := \dot{\mathbf{r}}(t) = (\dot{x}(t), \dot{y}(t), \dot{z}(t))$. A *aceleração* da partícula no instante t é o vetor $\mathbf{a}(t) := \dot{\mathbf{v}}(t) = \ddot{\mathbf{r}}(t) = (\ddot{x}(t), \ddot{y}(t), \ddot{z}(t))$. A aceleração de uma partícula de massa $m > 0$ num referencial inercial é determinada pela equação de Newton³

$$m \mathbf{a}(t) = \mathbf{F}(\mathbf{r}(t), \dot{\mathbf{r}}(t))$$

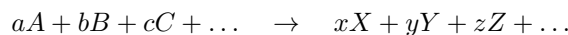
onde $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ é um campo de forças.

O *espaço-tempo*⁴ da física newtoniana é o produto cartesiano $\mathbb{R} \times \mathbb{R}^3 \approx \mathbb{R}^4$, o espaço dos *eventos* $(t, x, y, z) \in \mathbb{R}^4$, onde $\mathbf{r} = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ representa uma posição num referencial inercial, e $t \in \mathbb{R}$ é o *tempo absoluto*.

O *estado* de uma partícula, a informação necessária e suficiente para resolver a equação de Newton e portanto determinar a sua trajetória futura (e passada), é um ponto $(\mathbf{r}, \mathbf{p}) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \approx \mathbb{R}^6$ do *espaço dos estados/de fases*, onde $\mathbf{r}$ é a posição e $\mathbf{p} := m\mathbf{v}$ é o *momento (linear)*.

- Determine a “dimensão” do espaço de fases de um sistema composto por 8 planetas (como, por exemplo, Mercúrio, Vênus, Terra, Marte, Júpiter, Saturno, Urano, Netuno) e de um sistema composto por 6×10^{23} moléculas.

5. (reações químicas) O estado de uma reação química



entre os n reagentes $A, B, C, \dots$ e os m produtos $X, Y, Z, \dots$ é descrito usando as concentrações $[A], [B], [C], \dots, [X], [Y], [Z], \dots$, e portanto $n + m$ números.

6. (o espaço vetorial $\mathbb{R}^n$) O espaço vetorial real de dimensão n é o conjunto

$$\mathbb{R}^n := \underbrace{\mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \dots \times \mathbb{R}}_{n \text{ vezes}}$$

das n -uplas $\mathbf{x} = (x^1, x^2, \dots, x^n)$ de números reais, ditas *vetores* ou *pontos*, munido das operações *adição* $+: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, definida por

$$\mathbf{x}, \mathbf{y} \mapsto \mathbf{x} + \mathbf{y} := (x^1 + y^1, x^2 + y^2, \dots, x^n + y^n)$$

e *multiplicação por um escalar* $\cdot : \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, definida por

$$\lambda, \mathbf{x} \mapsto \lambda \mathbf{x} := (\lambda x^1, \lambda x^2, \dots, \lambda x^n)$$

O *vetor nulo/origem* é o vetor $\mathbf{0} := (0, 0, \dots, 0)$ (também denotado pela letra O), tal que $\mathbf{x} + \mathbf{0} = \mathbf{x}$ para todo $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$. O *simétrico* do vetor $\mathbf{x} = (x^1, x^2, \dots, x^n)$ é o vetor $-\mathbf{x} := (-1)\mathbf{x} = (-x^1, -x^2, \dots, -x^n)$, tal que $\mathbf{x} + (-\mathbf{x}) = \mathbf{0}$. Isto justifica a notação $\mathbf{x} - \mathbf{y} := \mathbf{x} + (-\mathbf{y})$. A soma de vetores é comutativa, ou seja, $\mathbf{x} + \mathbf{y} = \mathbf{y} + \mathbf{x}$, e associativa, ou seja, $\mathbf{x} + (\mathbf{y} + \mathbf{z}) = (\mathbf{x} + \mathbf{y}) + \mathbf{z}$ (e portanto as parêntesis são inúteis). Em particular, a ordem dos vetores numa soma (finita) $\mathbf{x} + \mathbf{y} + \dots + \mathbf{z}$ é irrelevante. É também evidente que $\lambda(\mu\mathbf{x}) = (\lambda\mu)\mathbf{x}$, e que

³Isaac Newton, *Philosophiæ Naturalis Principia Mathematica*, 1687.

⁴“Cette manière de considérer les quantités de trois dimensions est aussi exacte que l’autre, car les lettres peuvent toujours être regardées comme représentant des nombres rationnels ou non. J’ai dit plus haut qu’il n’était pas possible de concevoir plus de trois dimensions. Un homme d’esprit de ma connaissance croit qu’on pourrait cependant regarder la durée comme une quatrième dimension, et que le produit temps par la solidité serait en quelque manière un produit de quatre dimensions; cette idée peut être contestée, mais elle a, ce me semble, quelque mérite, quand ce ne serait que celui de la nouveauté.” [Jean-le-Rond D’Alembert, *Encyclopédie*, Vol. 4, 1754.]

valem as propriedades distributivas $(\lambda + \mu)\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x} + \mu\mathbf{x}$ e $\lambda(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = \lambda\mathbf{x} + \lambda\mathbf{y}$. Finalmente, a multiplicação pelo escalar 1 é a identidade, i.e. $1\mathbf{x} = \mathbf{x}$, e a multiplicação pelo escalar “zero” produz o vetor nulo, i.e. $0\mathbf{x} = \mathbf{0}$.

A *combinação linear* dos vetores $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k \in \mathbb{R}^n$ com *coeficientes* $\lambda^1, \lambda^2, \dots, \lambda^k \in \mathbb{R}$ é o vetor

$$\sum_{i=1}^k \lambda^i \mathbf{v}_i := \lambda^1 \mathbf{v}_1 + \lambda^2 \mathbf{v}_2 + \dots + \lambda^k \mathbf{v}_k.$$

A *base canônica* de $\mathbb{R}^n$ é o conjunto ordenado dos vetores

$$\boxed{\mathbf{e}_1 = (1, 0, \dots, 0) \quad \mathbf{e}_2 = (0, 1, 0, \dots, 0) \quad \dots \quad \mathbf{e}_n = (0, \dots, 0, 1)}$$

assim que cada vetor $\mathbf{x} = (x^1, x^2, \dots, x^n) \in \mathbb{R}^n$ é uma combinação linear única

$$\mathbf{x} = x^1 \mathbf{e}_1 + x^2 \mathbf{e}_2 + \dots + x^n \mathbf{e}_n$$

dos vetores da base canônica. O número x^k é chamado *k-ésima coordenada*, ou *componente*, do vetor $\mathbf{x}$ (relativamente à base canônica).

Um *subespaço vetorial* de $\mathbb{R}^n$ é um subconjunto não vazio $\mathbf{V} \subset \mathbb{R}^n$ que contém a origem, i.e. $\mathbf{0} \in \mathbf{V}$, e que contém todas as combinações lineares dos seus vetores, i.e. tal que se $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{V}$ então também $\lambda\mathbf{x} + \mu\mathbf{y} \in \mathbf{V}$ para todos $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$.

No *plano* $\mathbb{R}^2$ os pontos costumam ser denotados por $\mathbf{r} = (x, y)$, e no *espaço (3-dimensional)* $\mathbb{R}^3$ por $\mathbf{r} = (x, y, z)$.

- Calcule

$$(1, 2, 3) + (2, 3, 4) \qquad 6 \cdot (-1, -6, 0) \qquad (1, -1) - (3, 2)$$

- Calcule e esboce os pontos $A + B$, $A - B$, $2A - 3B$ e $-A + \frac{1}{2}B$ quando

$$A = (1, 2) \text{ e } B = (-1, 1) \qquad \text{ou} \qquad A = (0, 1, 7) \text{ e } B = (-2, 3, 0)$$

- [Ap69] 12.4.

7. (a warning about the notation) After some rewritings, I decided to use Einstein’s notation for the coordinates of (contravariant, in Einstein’s language) vectors: upper indices, as in $\mathbf{x} = (x^i)$. You must be warned that almost all books on linear algebra use lower indices, and do not make distinction between vectors and covectors (covariant vectors, in Einstein’s language). Actually, the only exception I know is van der Waerden’s classic [Wa91].
8. (vetores aplicados) Um *vetor aplicado/geométrico* (uma força, uma velocidade, ...) é um segmento orientado $\vec{AB}$ entre um ponto de aplicação $A \in \mathbb{R}^n$ e um ponto final $B \in \mathbb{R}^n$. Dois vetores aplicados $\vec{AB}$ e $\vec{CD}$ são *paralelos* se $B - A = \lambda(D - C)$ com $\lambda \in \mathbb{R}$, e são *equivalentes* (e portanto definem o mesmo “vetor” $\mathbf{x} = B - A$) se $B - A = D - C$.

- Mostre que cada vetor aplicado é equivalente a um vetor $\vec{OC}$ aplicado na origem $O := (0, 0, \dots, 0)$.
- Diga se são paralelos ou equivalentes $\vec{AB}$ e $\vec{CD}$ quando

$$A = (1, 2) \quad B = (-1, 1) \quad C = (2, 3) \quad D = (4, , 4)$$

$$A = (0, 1, \pi) \quad B = (-2, 3, 0) \quad C = (1, 0, -\pi) \quad D = (2, 3, 0)$$

- Determine $D \in \mathbb{R}^n$ de maneira tal que $\vec{AB}$ e $\vec{CD}$ sejam equivalentes quando

$$A = (1, 2) \quad B = (-1, 1) \quad C = (2, 3)$$

$$A = (0, 1, \pi) \quad B = (-2, 3, 0) \quad C = (0, 0, 0)$$

9. (composição de forças) Se duas forças $\mathbf{F}$ e $\mathbf{G}$ atuam sobre uma partícula colocada num certo ponto do espaço, então a “resultante” é uma força $\mathbf{F} + \mathbf{G}$.
10. (translações, dilatações e homotetias) Uma *translação* do espaço $\mathbb{R}^n$ é uma transformação $T_{\mathbf{a}} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ definida por

$$\mathbf{x} \mapsto T_{\mathbf{a}}(\mathbf{x}) := \mathbf{x} + \mathbf{a},$$

com $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$. A imagem de um subconjunto $X \subset \mathbb{R}^n$ é também denotada $\mathbf{a} + X := T_{\mathbf{a}}(X)$.

Uma *dilatação/contração* (em inglês, *scaling*) de razão $\lambda \neq 0$ é uma transformação $M_{\lambda} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ definida por

$$\mathbf{x} \mapsto M_{\lambda}(\mathbf{x}) := \lambda \mathbf{x}.$$

A imagem de um subconjunto $X \subset \mathbb{R}^n$ é também denotada $\lambda X := M_{\lambda}(X)$.

Uma *homotetia* de centro $\mathbf{c} \in \mathbb{R}^n$ e razão $\lambda \neq 0$ é a transformação $H_{\mathbf{c},\lambda} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$

$$\mathbf{x} \mapsto H_{\mathbf{c},\lambda}(\mathbf{x}) := \mathbf{c} + \lambda(\mathbf{x} - \mathbf{c}).$$

Observe que o centro é um ponto fixo de uma homotetia, i.e. $H_{\mathbf{c},\lambda}(\mathbf{c}) = \mathbf{c}$. Em particular, uma homotetia com centro na origem é uma dilatação, i.e. $H_{\mathbf{0},\lambda} = M_{\lambda}$.

- Calcule $T_{\mathbf{a}}(\mathbf{v})$ quando

$$\mathbf{a} = (\pi, e) \text{ e } \mathbf{v} = (11, 13) \quad \mathbf{a} = (2, 1, 1) \text{ e } \mathbf{v} = (0, 1, 3)$$

- Mostre que $T_{\mathbf{a}} \circ T_{\mathbf{b}} = T_{\mathbf{a}+\mathbf{b}}$ e deduza que $T_{\mathbf{a}} \circ T_{-\mathbf{a}} = T_{-\mathbf{a}} \circ T_{\mathbf{a}} = \mathbf{1}$.
- Mostre que $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ existe uma translação $T_{\mathbf{a}}$ tal que $T_{\mathbf{a}}(\mathbf{x}) = \mathbf{y}$.
- Calcule $M_{\lambda}(\mathbf{v})$ quando

$$\lambda = \frac{1}{3} \text{ e } \mathbf{v} = (2, -1) \quad \lambda = 5 \text{ e } \mathbf{v} = (6, 7, 8)$$

- Descreva o efeito das transformações M_{λ} , com $\lambda < 1$ e $\lambda > 1$, no plano $\mathbb{R}^2$.
- Determine e compare as transformações compostas $T_{\mathbf{a}} \circ M_{\lambda}$ e $M_{\lambda} \circ T_{\mathbf{a}}$. São iguais?
-

more ...

11. (graus Celsius, Fahrenheit e Kelvin) A temperatura pode ser medida em graus Celsius (C), Fahrenheit (F) e Kelvin (K), e

$$F = 1.8 \cdot C + 32 \quad K = (F + 459.67)/1.8$$

- Determine a relação entre graus Kelvin e Celsius.
- Determine a relação entre um grau Kelvin e um grau Fahrenheit.

12. (invariância galileiana/sistemas inerciais) Seja $\mathbf{r}$ a posição de uma partícula num referencial inercial $\mathcal{R}$. Num referencial $\mathcal{R}'$ em movimento retilíneo uniforme com velocidade (constante) $\mathbf{V} \in \mathbb{R}^3$ e origem $\mathbf{R}$ no instante $t = 0$, a posição da partícula é dada pela “transformação de Galileio” [LL78]

$$\mathbf{r}' = \mathbf{r} - (\mathbf{R} + \mathbf{V}t). \quad (1)$$

- Verifique que a diferença $\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2$ entre as posições de duas partículas é invariante para as transformações (1), ou seja, $\mathbf{r}'_1 - \mathbf{r}'_2 = \mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2$. Verifique que a aceleração $\mathbf{a} := \ddot{\mathbf{r}}$ da trajetória $t \mapsto \mathbf{r}(t)$ de uma partícula também é invariante para as transformações (1), ou seja, a aceleração não depende do sistema inercial no qual é calculada. Deduza que se a força entre duas partículas apenas depende da diferença entre as posições (interação gravitacional, interação elétrica, ...), então a lei de Newton $m\ddot{\mathbf{r}} = \mathbf{F}$ é invariante.
- Mostre que o momento linear $\mathbf{p} := m\dot{\mathbf{r}}$ transforma segundo a lei

$$\mathbf{p}' = \mathbf{p} + m\mathbf{V}.$$

13. (centro de massas) O *centro de massas* do sistema de partículas de massas $m_1, m_2, \dots, m_N$ colocadas nos pontos $\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \dots, \mathbf{r}_N \in \mathbb{R}^3$ é

$$\mathbf{R} := \frac{1}{M} \sum_{k=1}^N m_k \mathbf{r}_k = \frac{m_1 \mathbf{r}_1 + m_2 \mathbf{r}_2 + \dots + m_N \mathbf{r}_N}{M}$$

onde $M := m_1 + m_2 + \dots + m_N$ é a massa total do sistema.

2 Produto escalar, norma e distância

1. (módulo e distância na reta real) O *módulo*, ou *valor absoluto*, do número real $x \in \mathbb{R}$ é

$$|x| := \max\{x, -x\} = \begin{cases} x & \text{se } x \geq 0 \\ -x & \text{se } x < 0 \end{cases}.$$

A *distância* entre os pontos x e y da reta real $\mathbb{R}$ é

$$d(x, y) := |x - y|$$

- Mostre que o módulo e a distância satisfazem as desigualdades do triângulo

$$|x + y| \leq |x| + |y| \quad \text{e} \quad d(x, y) \leq d(x, z) + d(y, z).$$

2. (o plano euclidiano segundo Descartes) A geometria euclidiana do plano (distâncias, ângulos, paralelismo e perpendicularidade, ...) pode ser deduzida a partir da noção algébrica de *produto escalar/interno*

$$\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}' := xx' + yy'.$$

Os vetores $\mathbf{r} = (x, y)$ e $\mathbf{r}' = (x', y')$ são *perpendiculares/ortogonais* quando $\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}' = 0$, i.e. quando $xx' = -yy'$. O *comprimento*, ou *norma*, do vetor $\mathbf{r} = (x, y)$ é dado pelo teorema de Pitágoras:

$$\|\mathbf{r}\| := \sqrt{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} = \sqrt{x^2 + y^2}.$$

A *distância* entre os pontos $\mathbf{r} = (x, y)$ e $\mathbf{r}' = (x', y')$ é

$$d(\mathbf{r}, \mathbf{r}') := \|\mathbf{r} - \mathbf{r}'\| = \sqrt{(x - x')^2 + (y - y')^2}.$$

- Determine um vetor ortogonal ao vetor $(2, 3)$.
 - Calcule o comprimento do vetor $(3, 4)$.
 - Calcule a distância entre os pontos $(2, 1)$ e $(1, 2)$.
3. (produto escalar euclidiano) O *produto escalar/interno (euclidiano)* em $\mathbb{R}^n$ é a função $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ definida por

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y} := x^1 y^1 + x^2 y^2 + \cdots + x^n y^n$$

Usando o *símbolo de Kroneker* δ_{ij} , definido por $\delta_{ii} = 1$ e $\delta_{ij} = 0$ se $i \neq j$, o produto escalar Euclidiano entre os vetores $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ é

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \sum_{i,j} \delta_{ij} x^i y^j.$$

O produto escalar é “comutativo/simétrico”, i.e.

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \mathbf{y} \cdot \mathbf{x},$$

“bilinear” (ou seja, linear em cada uma das duas variáveis), i.e.

$$(\mathbf{x} + \mathbf{y}) \cdot \mathbf{z} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{z} + \mathbf{y} \cdot \mathbf{z}, \quad \mathbf{x} \cdot (\mathbf{y} + \mathbf{z}) = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y} + \mathbf{x} \cdot \mathbf{z} \quad \text{e} \quad (\lambda \mathbf{x}) \cdot \mathbf{y} = \mathbf{x} \cdot (\lambda \mathbf{y}) = \lambda(\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}),$$

e “positivo”, i.e.

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{x} \geq 0, \quad \text{e} \quad \mathbf{x} \cdot \mathbf{x} = 0 \Leftrightarrow \mathbf{x} = \mathbf{0}.$$

Os vetores $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ são ditos *ortogonais/perpendiculares* quando $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = 0$. (notação $\mathbf{x} \perp \mathbf{y}$)

- Mostre que o produto interno é simétrico, bilinear e positivo.

- Verifique que os vetores da base canônica são ortogonais dois a dois, i.e. $\mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}_j = 0$ se $i \neq j$.
 - Se $\mathbf{v}$ é ortogonal a todos os vetores $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$, então $\mathbf{v} = \mathbf{0}$.
 - Calcule o produto interno entre $\mathbf{x} = (1, 2)$ e $\mathbf{y} = (-1, 1)$, e entre $\mathbf{x} = (0, 1, \pi)$ e $\mathbf{y} = (-2, 3, 0)$.
 - Determine se são ortogonais $\mathbf{x} = (1, 2)$ e $\mathbf{y} = (-1, 1)$, ou $\mathbf{x} = (0, 1, \pi)$ e $\mathbf{y} = (-2, 3, 0)$.
 - Se $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{z}$ então $\mathbf{y} = \mathbf{z}$?
 - [Ap69] 12.8.
4. (norma euclidiana) A norma (euclidiana) (ou seja, o comprimento) do vetor $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ é o número não-negativo

$$\|\mathbf{x}\| := \sqrt{\mathbf{x} \cdot \mathbf{x}} = \sqrt{(x^1)^2 + (x^2)^2 + \cdots + (x^n)^2}$$

A norma é “(positivamente) homogênea”, i.e.

$$\|\lambda \mathbf{x}\| = |\lambda| \|\mathbf{x}\|,$$

e “positiva”, i.e.

$$\|\mathbf{x}\| \geq 0, \quad \text{e} \quad \|\mathbf{x}\| = 0 \Leftrightarrow \mathbf{x} = \mathbf{0}.$$

Um vetor $\mathbf{x}$ é dito *unitário* se $\|\mathbf{x}\| = 1$.

- Mostre que a norma é homogênea e positiva.
- Verifique que os vetores da base canônica são unitários, i.e. $\|\mathbf{e}_i\| = 1$.
- Verifique que se $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ então $\mathbf{u} = \mathbf{v}/\|\mathbf{v}\|$ é um vetor unitário paralelo a $\mathbf{v}$.
- Mostre que

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 - \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2 = 4 \mathbf{x} \cdot \mathbf{y},$$

e deduza que $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| = \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|$ sse $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = 0$.

- Prove o *teorema de Pitágoras*: se $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ são ortogonais então

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 = \|\mathbf{x}\|^2 + \|\mathbf{y}\|^2.$$

- Verifique (e interprete) a *identidade do paralelogramo*

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 + \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2 = 2 \|\mathbf{x}\|^2 + 2 \|\mathbf{y}\|^2.$$

- Verifique que o produto interno euclidiano pode ser deduzido da norma usando a *identidade de polarização*

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \frac{1}{4} (\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 - \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2),$$

ou

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \frac{1}{2} (\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 - \|\mathbf{x}\|^2 - \|\mathbf{y}\|^2).$$

- Calcule a norma dos vetores $\mathbf{x} = (1, -1, 1)$, $\mathbf{y} = (-1, 1)$ e $\mathbf{z} = (1, 2, 3, 4)$.

5. (projeção e componente) Seja $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ um vetor $\neq \mathbf{0}$. Cada vetor $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ pode ser representado de maneira única como soma

$$\mathbf{x} = \lambda \mathbf{v} + \mathbf{w}$$

de um vetor $\lambda \mathbf{v}$ proporcional a $\mathbf{v}$ e um vetor $\mathbf{w}$ ortogonal a $\mathbf{v}$. De fato, a condição de ortogonalidade $\mathbf{w} \perp \mathbf{v}$, ou seja, $(\mathbf{x} - \lambda \mathbf{v}) \cdot \mathbf{v} = 0$, obriga a escolher

$$\lambda = \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{v}}{\|\mathbf{v}\|^2}.$$

O vetor $\lambda \mathbf{v}$ é dito *projeção (ortogonal)* do vetor $\mathbf{x}$ sobre (a reta definida pelo) vetor $\mathbf{v}$, e o coeficiente λ é dito *componente* de $\mathbf{x}$ ao longo de $\mathbf{v}$. Em particular, a componente de $\mathbf{x}$ ao longo de um vetor unitário $\mathbf{u}$ é o produto escalar $\mathbf{x} \cdot \mathbf{u}$.

- Verifique que a projeção de $\mathbf{x}$ sobre o vetor $\mathbf{e}_k$ da base canônica é $x^k = \mathbf{x} \cdot \mathbf{e}_k$ (a k -ésima coordenada de $\mathbf{x}$).
- Calcule a componente de $\mathbf{x} = (1, 2)$ ao longo de $\mathbf{v} = (-1, 1)$, e a projeção de $\mathbf{x} = (0, 1, \pi)$ sobre $\mathbf{v} = (-2, 3, 0)$.
- [Ap69] 12.11.

6. (desigualdade de Schwarz, ângulos e desigualdade do triângulo) A *desigualdade de Schwarz* afirma que se $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ então

$$|\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}| \leq \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|$$

e a igualdade verifica-se sse os vetores $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ são paralelos. Em particular, a norma satisfaz a *desigualdade do triângulo* (ou *subaditividade*)

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{x}\| + \|\mathbf{y}\|$$

O ângulo entre os vetores não nulos $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ de $\mathbb{R}^n$ é o único $\theta \in [0, \pi]$ tal que

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\| \cos \theta$$

- Prove a desigualdade de Schwarz.
(primeira sugestão: se $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ e $\mathbf{y} \neq \mathbf{0}$, considere os vetores unitários $\mathbf{u} = \mathbf{x}/\|\mathbf{x}\|$ e $\mathbf{v} = \mathbf{y}/\|\mathbf{y}\|$, calcule $\|\mathbf{u} \pm \mathbf{v}\|^2 \dots$ deduza que $-1 \leq \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} \leq 1 \dots$)
(segunda sugestão: se $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$, considere a projeção $\lambda \mathbf{x}$ de $\mathbf{y}$ sobre $\mathbf{x}$, e aplique o teorema de Pitágoras aos vetores ortogonais $\lambda \mathbf{x}$ e $\mathbf{y} - \lambda \mathbf{x} \dots$)
- Prove a desigualdade do triângulo (calcule $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2$ e use a desigualdade de Schwarz).
- Mostre que se θ é o ângulo entre $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ então

$$\|\mathbf{x} \pm \mathbf{y}\|^2 = \|\mathbf{x}\|^2 + \|\mathbf{y}\|^2 \pm 2\|\mathbf{x}\|\|\mathbf{y}\|\cos \theta$$

- Calcule o cosseno do ângulo entre $\mathbf{x} = (1, 2)$ e $\mathbf{y} = (-1, 1)$. Calcule o cosseno do ângulo entre $\mathbf{x} = (0, 1, \pi)$ e $\mathbf{y} = (-2, 3, 0)$.
 - Calcule o cosseno dos ângulos do triângulo de vértices $A = (1, 1)$, $B = (-1, 3)$ e $C = (0, 2)$. Calcule o cosseno dos ângulos do triângulo de vértices $A = (1, 2, 5)$, $B = (2, 1, 2)$ e $C = (0, 3, 0)$.
 - Determine um vetor ortogonal ao vetor $(1, -1)$, e um vetor ortogonal ao vetor $(1, 3, 6)$.
 - Determine a família dos vetores (ou seja, todos os vetores) de $\mathbb{R}^2$ ortogonais ao vetor (a, b) . Determine a família dos vetores de $\mathbb{R}^3$ ortogonais ao vetor (a, b, c) .
 - [Ap69] 12.8.
7. (distância euclidiana) A *distância (euclidiana)* entre os pontos $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ de $\mathbb{R}^n$ é o número não-negativo

$$d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) := \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\| = \sqrt{(x^1 - y^1)^2 + (x^2 - y^2)^2 + \dots + (x^n - y^n)^2}$$

Observe que $d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = 0$ sse $\mathbf{x} = \mathbf{y}$. A distância satisfaz a *desigualdade do triângulo* (o comprimento de um lado de um triângulo é inferior a soma dos comprimentos dos outros dois lados)

$$d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \leq d(\mathbf{x}, \mathbf{z}) + d(\mathbf{z}, \mathbf{y})$$

- Prove a desigualdade do triângulo (use a desigualdade homônima da norma).
- Prove que $d(\lambda \mathbf{x}, \lambda \mathbf{y}) = |\lambda| d(\mathbf{x}, \mathbf{y})$.
- Calcule a distância entre $\mathbf{x} = (1, 2)$ e $\mathbf{y} = (-1, 1)$, e a distância entre $\mathbf{x} = (0, 1, \pi)$ e $\mathbf{y} = (-2, 3, 0)$.

8. (trabalho e energia cinética) O *trabalho (mecânico)* infinitesimal que realiza um campo de forças $\mathbf{F}$ ao deslocar uma partícula (ao longo do segmento) do ponto $\mathbf{r}$ ao ponto $\mathbf{r} + d\mathbf{r}$ (se o deslocamento $d\mathbf{r}$ é “pequeno” então o campo pode ser considerado constante) é $dT := \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$. Usando a equação de Newton $\mathbf{F} = \dot{\mathbf{p}}$, com $\mathbf{p} = m\mathbf{v}$, e considerando m constante, temos que

$$dT = \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = m \frac{d\mathbf{v}}{dt} \cdot \mathbf{v} dt = m \mathbf{v} \cdot d\mathbf{v} = m \frac{1}{2} d(\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}).$$

Portanto $dT = dK$, ou seja, o trabalho infinitesimal é igual a variação infinitesimal da *energia cinética*

$$K := \frac{1}{2} m \|\mathbf{v}\|^2.$$

Ao integrar, temos o *teorema trabalho-energia*: o trabalho $T := \int_{t_0}^{t_1} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$ realizado sobre uma partícula por um campo de forças $\mathbf{F}$ é igual a variação $\Delta K := K(t_1) - K(t_0)$ da energia cinética.

9. (bolas e esferas) A *bola aberta* e a *bola fechada* (ou *círculo*, se $n = 2$) de centro $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ e raio $r > 0$ são

$$B_r(\mathbf{x}) := \{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\| < r\} \quad \text{e} \quad \overline{B_r(\mathbf{x})} := \{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\| \leq r\}$$

respectivamente. A *esfera* (ou *circunferência*, se $n = 2$) de centro $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ e raio $r > 0$ é

$$S_r(\mathbf{x}) := \{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\| = r\}$$

Em particular, a *esfera unitária* de dimensão $n - 1$ é

$$\mathbb{S}^{n-1} := S_1(\mathbf{0}) = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \|\mathbf{x}\| = 1\}.$$

- Determine uma equação cartesiana da circunferência de centro $(2, -1)$ e raio 7.
 - Diga quando (ou seja, para quais valores dos raios r e r' dependendo dos centros $\mathbf{x}$ e $\mathbf{x}'$) a interseção $B_r(\mathbf{x}) \cap B_{r'}(\mathbf{x}')$ é $\neq \emptyset$.
 - Verifique que $B_r(\mathbf{x}) = T_{\mathbf{x}}(M_{\mathbf{r}}(B_1(\mathbf{0})))$ e $S_r(\mathbf{x}) = T_{\mathbf{x}}(M_{\mathbf{r}}(\mathbb{S}^{n-1}))$.
10. (centroide) O *centroide* do sistema de pontos $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_N \in \mathbb{R}^n$ é o ponto

$$\mathbf{C} := \frac{\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 + \dots + \mathbf{x}_N}{N}$$

(o centro de massa de um sistema de partículas de massas unitárias colocadas nas posições $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_N$). Observe que em dimensão $n = 1$ o centróide da coleção de números $x_1, x_2, \dots, x_N$ é a *média aritmética* $\bar{x} := (x_1 + x_2 + \dots + x_N)/N$.

- Mostre que o centróide é o ponto $\mathbf{y}$ que minimiza a função

$$\mathbf{y} \mapsto E^2(\mathbf{y}) = \sum_{k=1}^N \|\mathbf{x}_k - \mathbf{y}\|^2.$$

- Calcule o centróide do sistema composto pelos pontos $(0, 1)$, $(2, 2)$ e $(3, 0)$ do plano.
- Mostre que o centróide de 3 pontos do plano, A , B e C , é a interseção dos segmentos que unem os vértices do triângulo ABC aos pontos médios dos lados opostos.

3 Retas e planos

1. (**curvas e superfícies**) Curvas, superfícies e outros subconjuntos de $\mathbb{R}^n$ podem ser definidos de forma *paramétrica*, ou seja, como imagens $A = f(S) = \{f(s) \text{ com } s \in S\}$ de funções $f : S \rightarrow \mathbb{R}^n$ definidas em espaços de “parâmetros” $S = [0, 1], \mathbb{R}, \mathbb{R}^2, \dots$ (por exemplo, uma “trajetória” $t \mapsto \mathbf{r}(t) \in \mathbb{R}^3$, onde t é o “tempo”), ou de forma *cartesiana*, ou seja, como “lugares geométricos” $B = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } f_1(\mathbf{x}) = 0, f_2(\mathbf{x}) = 0, \dots\}$ dos pontos de $\mathbb{R}^n$ onde as funções $f_1 : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, f_2 : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, \dots$ se anulam.

- Descreva e esboce os seguintes subconjuntos de $\mathbb{R}^2$ ou $\mathbb{R}^3$.

$$\begin{aligned} &\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x^2 + y^2 = 2\} \quad \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } xy = 0\} \\ &\{(1, 1) + t(0, 3) \text{ com } t \in \mathbb{R}\} \quad \{(0, 4, 0) + t(2, 3, 4) \text{ com } t \in \mathbb{R}\} \\ &\{(\cos t, \sin t) \text{ com } t \in [0, 2\pi]\} \quad \{(\cos t, \sin t, s) \text{ com } t \in [0, 2\pi], s \in \mathbb{R}\} \\ &\{(x, y) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x^2 + y^2 + z^2 < \pi\} \quad \{(t, |t|) \text{ com } t \in [-1, 1]\} \quad \{(t, t^2) \text{ com } t \in \mathbb{R}\} \\ &\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } \langle (1, 2), (x, y) \rangle = 0\} \quad \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } 2x - 3y = 0\} \\ &\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } \langle (3, -1), (x, y) \rangle = 2\} \quad \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } 2x - 3y = 1\} \\ &\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } -3x + y = 0 \text{ e } x - 7y = 0\} \quad \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x + y + z = 0\} \\ &\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x + y = 2 \text{ e } 2x - y = 1\} \quad \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x + y + z = 1\} \\ &\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } 2x - 3y - z = 0 \text{ e } x + y + 11z = 3\} \end{aligned}$$

2. (**partícula livre**) A trajetória $t \mapsto \mathbf{r}(t) \in \mathbb{R}^3$ de uma partícula livre de massa $m > 0$ num referencial inercial é modelada pela equação de Newton

$$\frac{d}{dt}(m\mathbf{v}) = 0, \quad \text{ou seja, se } m \text{ é constante,} \quad m\mathbf{a} = 0,$$

onde $\mathbf{v}(t) := \dot{\mathbf{r}}(t)$ denota a velocidade da partícula no instante t , e $\mathbf{a}(t) := \ddot{\mathbf{r}}(t)$ denota a aceleração da partícula no instante t . Em particular, o “momento linear” $\mathbf{p} := m\mathbf{v}$, é uma constante do movimento, de acordo com o princípio de inércia de Galileio⁵ ou a primeira lei de Newton⁶. As soluções da equação de Newton da partícula livre são as retas afins

$$\mathbf{r}(t) = \mathbf{s} + \mathbf{v}t$$

onde $\mathbf{s}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^3$ são a posição inicial e a velocidade (inicial), respetivamente.

- Determine a trajetória de uma partícula livre que passa, no instante $t_0 = 0$, pela posição $\mathbf{r}(0) = (3, 2, 1)$ com velocidade $\dot{\mathbf{r}}(0) = (1, 2, 3)$.
 - Determine a trajetória de uma partícula livre que passa pela posição $\mathbf{r}(0) = (0, 0, 0)$ no instante $t_0 = 0$ e pela posição $\mathbf{r}(2) = (1, 1, 1)$ no instante $t_1 = 2$. Calcule a sua “velocidade escalar”, ou seja, a norma $v = \|\mathbf{v}\|$.
3. (**retas**) Um vetor não nulo $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ define/gera uma reta $\mathbb{R}\mathbf{v} := \{t\mathbf{v} \text{ com } t \in \mathbb{R}\}$ passando pela origem, o subespaço vetorial de $\mathbb{R}^n$ formado pelos vetores proporcionais a $\mathbf{v}$. Dois vetores não nulos e proporcionais geram a mesma reta. De fato, se $\mathbf{w} = \lambda\mathbf{v}$ com $\lambda \neq 0$, então $t\mathbf{v} = s\mathbf{w}$ quando $t = s\lambda$, e portanto $\mathbb{R}\mathbf{v} = \mathbb{R}\mathbf{w}$ (as retas diferem apenas pela parametrização, ou seja, a velocidade).

A *reta (afim)* paralela ao vetor não nulo $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ que passa pelo ponto $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$ é

$$\boxed{\mathbf{a} + \mathbb{R}\mathbf{v} := \{\mathbf{a} + t\mathbf{v} \text{ com } t \in \mathbb{R}\}}$$

⁵ “... il mobile durasse a muoversi tanto quanto durasse la lunghezza di quella superficie, né erta né china; se tale spazio fusse interminato, il moto in esso sarebbe parimenti senza termine, cioè perpetuo.”

[Galileo Galilei, *Dialogo sopra i due massimi sistemi del mondo*, 1623]

⁶ “Corpus omne perseverare in statu suo quiescendi vel movendi uniformiter in directum, nisi quatenus a viribus impressis cogitur statum illum mutare.”

[Isaac Newton, *Philosophiæ Naturalis Principia Mathematica*, 1687]

($\mathbf{v}$ é dito *vetor direccional* da reta, e pode ser pensado como a velocidade da trajetória $\mathbf{r}(t) = \mathbf{a} + t\mathbf{v}$). Duas retas afins $\mathbf{a} + \mathbb{R}\mathbf{v}$ e $\mathbf{b} + \mathbb{R}\mathbf{w}$ são ditas *paralelas* quando $\mathbf{w}$ é proporcional a $\mathbf{v}$ (ou seja, $\mathbf{w} = \lambda\mathbf{v}$), e *ortogonais* quando $\mathbf{w}$ é ortogonal a $\mathbf{v}$ (ou seja, $\mathbf{w} \cdot \mathbf{v} = 0$).

No plano $\mathbb{R}^2$, é possível eliminar o parâmetro t das equações $(x(t), y(t)) = \mathbf{a} + t\mathbf{v}$, e deduzir uma equação cartesiana da reta: por exemplo, se $\mathbf{a} = (a, b)$ e $\mathbf{v} = (v, w)$, então

$$\mathbf{a} + \mathbb{R}\mathbf{v} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } w(x - a) - v(y - b) = 0\}$$

Um vetor não nulo $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^2$ define uma *reta normal* $\mathbf{n}^\perp := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } \mathbf{x} \cdot \mathbf{n} = 0\}$, subespaço vetorial de $\mathbb{R}^2$ formado pelos vetores ortogonais a $\mathbf{n}$. A reta perpendicular/normal ao vetor $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^2$ que passa pelo ponto $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^2$ é

$$\mathbf{a} + \mathbf{n}^\perp := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } (\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n} = 0\}$$

($\mathbf{n}$ é dito vetor *normal* à reta). Por exemplo, se $\mathbf{a} = (a, b)$ e $\mathbf{n} = (m, n)$, então

$$\mathbf{a} + \mathbf{n}^\perp = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } m(x - a) + n(y - b) = 0\}$$

- Mostre que a reta que passa pelos pontos $\mathbf{a}$ e $\mathbf{b}$ de $\mathbb{R}^n$ é

$$\{\mathbf{a} + t(\mathbf{b} - \mathbf{a}) \text{ com } t \in \mathbb{R}\}$$

e portanto

$$\{t_1\mathbf{a} + t_2\mathbf{b} \text{ com } t_1, t_2 \in \mathbb{R} \text{ t.q. } t_1 + t_2 = 1\}$$

- Mostre que se $L = \mathbf{a} + \mathbb{R}\mathbf{v}$ e $L' = \mathbf{a}' + \mathbb{R}\mathbf{v}'$ são duas retas paralelas, então existe um vetor $\mathbf{r}$ tal que $L' = \mathbf{r} + L$.
- Determine uma equação paramétrica da reta

que passa pelo ponto $(2, 3)$ e é paralela ao vetor $(-1, 2)$

que passa pelo ponto $(5, 1, -2)$ e é paralela ao vetor $(3, -7, 2)$

que passa pelos pontos $(3, 3)$ e $(-1, -1)$

que passa pelos pontos $(0, 3, 4)$ e $(8, 3, 2)$

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } 2x - 3y = 5\}$$

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } -x + 7y = 0\}$$

- Determine uma equação cartesiana da reta

que passa pelo ponto $(5, -1)$ e é paralela ao vetor $(-6, 2)$

que passa pelos pontos $(0, 1)$ e $(-3, 4)$

que passa pelo ponto $(0, 0)$ e é perpendicular ao vetor $(-2, -3)$

que passa pelo ponto $(2, 1)$ e é perpendicular ao vetor $(9, 3)$

$$(-2, 3) + t(5, 1)$$

- Calcule o (coseno do) ângulo entre as retas

$$x - y = 0 \quad \text{e} \quad -x + y = -7$$

$$x + y = 1 \quad \text{e} \quad x - 2y = -4$$

- Determine um vetor normal à reta

que passa pelos pontos $(3, 0)$ e $(2, 1)$

$$5x - 3y = 2$$

- Determine $P \in \mathbb{R}^2$ e $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^2$ tais que

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x + 2y = -1\} = \{P + t\mathbf{v} \text{ com } t \in \mathbb{R}\}$$

- As retas

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } 2x - 3y = 5\} \quad \text{e} \quad \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } 3x - 2y = 5\}$$

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x + 7y = 3\} \quad \text{e} \quad \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } -2x - 14y = 0\}$$

são paralelas? São perpendiculares?

- Determine as interseções entre as retas

$$x - 2y = 1 \quad \text{e} \quad -2x + 4y = 3$$

$$3x + 5y = 0 \quad \text{e} \quad x - y = -1$$

$$(3, 1) + t(1, 3) \quad \text{e} \quad (0, 1) + t(-1, -2)$$

- Determine a família das retas paralelas ao vetor $\mathbf{v} = (a, b)$ do plano.
- Determine a família das retas que passam pelo ponto (a, b) do plano.
- Verifique que homotetias e translações enviam cada reta numa reta paralela.
- [Ap69] 13.5.

4. (segmentos) O *segmento (afim)* entre os pontos $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ de $\mathbb{R}^n$ é

$$\overline{\mathbf{x}\mathbf{y}} = \{t\mathbf{x} + (1-t)\mathbf{y} \text{ com } t \in [0, 1]\}$$

- Determine o segmento entre

os pontos $(2, 4)$ e $(-3, -8)$

os pontos $(1, 0, 1)$ e $(0, 1, 0)$

- Determine a família dos pontos de $\mathbb{R}^n$ equidistantes de $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ (no plano, este conjunto é chamado *mediatriz* do segmento $\overline{\mathbf{x}\mathbf{y}}$).

5. (ternos pitagóricos, método da corda de Diofanto) Uma solução inteira (i.e. com $X, Y, Z \in \mathbb{Z}$) da equação

$$X^2 + Y^2 = Z^2$$

é uma solução racional (i.e. com $x, y \in \mathbb{Q}$) de

$$x^2 + y^2 = 1$$

(basta dividir por $Z \neq 0$), ou seja, um ponto racional $(x, y) \in \mathbb{Q}^2$ da circunferência unitária $\mathbb{S} := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x^2 + y^2 = 1\} \subset \mathbb{R}^2$.

- Determine a (outra) interseção entre uma reta que passa pelo ponto $(-1, 0)$ e a circunferência unitária $\mathbb{S} := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x^2 + y^2 = 1\}$.
- Mostre que quando o declive d da reta é racional, ou seja $d = U/V$ com $U, V \in \mathbb{Z}$, a interseção determina uma solução inteira de $X^2 + Y^2 = Z^2$. Verifique que esta solução corresponde à solução de Euclides

$$X = (U^2 - V^2)W, \quad Y = 2UVW, \quad Z = (U^2 + V^2)W,$$

com $U, V, W \in \mathbb{Z}$.

6. (distância entre um ponto e uma reta) Seja $\mathbf{r}(t) = \mathbf{a} + t\mathbf{v}$, com $t \in \mathbb{R}$, a representação paramétrica dos pontos de uma reta em $\mathbb{R}^n$ passando pelo ponto $\mathbf{a}$ e paralela ao vetor não nulo $\mathbf{v}$. O quadrado da distância entre $\mathbf{r}(t)$ e a origem (ou qualquer outro ponto, basta mudar a origem do referencial!) é um polinômio de segundo grau no tempo t ,

$$\|\mathbf{r}(t)\|^2 = t^2 \|\mathbf{v}\|^2 + 2t \mathbf{a} \cdot \mathbf{v} + \|\mathbf{a}\|^2.$$

Esta função assume um mínimo quando o tempo é igual a $\bar{t} = -\mathbf{a} \cdot \mathbf{v} / \|\mathbf{v}\|^2$. Portanto o ponto da reta mais próximo da origem é

$$\mathbf{r}(\bar{t}) = \mathbf{a} - \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{v}}{\|\mathbf{v}\|^2} \mathbf{v},$$

o ponto onde $\mathbf{r}(\bar{t})$ é perpendicular ao vetor $\mathbf{v}$.

Em particular, no plano euclidiano, a distância do ponto $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2$ à reta $R = \mathbf{a} + \mathbf{n}^\perp \subset \mathbb{R}^2$ é a norma da projeção de $\mathbf{x} - \mathbf{a}$ sobre o vetor normal $\mathbf{n}$, i.e.

$$d(\mathbf{r}, R) = \frac{|(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n}|}{\|\mathbf{n}\|}$$

Se a reta é $R = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } mx + ny + c = 0\}$, então

$$d((x, y), R) = \frac{|mx + ny + c|}{\sqrt{m^2 + n^2}}$$

- Mostre que $\|\mathbf{a} + t\mathbf{v}\| \geq \|\mathbf{a}\|$ para cada tempo $t \in \mathbb{R}$ sse $\mathbf{a} \cdot \mathbf{v} = 0$ (calcule o quadrado da norma de $\mathbf{a} + t\mathbf{v}$). Dê uma interpretação geométrica.
- Mostre que a norma de cada ponto $\mathbf{r} \in \mathbf{a} + \mathbf{n}^\perp$ da reta que passa por $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^2$ e é perpendicular ao vetor não nulo $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^2$ verifica

$$\|\mathbf{r}\| \geq d = \frac{|\mathbf{a} \cdot \mathbf{n}|}{\|\mathbf{n}\|}$$

e que $\|\mathbf{r}\| = d$ sse $\mathbf{r}$ é a projeção de $\mathbf{a}$ sobre $\mathbf{n}$, ou seja $\mathbf{r} = \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{n}}{\|\mathbf{n}\|^2} \mathbf{n}$ (observe que a equação da reta é $\mathbf{r} \cdot \mathbf{n} = \mathbf{a} \cdot \mathbf{n}$ e use a desigualdade de Schwarz).

- Calcule a distância entre

o ponto $(8, -3)$ e a reta $(1, 0) + t(3, 3)$

o ponto $(2, 4)$ e a reta $x - y = 0$

o ponto $(11, -33)$ e a reta $y = 0$

- [Ap69] 13.5.

7. (planos) Dois vetores $\mathbf{v}, \mathbf{w} \in \mathbb{R}^n$ “linearmente independentes” (i.e. não paralelos) geram um plano $\mathbb{R}\mathbf{v} + \mathbb{R}\mathbf{w} := \{t\mathbf{v} + s\mathbf{w} \text{ com } (t, s) \in \mathbb{R}^2\} \subset \mathbb{R}^n$, subespaço vetorial de $\mathbb{R}^n$. O plano (afim) gerado pelos vetores $\mathbf{v}$ e $\mathbf{w}$ que passa pelo ponto $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$ é

$$\mathbf{a} + (\mathbb{R}\mathbf{v} + \mathbb{R}\mathbf{w}) := \{\mathbf{a} + t\mathbf{v} + s\mathbf{w} \text{ com } (t, s) \in \mathbb{R}^2\}$$

No espaço $\mathbb{R}^3$, é possível eliminar os parâmetros t e s e deduzir uma equação cartesiana do plano, da forma

$$ax + by + cz = d.$$

Um vetor não nulo $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^3$ define um plano normal $\mathbf{n}^\perp := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } \mathbf{x} \cdot \mathbf{n} = 0\}$, subespaço vetorial de $\mathbb{R}^3$. O plano ortogonal/perpendicular/normal ao vetor não nulo $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^3$ que passa pelo ponto $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^3$ é

$$\mathbf{a} + \mathbf{n}^\perp := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } (\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n} = 0\}$$

O vetor $\mathbf{n}$ (que é definido a menos de um múltiplo $\neq 0$) é dito *vetor normal* ao plano. O ângulo entre dois planos de $\mathbb{R}^3$ pode ser definido como sendo o ângulo entre dois vetores normais aos planos.

- Mostre que o plano que passa pelo três pontos $\mathbf{a}$, $\mathbf{b}$ e $\mathbf{c}$ de $\mathbb{R}^n$, com $\mathbf{b} - \mathbf{a}$ e $\mathbf{c} - \mathbf{a}$ não paralelos, é

$$\{\mathbf{a} + t(\mathbf{b} - \mathbf{a}) + s(\mathbf{c} - \mathbf{a}) \text{ com } (t, s) \in \mathbb{R}^2\},$$

e portanto

$$\{t_1\mathbf{a} + t_2\mathbf{b} + t_3\mathbf{c} \text{ com } t_1, t_2, t_3 \in \mathbb{R} \text{ t.q. } t_1 + t_2 + t_3 = 1\}$$

- Mostre que uma equação cartesiana do plano perpendicular ao vetor $\mathbf{n} = (m, n, p) \in \mathbb{R}^3$ que passa pelo ponto $\mathbf{a} = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3$ é

$$m(x - a) + n(y - b) + p(z - c) = 0$$

- Determine uma equação paramétrica do plano

que passa pelo ponto $(5, 1, -2)$ e é gerado pelos vetores $(3, -7, 2)$ e $(-1, 0, -1)$

que passa pelos pontos $(0, 3, 4)$, $(0, 5, 0)$ e $(8, 3, 2)$

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x + y + z = 1\}$$

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } z = 0\}$$

- Determine uma equação cartesiana do plano

que passa pelo ponto $(-1, 1, 11)$ e é gerado pelos vetores $(1, 0, 0)$ e $(0, 1, 0)$

que passa pelo ponto $(0, 0, 0)$ e é gerado pelos vetores $(3, -7, 2)$ e $(-1, 0, -1)$

que passa pelos pontos $(3, 3, 3)$ e é paralelo ao plano $x + y + z = 0$

que passa pelos pontos $(0, 3, 4)$, $(0, 5, 0)$ e $(8, 3, 2)$

que passa pelo ponto $(0, 0, 0)$ e é perpendicular ao vetor $(-2, -3, -4)$

que passa pelo ponto $(2, 1, 0)$ e é perpendicular ao vetor $(9, 3, 0)$

- Calcule o (coseno do) ângulo entre os planos

$$x - y + z = 0 \quad \text{e} \quad -x + 3y + 5z = -7$$

$$x - z = 2 \quad \text{e} \quad x - y = -3$$

- Determine um vetor normal ao plano

que passa pelos pontos $(0, 0, 0)$, $(1, 0, 0)$ e $(0, 1, 0)$

$$y + z = 1$$

- Determine as intersecções entre os planos

$$x + 2y + 3z = -1 \quad \text{e} \quad -2x + 4y - z = 3$$

$$3x - 5y = 0 \quad \text{e} \quad x + y + z = 1$$

- [Ap69] 13.8 e 13.17.

8. (distância entre um ponto e um plano em $\mathbb{R}^3$) A distância do ponto $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3$ ao plano $P = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } (\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n} = 0\} \subset \mathbb{R}^3$ é a norma da projecção de $\mathbf{x} - \mathbf{a}$ sobre o vetor normal $\mathbf{n}$, i.e.

$$d(\mathbf{x}, P) = \frac{|(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n}|}{\|\mathbf{n}\|}$$

Se o plano é $P = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } mx + ny + pz + c = 0\}$, então

$$d((x, y, z), P) = \frac{|mx + ny + pz + c|}{\sqrt{m^2 + n^2 + p^2}}$$

- Calcule a distância entre

o ponto $(2, 4, 1)$ e o plano $x + y + z = 0$

o ponto $(5, 7, 1)$ e o plano que passa por $(2, 0, 3)$ e é normal ao vetor $(1, 1, 0)$

o ponto $(15, 11, 17)$ e o plano xy

- [Ap69] 13.17.

9. (gradiente e plano tangente)

$$\text{grad } U := \nabla U :=$$

10. (divergência)

$$\text{div } \mathbf{F} := \nabla \cdot \mathbf{F} :=$$

4 Subespaços, bases e dimensão

1. (subespaços e geradores) Um *subespaço vetorial/linear* de $\mathbb{R}^n$ é um subconjunto não vazio $\mathbf{V} \subset \mathbb{R}^n$ tal que $\mathbf{v} + \mathbf{v}' \in \mathbf{V}$ e $\lambda \mathbf{v} \in \mathbf{V}$ para todos os $\mathbf{v}, \mathbf{v}' \in \mathbf{V}$ e $\lambda \in \mathbb{R}$. Em particular, todo subespaço contém o vetor nulo $\mathbf{0}$, e o subespaço minimal é o subespaço trivial $\{\mathbf{0}\}$. O subespaço maximal é o próprio $\mathbb{R}^n$.

Se $S \subset \mathbb{R}^n$, o conjunto das “combinações lineares” (finitas) dos elementos de S , i.e.

$$\text{Span}(S) := \{\lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \cdots + \lambda^k \mathbf{s}_k \quad \text{com} \quad \mathbf{s}_i \in S, \lambda^i \in \mathbb{R}\}$$

é um subespaço vetorial de $\mathbb{R}^n$, dito subespaço *gerado* por S .

Interseções e reuniões ...

- O subespaço gerado por um vetor não nulo $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ é a reta $\mathbb{R}\mathbf{v}$.
- O subespaço gerado por dois vetores não nulos $\mathbf{v}, \mathbf{w} \in \mathbb{R}^n$ é o plano $\mathbb{R}\mathbf{v} + \mathbb{R}\mathbf{w}$, se $\mathbf{v}$ e $\mathbf{w}$ não são paralelos, ou a reta $\mathbb{R}\mathbf{v}$ se $\mathbf{w} = \lambda \mathbf{v}$.
- Determine o subespaço gerado por

$$(3, -2) \text{ e } (-6, 4) \quad \text{em } \mathbb{R}^2$$

$$(1, 1) \text{ e } (1, -1) \quad \text{em } \mathbb{R}^2$$

$$(1, 0, 0) \text{ e } (0, 1, 0) \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

$$(1, 0, 0), (0, 1, 0) \text{ e } (1, -1, 0) \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

$$\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_k \quad \text{em } \mathbb{R}^n$$

- Diga se são subespaços vetoriais os seguintes subconjuntos de $\mathbb{R}^2$ ou $\mathbb{R}^3$

$$\{(t, 3t) \text{ com } t \in \mathbb{R}\} \quad \{(2t, 3t) \text{ com } t \in [0, 1]\} \quad \{(t-1, 2+3t) \text{ com } t \in \mathbb{R}\}$$

$$\{(t, 3s-t, s) \text{ com } (t, s) \in \mathbb{R}^2\} \quad \{(1-t, t+s, 5) \text{ com } (t, s) \in \mathbb{R}^2\}$$

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x-2y=0\} \quad \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x-2y=1\}$$

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x-y+z=0 \text{ e } -2x+y-z=1\}$$

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x+y+z=0 \text{ e } x-y-3z=0\}$$

- Dado $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^n$, o conjunto

$$\mathbf{n}^\perp := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \mathbf{n} \cdot \mathbf{x} = 0\}$$

é um subespaço linear de $\mathbb{R}^n$. Dados $\mathbf{n}_1, \mathbf{n}_2, \dots, \mathbf{n}_m \in \mathbb{R}^n$, o conjunto

$$\bigcap_{k=1}^m \mathbf{n}_k^\perp = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \mathbf{n}_i \cdot \mathbf{x} = 0 \quad \forall i = 1, 2, \dots, m\}$$

é um subespaço linear de $\mathbb{R}^n$. Em geral, dado um subconjunto $N \subset \mathbb{R}^n$ (não necessariamente um subespaço), o conjunto

$$N^\perp := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \mathbf{n} \cdot \mathbf{x} = 0 \quad \forall \mathbf{n} \in N\}$$

é um subespaço linear de $\mathbb{R}^n$

- O conjunto

$$\{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \mathbf{n} \cdot \mathbf{x} = 1\}$$

é um subespaço linear de $\mathbb{R}^n$?

- [Ap69] 12.15.

2. (**dependência linear**) Um vetor $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ é (*linearmente*) *dependente* dos vetores $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$ (ou do conjunto finito $S = \{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m\} \subset \mathbb{R}^n$), se $\mathbf{v} \in \text{Span}(\{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m\})$, ou seja, se $\mathbf{v}$ é uma combinação linear

$$\mathbf{v} = \lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \dots + \lambda^m \mathbf{s}_m$$

dos vetores $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$, ou seja, se

$$\lambda \mathbf{v} + \lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \dots + \lambda^m \mathbf{s}_m = \mathbf{0}$$

com $\lambda \neq 0$. Um vetor dependente do conjunto vazio $\emptyset$ é um vetor nulo.

- O vetor $\mathbf{v}$ é dependente do vetor $\mathbf{w}$ sse é proporcional a $\mathbf{w}$.
 - Cada $\mathbf{s}_k$, com $1 \leq k \leq m$, é dependente dos vetores $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$.
 - Se $\mathbf{v}$ é dependente dos $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$ mas não é dependente dos $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_{m-1}$, então $\mathbf{s}_m$ é dependente dos $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_{m-1}, \mathbf{v}$.
 - Se $\mathbf{v}$ é dependente dos $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$ e cada $\mathbf{s}_k$, com $1 \leq k \leq m$, é dependente dos $\mathbf{t}_1, \mathbf{t}_2, \dots, \mathbf{t}_p$, então $\mathbf{v}$ é dependente dos $\mathbf{t}_1, \mathbf{t}_2, \dots, \mathbf{t}_p$.
3. (**conjuntos livres/linearmente independentes**) O conjunto finito $S = \{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m\} \subset \mathbb{R}^n$ é dito *dependente* se um dos vetores é uma combinação linear dos outros, e.g. $\mathbf{s}_k = \sum_{i \neq k} \lambda^i \mathbf{s}_i$. O conjunto finito S é *livre/(linearmente) independente* (ou os vetores $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$ são *livres/independentes*) se não é dependente, ou seja, se nenhum dos $\mathbf{s}_k$ é dependente dos outros, e portanto se S gera o vetor nulo $\mathbf{0}$ duma única maneira, i.e. se

$$\lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \dots + \lambda^m \mathbf{s}_m = \mathbf{0} \quad \Rightarrow \quad \lambda^i = 0 \quad \forall \quad i = 1, 2, \dots, m$$

(ou seja, se a única solução do sistema homogêneo acima, de n equações em m incógnitas, apenas admite a solução trivial), e portanto se S gera cada vetor de $\text{Span}(S)$ duma única maneira, i.e. se cada vetor $\mathbf{v} \in \text{Span}(S)$ admite uma única representação $\mathbf{v} = \lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \dots + \lambda^m \mathbf{s}_m$.

- Os vetores $\mathbf{v}$ e $\mathbf{w}$ são dependentes sse são paralelos.
- Um conjunto que contém o vetor nulo não é independente (assuma que $\mathbf{s}_1 = \mathbf{0}$, e observe que $\mathbf{0} = 1\mathbf{s}_1 + 0\mathbf{s}_2 + \dots + 0\mathbf{s}_m$).
- Se $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$ são independentes mas $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m, \mathbf{v}$ são dependentes, então $\mathbf{v}$ é dependente dos $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m$.
- Cada conjunto finito $S = \{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m\} \subset \mathbb{R}^n$ contém um subconjunto (que pode ser vazio) de vetores do qual cada $\mathbf{s}_k$ é dependente.
- Se $S = \{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m\} \subset \mathbb{R}^n$ é um conjunto independente de m vetores, então todo o conjunto de $m + 1$ vetores do espaço $\text{Span}(S)$ gerado por S é dependente (prova por indução)
- Mostre que os vetores (a, b) e (c, d) de $\mathbb{R}^2$ são independentes sse

$$ad - bc \neq 0.$$

- Verifique se os seguintes conjuntos de vetores são linearmente independentes:

$$(1, 2) \quad (-1, 2) \quad \text{em } \mathbb{R}^2$$

$$(7, -7/3) \quad (-1, 3) \quad \text{em } \mathbb{R}^2$$

$$(17, 4) \quad (23, -6) \quad (-8, 99) \quad \text{em } \mathbb{R}^2$$

$$(1, 1, 0) \quad (0, 1, 1) \quad (1, 0, 1) \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

$$(\sqrt{3}, 1, 0) \quad (1, \sqrt{3}, 1) \quad (0, 1, \sqrt{3}) \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

$$(\sqrt{2}, 1, 0) \quad (1, \sqrt{2}, 1) \quad (0, 1, \sqrt{2}) \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

- Verifique se

$$(7, -1) \text{ é combinação linear de } (3, 8) \text{ e } (-1, 0)$$

$$(1, 5, 3) \text{ é combinação linear de } (0, 1, 2) \text{ e } (-1, 0, 5)$$

- Determine os valores de t para os quais os vetores

$$(t, 1, 0) \quad (1, t, 1) \quad (0, 1, t)$$

são dependentes.

- Dê 3 vetores independentes de $\mathbb{R}^3$.
- [Ap69] 12.15.

4. (**bases e dimensão**) Uma *base* de $\mathbb{R}^n$ é um conjunto livre de geradores de $\mathbb{R}^n$, ou seja, um conjunto que gera $\mathbb{R}^n$ duma única maneira, ou seja, um conjunto $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n\} \subset \mathbb{R}^n$ tal que cada vetor $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ admite uma única representação $\mathbf{x} = \lambda^1 \mathbf{b}_1 + \lambda^2 \mathbf{b}_2 + \dots + \lambda^n \mathbf{b}_n$ como combinação linear dos vetores de $\mathcal{B}$. Os coeficientes λ^i são ditos coordenadas/componentes de $\mathbf{x}$ relativamente à base $\mathcal{B}$. A *base canônica* de $\mathbb{R}^n$ é $\mathbf{e}_1 = (1, 0, \dots, 0)$, $\mathbf{e}_2 = (0, 1, 0, \dots, 0)$, $\dots$, $\mathbf{e}_n = (0, \dots, 0, 1)$. É tautológico que a base canônica é uma base de $\mathbb{R}^n$.

Toda a base de $\mathbb{R}^n$ é composta de n vetores.

A cardinalidade de uma (e portanto de qualquer) base é chamada *dimensão* do espaço. Portanto, a dimensão do espaço $\mathbb{R}^n$ é n .

Qualquer conjunto de n vetores linearmente independentes é uma base de $\mathbb{R}^n$.

Qualquer conjunto linearmente independente é um subconjunto de uma base de $\mathbb{R}^n$.

- Os vetores $(1, 1)$ e $(1, -1)$ formam uma base de $\mathbb{R}^2$?
- Determine uma base de $\mathbb{R}^2$ contendo o vetor $(2, 3)$.
- Determine uma base de $\mathbb{R}^3$ contendo os vetores $(0, 1, 1)$ e $(1, 1, 1)$.
- Verifique se os vetores $(1, 0)$ e $(1, 1)$ formam uma base de $\mathbb{R}^2$.
- Verifique se os vetores $(0, 1, 2)$, $(-1, 0, 3)$ e $(1, 1, -1)$ formam uma base de $\mathbb{R}^3$.
- Calcule as coordenadas do vetor $(1, 1)$ relativamente a base formada pelos vetores $(1, 2)$ e $(-1, 2)$.
- Verifique se os vetores $(1, 0, 0, 0)$, $(1, 1, 0, 0)$, $(1, 1, 1, 0)$ e $(1, 1, 1, 1)$ formam uma base de $\mathbb{R}^4$.
- [Ap69] 12.15.

5. (**conjuntos e bases ortogonais e ortonormados**) O conjunto $S = \{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m\} \subset \mathbb{R}^n$ é *ortogonal* se $\mathbf{s}_i \cdot \mathbf{s}_j = 0$ quando $i \neq j$. Um conjunto ortogonal composto de vetores unitários (i.e. tais que $\|\mathbf{s}_i\| = 1 \ \forall i = 1, 2, \dots, m$) é dito *ortonormado*. Se o vetor $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ é gerado pelo sistema ortogonal de vetores não nulos $\{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m\}$, ou seja, $\mathbf{x} = \sum x^i \mathbf{s}_i$, então os coeficientes x^i são as projeções de $\mathbf{x}$ sobre $\mathbf{s}_i$, i.e.

$$x^i = \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{s}_i}{\|\mathbf{s}_i\|^2}$$

Em particular, se $\{\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_n\}$ é uma base ortonormada, então cada $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ é

$$\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x^i \mathbf{s}_i = \sum_{i=1}^n (\mathbf{x} \cdot \mathbf{s}_i) \mathbf{s}_i$$

- Um sistema ortogonal de vetores não nulos é linearmente independente (calcule o produto escalar de $\lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \dots + \lambda^m \mathbf{s}_m$ com os $\mathbf{s}_i$...).
- A base canônica de $\mathbb{R}^n$ é ortonormada.
- Verifique se o conjunto formado pelos vetores $(0, \sqrt{3}/2, 1/2)$, $(0, -1/2, \sqrt{3}/2)$ e $(1, 0, 0)$ é ortogonal e ortonormado.
- Determine uma base ortogonal de $\mathbb{R}^2$ contendo o vetor $(1, 1)$.
- Determine uma base ortonormada de $\mathbb{R}^2$ contendo o vetor $(1/\sqrt{2}, 1/\sqrt{2})$.
- [Ap69] 12.15.

5 Produto vetorial, área e volume

1. (**independência no plano e determinante**) Os vetores (a, c) e (b, d) são independentes sse

$$x \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix} = \mathbf{0}$$

implica $x = 0$ e $y = 0$, ou seja, sse a única solução do “sistema linear homogêneo”

$$\begin{cases} ax + by = 0 \\ cx + dy = 0 \end{cases}$$

é a solução trivial. Ao retirar b vezes a segunda equação de d vezes a primeira equação, e depois ao retirar c vezes a primeira equação de a vezes a segunda equação, temos que

$$\begin{cases} ax + by = 0 \\ cx + dy = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} (ad - bc)x = 0 \\ (ad - bc)y = 0 \end{cases}$$

O *determinante* da matriz 2×2 cujas colunas são as componentes dos vetores (a, c) e (b, d) (ou cujas linhas são as componentes dos vetores (a, b) e (c, d)) de $\mathbb{R}^2$ é

$$\det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} := ad - bc$$

(observe que trocar linhas com colunas não altera o determinante!). Portanto, os vetores (a, c) e (b, d) são independentes sse $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} \neq 0$.

- Diga se os vetores $(-1, 4)$ e $(3, -12)$ são independentes.
 - Diga se os vetores $(5, 7)$ e $(2, 9)$ são independentes.
2. (**determinante e área**) O *paralelogramo* gerado/definido pelos vetores $\mathbf{x} = (a, b)$ e $\mathbf{y} = (c, d)$ de $\mathbb{R}^2$ é o conjunto $P = \{t\mathbf{x} + s\mathbf{y} \mid 0 \leq t, s \leq 1\} \subset \mathbb{R}^2$. A sua área é igual ao módulo do determinante da matriz $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$, i.e.

$$\text{Área}(P) = \left| \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \right| = |ad - bc|$$

- Prove a fórmula acima para a área do paralelogramo (retire da área do retângulo de base $a + c$ e altura $b + d$ as áreas dos retângulos e triângulos que sobram ...).
 - Calcule a área do paralelogramo definido pelos vetores $(0, 1)$ e $(1, 1)$, e do paralelogramo definido pelos vetores $(5, -2)$ e $(-3, 1)$.
 - Calcule a área do triângulo de vértices $(3, 2)$, $(6, -4)$ e $(8, 8)$.
3. (**produto vetorial**) O *produto vetorial* (ou *externo*, em inglês *cross product*) no espaço $\mathbb{R}^3$ (munido da orientação definida pela base canônica $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$) é a operação $\times : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definida por

$$\mathbf{r}, \mathbf{r}' \mapsto \mathbf{r} \times \mathbf{r}' := (yz' - zy', -xz' + zx', xy' - yx')$$

onde $\mathbf{r} = (x, y, z)$ e $\mathbf{r}' = (x', y', z')$. O produto vetorial é distributivo sobre a adição e compatível com a multiplicação escalar, ou seja, é bilinear, i.e.

$$(\lambda \mathbf{r} + \mu \mathbf{r}') \times \mathbf{r}'' = \lambda(\mathbf{r} \times \mathbf{r}'') + \mu(\mathbf{r}' \times \mathbf{r}'')$$

$$\mathbf{r} \times (\lambda \mathbf{r}' + \mu \mathbf{r}'') = \lambda(\mathbf{r} \times \mathbf{r}') + \mu(\mathbf{r} \times \mathbf{r}'')$$

e “anti-comutativo”, i.e.

$$\mathbf{r} \times \mathbf{r}' = -\mathbf{r}' \times \mathbf{r}$$

O produto vetorial satisfaz a *identidade de Jacobi*

$$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) + \mathbf{b} \times (\mathbf{c} \times \mathbf{a}) + \mathbf{c} \times (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) = \mathbf{0}$$

e a *identidade de Lagrange*

$$\|\mathbf{r} \times \mathbf{r}'\|^2 = \|\mathbf{r}\|^2 \|\mathbf{r}'\|^2 - (\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}')^2$$

- Mostre que o produto vetorial é bilinear e anti-comutativo.
- $\mathbf{r} \times \mathbf{r}' = \mathbf{0}$ sse $\mathbf{r}$ e $\mathbf{r}'$ são dependentes, i.e. proporcionais (use a identidade de Lagrange e a desigualdade de Schwarz).
- O vetor $\mathbf{r} \times \mathbf{r}'$ é ortogonal ao subespaço vetorial $\mathbb{R}\mathbf{r} + \mathbb{R}\mathbf{r}'$ gerado por $\mathbf{r}$ e $\mathbf{r}'$ (calcule $\mathbf{r} \cdot (\mathbf{r} \times \mathbf{r}')$ e $\mathbf{r}' \cdot (\mathbf{r} \times \mathbf{r}')$...).
- Calcule os produtos vetoriais entre os vetores da base canônica de $\mathbb{R}^3$, $\mathbf{i} = (1, 0, 0)$, $\mathbf{j} = (0, 1, 0)$ e $\mathbf{k} = (0, 0, 1)$, e verifique que

$$\mathbf{i} \times \mathbf{j} = \mathbf{k} \quad \mathbf{j} \times \mathbf{k} = \mathbf{i} \quad \text{e} \quad \mathbf{k} \times \mathbf{i} = \mathbf{j}$$

- O produto vetorial não é associativo! Por exemplo, $\mathbf{i} \times (\mathbf{i} \times \mathbf{j}) \neq (\mathbf{i} \times \mathbf{i}) \times \mathbf{j}$.
- Verifique a *fórmula de Lagrange*

$$\mathbf{c} \times (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) = \mathbf{a}(\mathbf{c} \cdot \mathbf{b}) - \mathbf{b}(\mathbf{c} \cdot \mathbf{a})$$

- Calcule $\mathbf{r} \times \mathbf{r}'$ quando

$$\mathbf{r} = (1, -1, 1) \quad \text{e} \quad \mathbf{r}' = (2, -2, 2)$$

$$\mathbf{r} = (-2, -1, 3) \quad \text{e} \quad \mathbf{r}' = (\pi, -\pi, 0)$$

4. (**produto vetorial e determinante**) Uma representação formal do produto vetorial entre os vetores $\mathbf{r} = (x, y, z)$ e $\mathbf{r}' = (x', y', z')$ é

$$\mathbf{r} \times \mathbf{r}' = \text{“det} \begin{pmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ x & y & z \\ x' & y' & z' \end{pmatrix} \text{”} := \mathbf{i} \begin{vmatrix} y & z \\ y' & z' \end{vmatrix} - \mathbf{j} \begin{vmatrix} x & z \\ x' & z' \end{vmatrix} + \mathbf{k} \begin{vmatrix} x & y \\ x' & y' \end{vmatrix}$$

- Calcule $\mathbf{r} \times \mathbf{r}'$ quando

$$\mathbf{r} = (3, -2, 8) \quad \text{e} \quad \mathbf{r}' = (1, 1, 1)$$

$$\mathbf{r} = (-\pi, e, 10) \quad \text{e} \quad \mathbf{r}' = (7, 5, 3)$$

- [Ap69] 13.11.

5. (**produto vetorial e área**) Usando a identidade de Lagrange é imediato ver que que norma do produto vetorial $\mathbf{r} \times \mathbf{r}'$ é

$$\|\mathbf{r} \times \mathbf{r}'\| = \|\mathbf{r}\| \|\mathbf{r}'\| |\sin \theta|$$

onde θ é o ângulo entre os vetores $\mathbf{r}$ e $\mathbf{r}'$. Portanto, o comprimento do produto vetorial $\mathbf{r} \times \mathbf{r}'$ é a área do paralelogramo $\{t\mathbf{r} + s\mathbf{r}' \mid 0 \leq t, s \leq 1\} \subset \mathbb{R}^3$ definido pelos vetores $\mathbf{r}$ e $\mathbf{r}'$.

- Prove a fórmula acima (use a identidade de Lagrange e a definição de θ).
- $\|\mathbf{r} \times \mathbf{r}'\| = \|\mathbf{r}\| \|\mathbf{r}'\|$ sse $\mathbf{r}$ e $\mathbf{r}'$ são ortogonais.
- Calcule a área do paralelogramo de lados $\vec{OP}$ e $\vec{OQ}$, onde $P = (2, 4, -1)$ e $Q = (1, -3, 1)$.
- Calcule a área do triângulo de vértices $(1, 2, 0)$, $(2, 3, 4)$ e $(-1, 0, 0)$.

6. (**produto vetorial e vetor normal**) Se $\mathbf{u}$ e $\mathbf{v}$ são dois vetores linearmente independentes de $\mathbb{R}^3$, então $\mathbf{n} = \mathbf{u} \times \mathbf{v}$ é um vetor não nulo ortogonal ao plano $\mathbb{R}\mathbf{u} + \mathbb{R}\mathbf{v}$, e o conjunto $\{\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{n}\}$ é uma base de $\mathbb{R}^3$. Em particular, se $\mathbf{u}$ e $\mathbf{v}$ são vetores unitários e ortogonais, então também $\mathbf{n} = \mathbf{u} \times \mathbf{v}$ é unitário, e o conjunto $\{\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{n}\}$ é uma base ortonormada de $\mathbb{R}^3$. Neste caso valem as relações

$$(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \times \mathbf{u} = \mathbf{v} \quad \text{e} \quad \mathbf{v} \times (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = \mathbf{u}$$

(que podem ser provadas usando a fórmula de Lagrange).

- O plano gerado pelos vetores linearmente independentes $\mathbf{u}$ e $\mathbf{v}$ no espaço $\mathbb{R}^3$ é

$$\mathbb{R}\mathbf{u} + \mathbb{R}\mathbf{v} = (\mathbf{u} \times \mathbf{v})^\perp = \{\mathbf{r} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } \mathbf{r} \cdot (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = 0\}$$

- Determine um vetor normal aos vetores $(2, 3, -1)$ e $(5, 2, 4)$.
- Determine uma base de $\mathbb{R}^3$ contendo os vetores $(0, 1, 1)$ e $(1, 1, 1)$.
- Se $\mathbf{a}$ e $\mathbf{b}$ são dois vetores ortogonais e unitários de $\mathbb{R}^3$, então $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{a} \times \mathbf{b}\}$ é uma base ortonormada de $\mathbb{R}^3$.
- Determine um vetor normal ao plano que passa pelos pontos $(0, 1, 0)$, $(1, 1, 0)$ e $(0, 2, 3)$
- Determine uma equação cartesiana do plano

gerado pelos vetores $(-3, 1, 2)$ e $(1, 5, -2)$

que passa pelos pontos $(0, 0, 0)$, $(1, 0, 0)$ e $(0, 1, 0)$

$$\{(1+t+s, t-s, 5t) \quad \text{com } (t, s) \in \mathbb{R}^2\}$$

- Resolva os exercícios 5 da folha 2.
 - [Ap69] 13.11.
7. (produto misto/triplo escalar e determinante) O *produto misto* dos vetores $\mathbf{r}$, $\mathbf{r}'$ e $\mathbf{r}''$ de $\mathbb{R}^3$ é o escalar $\mathbf{r} \cdot (\mathbf{r}' \times \mathbf{r}'')$. É também igual ao *determinante* da matriz 3×3 cujas linhas são as componentes dos três vetores, i.e.

$$\mathbf{r} \cdot (\mathbf{r}' \times \mathbf{r}'') = \det \begin{pmatrix} x & y & z \\ x' & y' & z' \\ x'' & y'' & z'' \end{pmatrix} := x \begin{vmatrix} y' & z' \\ y'' & z'' \end{vmatrix} - y \begin{vmatrix} x' & z' \\ x'' & z'' \end{vmatrix} + z \begin{vmatrix} x' & y' \\ x'' & y'' \end{vmatrix}$$

Os vetores $\mathbf{a}$, $\mathbf{b}$ e $\mathbf{c}$ são independentes (e portanto formam uma base de $\mathbb{R}^3$) sse $\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) \neq 0$.

- Calcule o produto misto $\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c})$ quando

$$\mathbf{a} = (1, 1, 0) \quad \mathbf{b} = (1, 3, 1) \quad \mathbf{c} = (0, 1, 1)$$

$$\mathbf{a} = (-2, 5, 1) \quad \mathbf{b} = (0, 3, 0) \quad \mathbf{c} = (6, 7, -3)$$

- Diga se são independentes

$$(7, 2, 3) \quad (-1, -5, 3) \quad \text{e} \quad (0, 1, -3)$$

$$(1, 0, 1) \quad (0, 1, 0) \quad \text{e} \quad (1, 1, 1)$$

- Determine os valores de t para os quais os vetores

$$(t, 1, 0) \quad (1, t, 1) \quad (0, 1, t)$$

são dependentes.

- [Ap69] 13.14.

8. (determinantes e volumes no espaço) O *paralelepípedo* gerado/definido pelos vetores $\mathbf{a}$, $\mathbf{b}$ e $\mathbf{c}$ de $\mathbb{R}^3$ é o conjunto $\{t\mathbf{a} + s\mathbf{b} + u\mathbf{c} \text{ com } 0 \leq t, s, u \leq 1\}$. O seu volume é igual ao módulo do produto misto $\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c})$, i.e.

$$\text{Volume}(\{t\mathbf{a} + s\mathbf{b} + u\mathbf{c} \text{ com } 0 \leq t, s, u \leq 1\}) = |\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c})| = \left| \det \begin{pmatrix} a^1 & a^2 & a^3 \\ b^1 & b^2 & b^3 \\ c^1 & c^2 & c^3 \end{pmatrix} \right|$$

- Verifique que

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = \|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\| \|\mathbf{c}\| \sin(\theta) \cos(\phi)$$

onde θ é o ângulo entre $\mathbf{b}$ e $\mathbf{c}$, e ϕ é o ângulo entre $\mathbf{a}$ e $\mathbf{b} \times \mathbf{c}$.

- Calcule o volume do paralelepípedo definido pelos vetores $\mathbf{i} + \mathbf{j}$, $\mathbf{j} + \mathbf{k}$ e $\mathbf{k} + \mathbf{i}$.

- Calcule o volume do paralelepípedo gerado pelos vetores

$$\begin{array}{ccc} (3, 3, 1) & (2, 1, 2) & (5, 1, 1) \\ (0, 0, 1) & (5, 7, -3) & (-9, 0, 0) \end{array}$$

9. (regra de Cramer) Resolver o sistema de três equações lineares

$$\begin{cases} a^1x + b^1y + c^1z = d^1 \\ a^2x + b^2y + c^2z = d^2 \\ a^3x + b^3y + c^3z = d^3 \end{cases} \quad \text{ou seja} \quad x \begin{pmatrix} a^1 \\ a^2 \\ a^3 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} b^1 \\ b^2 \\ b^3 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} c^1 \\ c^2 \\ c^3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d^1 \\ d^2 \\ d^3 \end{pmatrix}$$

nas três incógnitas x , y e z , significa representar o vetor $D = (d^1, d^2, d^3)$ como combinação linear

$$xA + yB + zC = D$$

dos vetores $A = (a^1, a^2, a^3)$, $B = (b^1, b^2, b^3)$ e $C = (c^1, c^2, c^3)$ com coeficientes x , y e z . Ao multiplicar esta representação por $B \times C$, ou por $C \times A$, ou por $A \times B$, resulta que

$$\begin{aligned} x A \cdot (B \times C) &= D \cdot (B \times C), \\ y B \cdot (C \times A) &= D \cdot (C \times A), \\ z C \cdot (A \times B) &= D \cdot (A \times B). \end{aligned}$$

Portanto, se o produto misto $A \cdot (B \times C) \neq 0$ (i.e. se o determinante da matriz 3×3 cujas colunas são os vetores A , B e C é diferente de zero, ou seja, se os três vetores são independentes), então o sistema admite uma única solução (x, y, z) , dada pela *regra de Cramer*:

$$x = \frac{D \cdot (B \times C)}{A \cdot (B \times C)}, \quad y = \frac{C \cdot (D \times A)}{A \cdot (B \times C)}, \quad z = \frac{A \cdot (B \times D)}{A \cdot (B \times C)}$$

Observe que o denominador é o determinante da matriz 3×3 cujas colunas são os vetores A , B e C , e o numerador da i -ésima coordenada é obtido ao substituir, nesta matriz, a i -ésima coluna com o vetor D .

- Resolva os sistemas

$$\begin{cases} x + y + z = 6 \\ 2x + y + 3z = 9 \\ 3x - y - 5z = -17 \end{cases} \quad \begin{cases} x + 2y - 3z = 4 \\ 2x - 3y + z = 1 \\ 3x - y - 2z = 5 \end{cases}$$

10. (uniform rotations and rotating frames) Let $\mathbf{r} = \mathbf{r}(t)$ denotes the position of a moving particle in an inertial frame $\mathcal{R}$, and let $\mathbf{v} := \dot{\mathbf{r}}$ and $\mathbf{a} := \ddot{\mathbf{r}}$ denote its velocity and acceleration, respectively. Consider a non-inertial frame $\mathcal{R}'$ rotating at uniform angular velocity $\boldsymbol{\Omega} \in \mathbb{R}^3$. If the angular velocity has modulus Ω and is directed along the z -axis (i.e. is $\boldsymbol{\Omega} = \Omega \mathbf{k}$), then the rotating frame is

da fare
[KKR62]

$$\mathbf{i}' = \cos(\Omega t) \mathbf{i} + \sin(\Omega t) \mathbf{j} \quad \mathbf{j}' = -\sin(\Omega t) \mathbf{i} + \cos(\Omega t) \mathbf{j} \quad \mathbf{k}' = \mathbf{k}$$

Thus, the vector $\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}$ is equal to the vector $\mathbf{r}' = x'\mathbf{i}' + y'\mathbf{j}' + z'\mathbf{k}'$

$$\dot{\mathbf{r}} = \boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{r}$$

The velocity in the rotating system is

$$\mathbf{V} = \mathbf{v} - \boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{r}$$

The acceleration in the rotating system is

$$\mathbf{A} = \mathbf{a} - 2\boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{V} - \boldsymbol{\Omega} \times (\boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{r}) - \dot{\boldsymbol{\Omega}} \times \mathbf{r}$$

(the second and the third terms above are the *Coriolis acceleration* and the *centrifugal acceleration*, respectively)

11. (momento angular e torque) O *momento angular* (relativo à origem do referencial) de uma partícula de massa $m > 0$ colocada na posição $\mathbf{r} \in \mathbb{R}^3$ com momento linear $\mathbf{p} = m\dot{\mathbf{r}}$, é o produto vetorial

$$\mathbf{L} := \mathbf{r} \times \mathbf{p}$$

A derivada do momento angular de uma partícula sujeita à lei de Newton $\dot{\mathbf{p}} = \mathbf{F}$ é igual ao *binário* (ou *torque*) $\mathbf{T} := \mathbf{r} \times \mathbf{F}$, pois

$$\begin{aligned}\dot{\mathbf{L}} &= \dot{\mathbf{r}} \times \mathbf{p} + \mathbf{r} \times \dot{\mathbf{p}} \\ &= \mathbf{r} \times \mathbf{F}.\end{aligned}$$

sendo $\dot{\mathbf{r}} \times \mathbf{p} = \mathbf{0}$.

- O momento angular do sistema de n partículas de massas m_i , colocadas nas posições $\mathbf{r}_i \in \mathbb{R}^3$ com momentos lineares $\mathbf{p}_i := m_i \dot{\mathbf{r}}_i$, com $i = 1, 2, \dots, n$, é

$$\mathbf{L} := \sum_{i=1}^n \mathbf{r}_i \times \mathbf{p}_i$$

Sejam $\mathbf{R} := \frac{1}{M} \sum_{i=1}^n m_i \mathbf{r}_i$, com $M := \sum_{i=1}^n m_i$, o centro de massa do sistema, e $\mathbf{P} := M \dot{\mathbf{R}} = M \sum_{i=1}^n m_i \dot{\mathbf{r}}_i$ o momento linear do centro de massa. Mostre que

$$\mathbf{L} = \mathbf{R} \times \mathbf{P} + \mathbf{L}'$$

onde $\mathbf{L}' := \sum_{i=1}^n \mathbf{r}'_i \times \mathbf{p}'_i$, com $\mathbf{r} = \mathbf{R} + \mathbf{r}'$, é o momento angular relativo ao centro de massa.

12. (angular momentum of Kepler orbits and Hamilton's theorem) If two point masses with positions $\mathbf{r}_1$ and $\mathbf{r}_2$ move around their center of masses according to Newton's gravitational law, then the difference vector $\mathbf{r} = \mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2$ obeys the law

$$\ddot{\mathbf{r}} = -\frac{\mathbf{r}}{\|\mathbf{r}\|^3} \quad (2)$$

(if we set to one both the reduced mass of the system and the universal gravitational constant). If $\mathbf{v} = \dot{\mathbf{r}}$ denotes the velocity vector, then a computation shows that the angular momentum

$$\mathbf{L} := \mathbf{r} \times \mathbf{v}$$

is a constant of the motion. If at some (initial) time the vectors $\mathbf{r}$ and $\mathbf{v}$ are not parallel, then $\mathbf{L} \neq \mathbf{0}$. We may therefore choose a reference Cartesian system in which $\mathbf{L} = \ell \mathbf{k}$ for some $\ell > 0$, and write the position vector as $\mathbf{r}(t) = r \cos(\theta) \mathbf{i} + r \sin(\theta) \mathbf{j}$ for some time-dependent angle θ and length $r = \|\mathbf{r}\|$. A computation shows that

$$\ell = r^2 \dot{\theta}, \quad (3)$$

expressing *Kepler second law*⁷, according to which “the position vector from the sun to a planet sweeps out equal areas in equal times”. If we eliminate dt from Newton equation (2) (written for $\dot{\mathbf{v}}$) and equation (3), we get

$$d\mathbf{v}/d\theta = -\ell^{-1}(\cos(\theta) \mathbf{i} + \sin(\theta) \mathbf{j})$$

and, after integration,

$$\mathbf{v} = \mathbf{v}_0 + \ell^{-1}(\sin(\theta) \mathbf{i} - \cos(\theta) \mathbf{j}),$$

for some constant vector $\mathbf{v}_0$ (on the $z = 0$ plane). Thus, “the velocity vector moves along a circle orthogonal to the angular velocity vector with radius inversely proportional to its length”^{8 9}.

⁷J. Kepler, *Astronomia Nova*, Prague, 1609.

⁸W.R. Hamilton, The hodograph or a new method of expressing in symbolic language the Newtonian law of attraction, *Proc. Roy. Irish Acad.* **3** (1846), 344-353.

⁹J. Milnor, On the geometry of the Kepler problem. *Amer. Math. Monthly* **90** (1983), 353-365.

13. (força magnética) A *força de Lorentz* que experimenta uma partícula com carga eléctrica q e velocidade $\mathbf{v}$ num campo eléctrico $\mathbf{E}$ e magnético $\mathbf{B}$ é (nas unidades do S.I.)

$$\mathbf{F} = q(\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B})$$

- Mostre que num referencial inercial em que o campo eléctrico é nulo, i.e. $\mathbf{E} = \mathbf{0}$, e portanto a única força é força magnética $q\mathbf{v} \times \mathbf{B}$, a energia cinética $K := \frac{1}{2}m\|\mathbf{v}\|^2$ é conservada, calculando a derivada

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2}m\|\mathbf{v}\|^2 \right) = m\dot{\mathbf{v}} \cdot \mathbf{v}$$

e utilizando a equação de Newton $m\dot{\mathbf{v}} = \mathbf{F}$.

- Um magneto de momento magnético $\mathbf{m}$, colocado num campo magnético $\mathbf{B}$, sofre um torque

$$\mathbf{N} = \mathbf{m} \times \mathbf{B}$$

...

14. (rotacional) O *rotacional* (em inglês, *curl*) do campo de vetores (diferenciável) $\mathbf{F}(\mathbf{r}) = (F_1(\mathbf{r}), F_2(\mathbf{r}), F_3(\mathbf{r}))$, definido num aberto de $\mathbb{R}^3$, é o campo de vetores

$$\begin{aligned} \text{curl } \mathbf{F} &:= \nabla \times \mathbf{F} \\ &:= \det \begin{pmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ F_1 & F_2 & F_3 \end{pmatrix} \\ &= \left(\frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z} \right) \mathbf{i} + \left(\frac{\partial F_1}{\partial z} - \frac{\partial F_3}{\partial x} \right) \mathbf{j} + \left(\frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) \mathbf{k} \end{aligned}$$

...

6 Números complexos

1. (o plano dos números complexos) O corpo dos *números complexos* é o conjunto $\mathbb{C} \approx \mathbb{R}^2$ dos pontos/números $z = x + iy \approx (x, y)$, com $x, y \in \mathbb{R}$, munido das operações “soma”, definida por

$$(x + iy) + (x' + iy') := (x + x') + i(y + y')$$

(que corresponde à soma dos vetores (x, y) e (x', y') do plano $\mathbb{R}^2$) e “multiplicação”, definida por

$$(x + iy) \cdot (x' + iy') := (xx' - yy') + i(xy' + x'y)$$

O elemento neutro da soma é $0 = 0 + i0 \approx (0, 0)$, e o elemento neutro da multiplicação é $1 = 1 + i0 \approx (1, 0)$. O número complexo $i := 0 + i \cdot 1 \approx (0, 1) \in \mathbb{C}$ satisfaz $i \cdot i = -1$, ou seja, $i = \sqrt{-1}$. O *conjugado* do número complexo $z = x + iy$ é o número complexo $\bar{z} := x - iy$. O *módulo* do número complexo $z = x + iy$ é

$$|z| := \sqrt{z\bar{z}} = \sqrt{x^2 + y^2}$$

(a norma euclidiana do vetor $(x, y) \in \mathbb{R}^2$). Os números reais

$$\Re(z) := \frac{z + \bar{z}}{2} = x \quad \text{e} \quad \Im(z) := \frac{z - \bar{z}}{2i} = y$$

são ditos *parte real* e *parte imaginária* do número complexo $z = x + iy$, respetivamente. A *representação polar* do número complexo $z = x + iy \approx (x, y) \in \mathbb{R}^2$ é

$$z = \rho e^{i\theta}$$

onde $\rho = |z| \geq 0$ é o módulo, $\theta \in \mathbb{R}$ é “um” *argumento* de z , ou seja, um “ângulo” $\arg(z) = \theta + 2\pi n$, com $n \in \mathbb{Z}$, tal que $x = \rho \cos(\theta)$ e $y = \rho \sin(\theta)$, e o número complexo $e^{i\theta}$ é definido pela *fórmula de Euler*

$$e^{i\theta} := \cos(\theta) + i \sin(\theta)$$

- Verifique que o inverso multiplicativo de um número complexo $z \neq 0$ é

$$1/z = \bar{z}/|z|^2$$

- Represente na forma $x + iy$ os seguintes números complexos

$$1/i \quad \frac{2-i}{1+i} \quad \frac{1-i}{1+i} \cdot \frac{i}{2+i} \quad (1-i3)^2$$

- Resolva as seguintes equações

$$z^2 - 2z + 2 = 0 \quad z^2 + z + 1 = 0$$

- Verifique que, se $z_1 = \rho_1 e^{i\theta_1}$ e $z_2 = \rho_2 e^{i\theta_2}$, então

$$z_1 z_2 = \rho_1 \rho_2 e^{i(\theta_1 + \theta_2)} \quad \text{e} \quad \frac{z_1}{z_2} = \frac{\rho_1}{\rho_2} e^{i(\theta_1 - \theta_2)} \quad (\text{se } \rho_2 \neq 0).$$

Deduz a que a multiplicação por $z = \rho e^{i\theta}$, no plano $\mathbb{C} \simeq \mathbb{R}^2$, corresponde a uma dilatação/contração por ρ e uma rotação de um ângulo θ . Em particular, a multiplicação por $i = e^{i\pi/2}$ é a “raiz quadrada” da inversão $(x, y) \mapsto (-x, -y)$, ou seja, uma rotação de um ângulo $\pi/2$.

- Use a fórmula de Euler para provar as fórmulas

$$\cos(\theta \pm \phi) = \cos(\theta) \cos(\phi) \mp \sin(\theta) \sin(\phi)$$

e

$$\sin(\theta \pm \phi) = \cos(\theta) \sin(\phi) \pm \sin(\theta) \cos(\phi).$$

- Use a representação polar e a fórmula de Euler para provar a *fórmula de de Moivre*

$$(\cos(\theta) + i \sin(\theta))^n = \cos(n\theta) + i \sin(n\theta).$$

Deduza as fórmulas

$$\cos(n\theta) = \dots \quad \text{e} \quad \sin(n\theta) = \dots$$

- Verifique que o conjugado de $z = \rho e^{i\theta}$ é $\bar{z} = \rho e^{-i\theta}$.
- Calcule

$$\sqrt{i} \quad \sqrt{-i} \quad \sqrt{1+i}$$

- Resolva as equações $z^3 = 1$, $z^5 = 1$ e $z^3 = 81$.
- Mostre que se ω é uma raiz n -ésima não trivial da unidade (ou seja, $\omega^n = 1$ e $\omega \neq 1$) então

$$1 + \omega + \omega^2 + \omega^3 + \dots + \omega^{n-1} = 0.$$

(multiplique por $1 - \omega \dots$).

2. (**exponencial complexo e funções trigonométricas**) A função exponencial $\exp(z) := e^z$, é a função inteira $\exp : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ definida pela série de potências

$$e^z := \sum_{n=0}^{\infty} \frac{z^n}{n!} = 1 + z + \frac{z^2}{2} + \frac{z^3}{6} + \dots$$

- Verifique a fórmula de adição $e^{z+w} = e^z e^w$, e deduza que $e^z \neq 0$ para todo o $z \in \mathbb{C}$.
- Verifique que e^z é igual à sua derivada, ou seja, $\exp'(z) = \exp(z)$.
- Mostre que, se $\theta \in \mathbb{R}$, então o conjugado de $e^{i\theta}$ é $e^{-i\theta}$, e portanto $|e^{i\theta}| = 1$. Defina as funções reais de variável real “cos” e “sin” usando a fórmula de Euler $e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$, ou seja,

$$\cos(\theta) := \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2} \quad \text{e} \quad \sin(\theta) := \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i}$$

e deduza as suas expansões em série de potências em torno de 0.

- Deduza que, se $\alpha, \theta \in \mathbb{R}$,

$$e^{\alpha+i\theta} = e^{\alpha} (\cos \theta + i \sin \theta)$$

3. (**oscilador harmónico e sobreposições**) A função $z(t) = e^{i\omega t}$ descreve um ponto que percorre o círculo unitário $\mathbb{S}^1 := \{z \in \mathbb{C} \text{ t.q. } |z| = 1\}$ do plano complexo no sentido anti-horário com “frequência angular” $\omega > 0$ (e portanto com período $\tau = 2\pi/\omega$ e frequência $\nu = \omega/(2\pi)$).

- Verifique que a função $z(t) = e^{i\omega t}$ satisfaz a equação diferencial linear

$$\dot{z} = i\omega z.$$

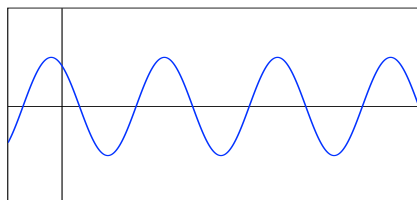
- Verifique que $z_{\pm}(t) = e^{\pm i\omega t}$, e portanto uma sobreposição $z(t) = az_+(t) + bz_-(t)$ com coeficientes $a, b \in \mathbb{C}$, satisfazem a equação do oscilador harmónico (ou lei de Hooke)

$$\ddot{z} = -\omega^2 z.$$

Deduza que a parte real e a parte imaginária de $z(t)$, por exemplo

$$q(t) = \rho \cos(\omega t + \varphi) \quad \text{e} \quad \rho \sin(\omega t + \varphi),$$

são soluções reais do oscilador harmónico $\ddot{q} = -\omega^2 q$. Identifique as condições iniciais $q(0)$ e $\dot{q}(0)$ em quanto funções de $\rho e^{i\varphi}$.



Oscilação $q(t) = \rho \cos(\omega t + \varphi)$.

- Observe que a sobreposição das oscilações $z_1(t) = e^{i\omega_1 t}$ e $z_2(t) = e^{i\omega_2 t}$,

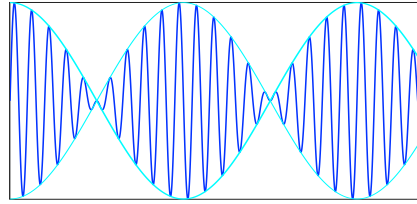
$$z(t) = e^{i\omega_1 t} + e^{i\omega_2 t},$$

é máxima quando $\omega_1 t = \omega_2 t$ (módulo 2π), e mínima quando $\omega_1 t - \omega_2 t = \pi$ (módulo 2π).

- Observe que, se $\omega_{\pm} = \omega \pm \varepsilon$, então a sobreposição das duas oscilações $z_{\pm}(t) = e^{i\omega_{\pm} t}$ pode ser representada como

$$z(t) = z_+(t) + z_-(t) = e^{i\omega t} (e^{i\varepsilon t} + e^{-i\varepsilon t}) = 2e^{i\omega t} \cos(\varepsilon t)$$

Em particular, se $|\varepsilon| \ll |\omega|$, então a sobreposição consiste numa modulação lentai, com período $2\pi/\varepsilon \gg 2\pi/\omega$ (chamada *batimentos*, em inglês, *beats*), da frequência fundamental $\omega \simeq \omega_{\pm}$.



$$\text{Sobreposição } z(t) = \Im(e^{i0.95 \cdot t} + e^{i1.05 \cdot t}) = \sin(0.95 \cdot t) + \sin(1.05 \cdot t).$$

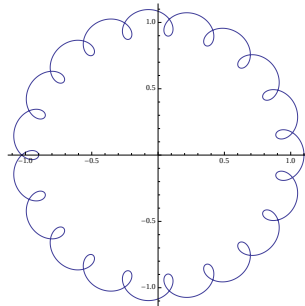
4. (**epiciclos e deferentes**) A ideia de Aristóteles e Platão, de que “todos os movimentos são combinações de movimentos circulares uniformes” está na base dos calendários calculados por Iparco e Ptolomeu, e transmitidos até nós pelos árabes no *Almagesto*.

Nestas cosmologias, cada corpo celeste descreve uma circunferência, dita *epiciclo*, à volta de uma circunferência, que por sua vez descreve uma circunferência à volta de uma circunferência, ... , que por sua vez descreve uma circunferência à volta de uma circunferência inicial, dita *deferente*, centrada na Terra. Até o sistema de Nicholas Copernicus funciona assim: a única novidade, que também não é uma novidade porque os próprios gregos consideraram esta possibilidade!, é que o centro do deferente é colocado no Sol, ideia que pareceu simplificar muito o modelo.

De fato, todo movimento quase-periódico¹⁰ (planar) pode ser aproximado com precisão arbitrária usando uma “sobreposição”

$$z(t) = a_0 e^{i\omega_0 t} + a_1 e^{i\omega_1 t} + \dots + a_n e^{i\omega_n t}$$

de um número finito de movimentos circulares uniformes, e este é o conteúdo da moderna análise de Fourier.



¹⁰G. Gallavotti, Quasi periodic motions from Hipparchus to Kolmogorov, *Rendiconti Lincei - Matematica e Applicazioni*, Series 9, Band 12, No. 2 (2001), 125-152 (<http://arxiv.org/abs/chao-dyn/9907004>).

7 Espaços lineares

1. (**espaços lineares/vetoriais**) Um *espaço linear/vetorial real* (ou seja, sobre o corpo $\mathbb{R}$ dos números reais) é um conjunto $\mathbf{V}$ munido de duas operações:

a “adição” : $\mathbf{V} \times \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$

$$\mathbf{v}, \mathbf{w} \mapsto \mathbf{v} + \mathbf{w},$$

que satisfaz os axiomas

EL1 (*propriedade associativa*) $\mathbf{u} + (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = (\mathbf{u} + \mathbf{v}) + \mathbf{w}$,

EL2 (*propriedade comutativa*) $\mathbf{v} + \mathbf{w} = \mathbf{w} + \mathbf{v}$,

EL3 (*existência do elemento neutro*) existe $\mathbf{0} \in \mathbf{V}$, tal que $\mathbf{0} + \mathbf{v} = \mathbf{v}$

EL4 (*existência do simétrico*) $\forall \mathbf{v} \in \mathbf{V}$ existe $-\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ tal que $\mathbf{v} + (-\mathbf{v}) = \mathbf{0}$.

e a “multiplicação por escalares/números” : $\mathbb{R} \times \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$

$$\lambda, \mathbf{v} \mapsto \lambda \mathbf{v} \in \mathbf{V}$$

que satisfaz os axiomas

EL5 (*propriedade associativa*) $(\lambda\mu)\mathbf{v} = \lambda(\mu\mathbf{v})$,

EL6 (*propriedade distributiva para a adição em $\mathbb{R}$*) $(\lambda + \mu)\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v} + \mu\mathbf{v}$,

EL7 (*propriedade distributiva para a adição em $\mathbf{V}$*) $\lambda(\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \lambda\mathbf{v} + \lambda\mathbf{w}$,

EL8 (*existência do elemento neutro*) $1\mathbf{v} = \mathbf{v}$,

Um *isomorfismo* entre os espaços lineares $\mathbf{V}$ e $\mathbf{V}'$ é uma aplicação bijectiva $f : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}'$, $\mathbf{v} \leftrightarrow \mathbf{v}'$, que respeita as operações, i.e. tal que se $\mathbf{v} \leftrightarrow f(\mathbf{v}) = \mathbf{v}'$ e $\mathbf{w} \leftrightarrow f(\mathbf{w}) = \mathbf{w}'$, então

$$\mathbf{v} + \mathbf{w} \leftrightarrow \mathbf{v}' + \mathbf{w}' \quad \text{e} \quad \lambda \mathbf{v} \leftrightarrow \lambda \mathbf{v}' \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}.$$

Se substituirmos o corpo $\mathbb{R}$ dos números reais pelo corpo $\mathbb{C}$ dos números complexos, obtemos a definição de *espaço linear/vetorial complexo*.

- Verifique que $\mathbb{R}$, munido das operações usuais “+” e “.”, é um espaço vetorial real.
- Verifique que $\mathbb{R}^n$, munido das operações “adição” e “produto por um escalar” definidas no exercício 1 do capítulo 1, é um espaço vetorial real.
- Mostre que o elemento neutro $\mathbf{0}$ é único.
- Mostre que o simétrico $-\mathbf{v}$ de cada $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ é único.
- Mostre que $0\mathbf{v} = \mathbf{0}$ para todo $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ e que $\lambda\mathbf{0} = \mathbf{0}$ para todo $\lambda \in \mathbb{R}$.
- Mostre que $\lambda\mathbf{v} = \mathbf{0}$ implica $\mathbf{v} = \mathbf{0}$ ou $\lambda = 0$.
- Mostre que $\lambda\mathbf{v} = \mu\mathbf{v}$ implica $\mathbf{v} = \mathbf{0}$ ou $\lambda = \mu$.
- Mostre que $\lambda\mathbf{v} = \lambda\mathbf{w}$ implica $\mathbf{v} = \mathbf{w}$ ou $\lambda = 0$.
- [Ap69] 15.5.

2. (**o espaço linear complexo $\mathbb{C}^n$**) O *espaço vetorial complexo* de *dimensão* n é o espaço

$$\mathbb{C}^n := \underbrace{\mathbb{C} \times \mathbb{C} \times \cdots \times \mathbb{C}}_{n \text{ vezes}}$$

das n -uplas $\mathbf{z} = (z^1, z^2, \dots, z^n)$ de números complexos, munido das operações *adição* $+$: $\mathbb{C}^n \times \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$, definida por

$$\mathbf{z}, \mathbf{w} \mapsto \mathbf{z} + \mathbf{w} := (z^1 + w^1, z^2 + w^2, \dots, z^n + w^n)$$

e *multiplicação por um escalar* $\cdot$: $\mathbb{C} \times \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$, definida por

$$\lambda, \mathbf{z} \mapsto \lambda \mathbf{z} := (\lambda z^1, \lambda z^2, \dots, \lambda z^n)$$

3. (**espaço afim**) Um *espaço afim* modelado sobre o espaço vetorial $\mathbf{V}$ é um conjunto $\mathcal{A}$ munido de uma aplicação $\mathcal{A} \times \mathcal{A} \rightarrow \mathbf{V}$

$$P, Q \mapsto \vec{PQ}$$

que satisfaz os axiomas

EA1 para cada $P \in \mathcal{A}$ e cada $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ existe um único $Q \in \mathcal{A}$ tal que $\vec{PQ} = \mathbf{v}$

EA2 para quaisquer $P, Q, R \in \mathcal{A}$,

$$\vec{PQ} + \vec{QR} = \vec{PR}$$

- Verifique que o conjunto $\mathbb{R}^n$ munido da aplicação $P, Q \mapsto Q - P$ é um espaço afim modelado sobre o espaço vetorial real $\mathbb{R}^n$.
4. (**espaços de funções**) Sejam X um conjunto e $\mathbb{R}^X = \mathcal{F}(X, \mathbb{R})$ ou $\mathbb{C}^X = \mathcal{F}(X, \mathbb{C})$ os espaços das funções reais ou complexas definidas em X , cujos elementos são denotados por $x \mapsto f(x)$. Os espaços $\mathcal{F}(X, \mathbb{R})$ e $\mathcal{F}(X, \mathbb{C})$, munidos das operações “adição” e “produto por um escalar” definidas por

$$(f + g)(x) := f(x) + g(x) \quad \text{e} \quad (\lambda f)(x) := \lambda f(x),$$

são espaços vetoriais reais e complexos, respetivamente.

- Mostre que $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ é um espaço vetorial real, determine o elemento neutro, e dê exemplos de elementos de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.
 - Seja $\mathbb{R}^\infty := \mathbb{R}^\mathbb{N} = \mathcal{F}(\mathbb{N}, \mathbb{R})$ o espaço das sucessões reais $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n, \dots)$, com $x_n \in \mathbb{R}$. Descreva a sua estrutura de espaço linear real.
 - Seja $\text{Pol}(\mathbb{R}) := \mathbb{R}[t]$ o espaço dos polinómios com coeficientes reais na variável t , e $\text{Pol}_{\leq n}(\mathbb{R})$ o espaço dos polinómios reais de grau $\leq n$. Verifique que $\text{Pol}(\mathbb{R})$ e $\text{Pol}_{\leq n}(\mathbb{R})$ são espaços lineares reais.
 - Verifique que são espaços vetoriais o espaço $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ das funções contínuas, o espaço $\mathcal{C}^k(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ das funções com k derivadas contínuas, o espaço $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ das funções que admitem todas as derivadas.
 - [Ap69] 15.5.
5. (**campos de vetores**) Um *campo de vetores* no domínio $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ é uma função $F : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$. As suas “coordenadas” são as funções reais $F^i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, com $i = 1, 2, \dots, m$, tais que

$$\mathbf{x} = (x^1, x^2, \dots, x^n) \mapsto \mathbf{F}(\mathbf{x}) = (F^1(\mathbf{x}), F^2(\mathbf{x}), \dots, F^m(\mathbf{x}))$$

O espaço $\mathcal{F}(\Omega, \mathbb{R}^m)$ dos campos de vetores definidos no domínio $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ é um espaço linear real se a “adição” e o “produto por um escalar” são definidos por

$$(\mathbf{F} + \mathbf{G})(\mathbf{x}) = \mathbf{F}(\mathbf{x}) + \mathbf{G}(\mathbf{x}) \quad \text{e} \quad (\lambda \mathbf{F})(\mathbf{x}) = \lambda \mathbf{F}(\mathbf{x}).$$

- O *campo gravitacional* gerado por uma massa M colocada no ponto $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^3$ é

$$\mathbf{F}(\mathbf{x}) = -\frac{GM}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|^3}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)$$

- O *campo eléctrico* gerado por uma carga q colocada na origem de $\mathbb{R}^3$ é dado pela *lei de Coulomb*

$$\mathbf{E}(\mathbf{x}) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|^3}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)$$

(ϵ_0 é a constante eléctrica).

6. (**superposition principle for linear ODEs**) Consider a “linear homogeneous” ordinary differential equation, for example with constant coefficients and of second order like

$$\ddot{y} + \alpha \dot{y} + \beta y = 0. \quad (4)$$

A superposition $ay_1(t) + by_2(t)$ of any two solutions, $y_1(t)$ and $y_2(t)$, is still a solution. Therefore, the space $\mathbf{H}$ of solutions of (4) is a linear space (a subspace of the infinite-dimensional space $\mathbf{V} = C^2(\mathbb{R})$ of twice differentiable functions on the real line). Actually, as you will see in analysis, this space is two-dimensional, so that $\mathbf{H} \approx \mathbb{R}^2$, and therefore any solution is a superposition

$$y(t) = c_+ y_+(t) + c_- y_-(t)$$

of two basic independent solutions $y_{\pm}(t)$, forming a base of $\mathbf{H}$. We now add a time-dependent force $f(t)$, and consider the linear ordinary differential equation

$$\ddot{x} + \alpha \dot{x} + \beta x = f(t). \quad (5)$$

The difference $x_1(t) - x_2(t)$ between any two solutions of (5) is a solution of (4). Therefore, if $z(t)$ is any (particular) solution of (5), then the space of all solutions of (5) is the affine space $z + \mathbf{H}$.

7. (quantum superposition principle) If a physical system can be prepared in each of the states $|1\rangle, |2\rangle, |3\rangle, \dots$, for example corresponding to certain values $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \dots$ of a certain observable L , then the most general state is a *superposition*¹¹

$$|\psi\rangle = \psi_1 |1\rangle + \psi_2 |2\rangle + \psi_3 |3\rangle + \dots$$

with complex coefficients $\psi_n \in \mathbb{C}$. The observation of the observable L in the state $|\psi\rangle$ will then give one of the value λ_n (and not a value in between!) with relative frequency (if the experience is repeated a large number of times) proportional to $|\psi_n|^2$. States of a quantum system therefore live in a complex linear space $\mathbf{H}$ (which is infinite dimensional). Actually, proportional states must be considered as equal, which amounts to say that we may only consider normalized states, those with $|\psi_1|^2 + |\psi_2|^2 + |\psi_3|^2 + \dots = 1$, and do not distinguish between those which differ by a multiplicative phase $e^{i\phi}$ (although this ambiguity is then central in quantum field theory). Therefore the state space of a quantum system is a projective space $\mathbb{P}\mathbf{H}$ of a complex linear space $\mathbf{H}$.

8. (subespaços e geradores) Seja $\mathbf{V}$ um espaço vetorial real. Um subconjunto não vazio $W \subset \mathbf{V}$ que é também um espaço vetorial (ou seja, tal que $w + w' \in W$ e $\lambda w \in W$ para todos os $w, w' \in W$ e $\lambda \in \mathbb{R}$) é dito *subespaço (linear/vetorial)* de $\mathbf{V}$. Se $S \subset \mathbf{V}$ é um subconjunto de $\mathbf{V}$, o conjunto $\text{Span}(S)$ das combinações lineares finitas

$$\lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \dots + \lambda^m \mathbf{s}_m \quad \mathbf{s}_i \in S, \lambda^i \in \mathbb{R}$$

é um subespaço de $\mathbf{V}$, dito subespaço *gerado* por S . O espaço linear $\mathbf{V}$ tem “dimensão finita” se admite um conjunto finito de geradores.

Se X e Y são subespaços de $\mathbf{V}$, então a “soma”

$$X + Y := \{\mathbf{x} + \mathbf{y} \text{ com } \mathbf{x} \in X, \mathbf{y} \in Y\}$$

é um subespaço de $\mathbf{V}$. Se cada vetor $\mathbf{v} \in X + Y$ admite uma única representação $\mathbf{v} = \mathbf{x} + \mathbf{y}$ com $\mathbf{x} \in X$ e $\mathbf{y} \in Y$, então a soma é chamada *soma direta*, e denotada por $X \oplus Y$.

¹¹ “Any state may be considered as the result of a superposition of two or more other states, and indeed in an infinite number of ways. Conversely any two or more states may be superposed to give a new state ... The non-classical nature of the superposition process is brought out clearly if we consider the superposition of two states, A and B, such that there exists an observation which, when made on the system in state A, is certain to lead to one particular result, a say, and when made on the system in state B is certain to lead to some different result, b say. What will be the result of the observation when made on the system in the superposed state? The answer is that the result will be sometimes a and sometimes b, according to a probability law depending on the relative weights of A and B in the superposition process. It will never be different from both a and b [i.e, either a or b]. The intermediate character of the state formed by superposition thus expresses itself through the probability of a particular result for an observation being intermediate between the corresponding probabilities for the original states, not through the result itself being intermediate between the corresponding results for the original states.”

[P.A.M. Dirac, *The Principles of Quantum Mechanics* (2nd edition), Clarendon Press, 1947]

- Se $X_1, X_2, \dots$ são subespaços de $\mathbf{V}$, então

$$\bigcap_i X_i := \{\mathbf{x} \text{ t.q. } \mathbf{x} \in X_i \forall i\}$$

é um subespaço de $\mathbf{V}$.

- Dados os números $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}$, o conjunto dos vetores $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ tais que

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n = 0$$

é um subespaço linear de $\mathbb{R}^n$.

- Se V é um subespaço do espaço euclidiano $\mathbb{R}^n$, então

$$V^\perp := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \langle \mathbf{x}, \mathbf{v} \rangle = 0 \quad \forall \mathbf{v} \in V\}$$

é um subespaço de $\mathbb{R}^n$.

- Verifique que $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ é um subespaço de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.
- Verifique que $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ é um subespaço de $\mathcal{C}^{k+1}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, que é um subespaço de $\mathcal{C}^k(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, que é um subespaço de $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.
- Verifique que $\text{Pol}_{\leq n}(\mathbb{R})$ é um subespaço de $\text{Pol}(\mathbb{R})$, que é um subespaço de $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$. O espaço $\text{Pol}_n(\mathbb{R})$ dos polinómios de grau (exatamente) n é um subespaço vetorial de $\text{Pol}(\mathbb{R})$?
- Determine os subespaços gerados por

$$(1, 2) \quad (-1, -2) \quad \text{em } \mathbb{R}^2$$

$$(0, 1, 0) \quad (0, 0, 1) \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

$$\mathbf{i} \quad \mathbf{j} \quad \mathbf{i} + \mathbf{j} \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

$$\{1, t, t^2, \dots, t^n, \dots\} \quad \text{em } \mathbb{R}^\mathbb{R}$$

$$t \quad t^2 \quad \text{em } \text{Pol}(\mathbb{R})$$

$$e^t \quad e^{-t} \quad \text{em } \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$$

- O conjunto b das sucessões $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ limitadas é um subespaço do espaço das sucessões reais $\mathbb{R}^\infty$? E o conjunto c das sucessões convergentes? E o conjunto c_0 das sucessões convergentes tais que $x_n \rightarrow 0$?
- O espaço das funções não negativas, i.e. tais que $f(t) \geq 0 \forall t$, é um subespaço do espaço $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$?
- Os conjuntos das funções pares e ímpares, definidos por

$$\mathcal{F}_\pm(\mathbb{R}, \mathbb{R}) = \{f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \text{ t.q. } f(t) = \pm f(-t) \quad \forall t \in \mathbb{R}\},$$

são subespaços de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$? Mostre que cada $f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ é uma soma $f = f_+ + f_-$ com $f_\pm \in \mathcal{F}_\pm(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

- [Ap69] 15.9.

9. (**conjuntos livres/linearmente independentes**) Seja $\mathbf{V}$ um espaço linear. O conjunto $S \subset \mathbf{V}$ é *livre*/(linearmente) *independente* se gera cada vetor de $\text{Span}(S)$ duma única maneira, ou seja, se gera o vetor nulo $\mathbf{0}$ duma única maneira, i.e. se quaisquer que sejam os elementos distintos $\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \dots, \mathbf{s}_m \in S$,

$$\lambda^1 \mathbf{s}_1 + \lambda^2 \mathbf{s}_2 + \dots + \lambda^m \mathbf{s}_m = \mathbf{0} \quad \implies \quad \lambda^i = 0 \quad \forall i = 1, 2, \dots, m$$

Caso contrário, o conjunto é dito (*linearmente*) *dependente*.

- Verifique se os seguintes conjuntos de vetores são linearmente independentes

$$\begin{array}{llll}
 (1, 2) & (-1, 2) & & \text{em } \mathbb{R}^2 \\
 (1, 1, 0) & (0, 1, 1) & (1, 0, 1) & \text{em } \mathbb{R}^3 \\
 (1, 2, 3) & (2, 3, 4) & (3, 4, 5) & \text{em } \mathbb{R}^3 \\
 (1, 0, 0, 0) & (1, 1, 0, 0) & (1, 1, 1, 0) & (1, 1, 1, 1) \quad \text{em } \mathbb{R}^4 \\
 \cos t & \sin t & & \text{em } \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \\
 \cos^2 t & \sin^2 t & 1/2 & \text{em } \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \\
 1 & t & t^2 & \text{em } \text{Pol}(\mathbb{R}) \\
 (1, -1, 1, -1, 1, -1, \dots) & (1, 1, 1, 1, 1, 1, \dots) & & \text{em } \mathbb{R}^\infty
 \end{array}$$

- [Ap69] 15.9.

10. (**bases e dimensão**) Seja $\mathbf{V}$ um espaço linear de dimensão finita. Uma *base* de $\mathbf{V}$ é um conjunto livre de geradores de $\mathbf{V}$, ou seja, um conjunto ordenado $\mathcal{B} = (\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n)$ de vetores tal que cada $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ admite uma e uma única representação

$$\mathbf{v} = v^1 \mathbf{b}_1 + v^2 \mathbf{b}_2 + \dots + v^n \mathbf{b}_n$$

(os números v^i são as “componentes do vetor $\mathbf{v}$ relativamente à base $(\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n)$ ”). A *dimensão* $\dim_{\mathbb{R}} \mathbf{V}$ do espaço linear $\mathbf{V}$ (de dimensão finita) é o número de elementos de uma base. Se $(\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n)$ é uma base ordenada do espaço linear real $\mathbf{V}$, então a aplicação

$$\mathbf{V} \ni \mathbf{v} = v^1 \mathbf{b}_1 + v^2 \mathbf{b}_2 + \dots + v^n \mathbf{b}_n \mapsto (v^1, v^2, \dots, v^n) \in \mathbb{R}^n$$

define um isomorfismo $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$.

- Determine uma base e a dimensão dos seguintes subespaços de $\mathbb{R}^2$ ou $\mathbb{R}^3$

$$\begin{array}{l}
 \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ t.q. } x = y\} \subset \mathbb{R}^2 \\
 \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x = y\} \subset \mathbb{R}^3 \\
 \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x + y + z = 0\} \subset \mathbb{R}^3 \\
 \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x + y = 0 \text{ e } y + z = 0\} \subset \mathbb{R}^3 \\
 \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x - 2y + z = 0\} \subset \mathbb{R}^3 \\
 \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ t.q. } x + y + z = 0 \text{ e } z = 0\} \subset \mathbb{R}^3
 \end{array}$$

- Verifique que

$$1 \quad t \quad t^2 \quad t^3 \quad \dots \quad t^n$$

é uma base do espaço $\text{Pol}_n(\mathbb{R})$ dos polinómios de grau $\leq n$. Qual a dimensão de $\text{Pol}_n(\mathbb{R})$?

- Determine as coordenadas do polinómio $f(t) = (1 - t)^2$ relativamente à base ordenada $(1, t, t^2)$ de $\text{Pol}_2(\mathbb{R})$.
- [Ap69] 15.9.

11. (**rational linear independence on the line**) The real numbers $x_1, x_2, \dots, x_n$ are said *linear independent over the field of rationals* if the only solution of

$$k_1 x_1 + k_2 x_2 + \dots + k_n x_n = 0$$

with $k_i \in \mathbb{Z}$ is the trivial solution $k_1 = k_2 = \dots = k_n = 0$.

- Show that (any finite subset of) the sequence

$$\log 2, \quad \log 3, \quad \log 5, \quad \log 7, \quad \dots \quad \log p, \quad \dots$$

of natural logarithms of prime numbers is linear independent over the rationals (use the unique factorization of an integer into prime factors)¹².

¹²H. Bohr, 1910.

8 Formas lineares

1. (**linearidade**) Se cada kilo de $\heartsuit$ custa A euros e cada kilo de $\spadesuit$ custa B euros, então a kilos de $\heartsuit$ e b kilos de $\spadesuit$ custam $aA + bB$ euros, ou seja, a função “preço” P satisfaz

$$P(a\heartsuit + b\spadesuit) = aP(\heartsuit) + bP(\spadesuit)$$

Esta propriedade é chamada *linearidade*.

- Dê exemplos de funções lineares.
 - Dê exemplos de funções não lineares.
2. (**formas lineares, espaço dual**) Seja $\mathbf{V}$ um espaço linear real (ou complexo). Uma função real $f : \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{R}$ (ou complexa $f : \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{C}$) é dita *aditiva* se $\forall \mathbf{v}, \mathbf{w} \in \mathbf{V}$

$$f(\mathbf{v} + \mathbf{w}) = f(\mathbf{v}) + f(\mathbf{w})$$

e é dita *homogênea* se $\forall \mathbf{v} \in \mathbf{V}$ e $\forall \lambda \in \mathbb{R}$ (ou $\forall \lambda \in \mathbb{C}$)

$$f(\lambda \mathbf{v}) = \lambda f(\mathbf{v})$$

Uma função real $\xi : \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{R}$ (ou complexa $\xi : \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{C}$) aditiva e homogênea, ou seja, tal que

$$\xi(\lambda \mathbf{v} + \mu \mathbf{w}) = \lambda \xi(\mathbf{v}) + \mu \xi(\mathbf{w})$$

é dita *forma linear*, ou *covetor* (ou *funcional linear* quando $\mathbf{V}$ é um espaço de funções). Uma notação simétrica para o valor da forma linear ξ sobre o vetor $\mathbf{v}$ é

$$\langle \xi, \mathbf{v} \rangle := \xi(\mathbf{v}).$$

O espaço $\mathbf{V}^* := \text{Hom}_{\mathbb{R}}(\mathbf{V}, \mathbb{R})$ (ou $\text{Hom}_{\mathbb{C}}(\mathbf{V}, \mathbb{C})$) das formas lineares, dito *espaço dual (algébrico)* de $\mathbf{V}$, é um espaço linear real (ou complexo) se a adição e o produto por um escalar são definidos por

$$\langle \xi + \eta, \mathbf{v} \rangle := \langle \xi, \mathbf{v} \rangle + \langle \eta, \mathbf{v} \rangle \quad \text{e} \quad \langle \lambda \xi, \mathbf{v} \rangle := \langle \xi, \lambda \mathbf{v} \rangle$$

respetivamente, e a forma nula $\mathbf{0}^* \in \mathbf{V}^*$ é definida por $\langle \mathbf{0}^*, \mathbf{v} \rangle = 0 \quad \forall \mathbf{v} \in \mathbf{V}$.

Se o espaço vetorial $\mathbf{V}$ tem dimensão finita, e se $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ é uma base de $\mathbf{V}$ (por exemplo a base canônica de $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$), então cada forma linear $\xi \in \mathbf{V}^*$ é determinada pelos seus valores $\xi_i := \langle \xi, \mathbf{e}_i \rangle$ nos vetores da base, pois

$$\langle \xi, \mathbf{v} \rangle = \langle \xi, v^1 \mathbf{e}_1 + v^2 \mathbf{e}_2 + \dots + v^n \mathbf{e}_n \rangle = \xi_1 v^1 + \xi_2 v^2 + \dots + \xi_n v^n.$$

Portanto, também $\mathbf{V}^*$ tem dimensão finita, e uma base de $\mathbf{V}^*$, dita *base dual*, é o conjunto ordenado dos covetores $\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \dots, \mathbf{e}^n$ definidos por ¹³

$$\langle \mathbf{e}^i, \mathbf{e}_j \rangle = \delta^i_j$$

As coordenadas da forma linear $\xi = \xi_1 \mathbf{e}^1 + \xi_2 \mathbf{e}^2 + \dots + \xi_n \mathbf{e}^n$ relativamente à base dual são os números $\xi_i = \langle \xi, \mathbf{e}_i \rangle$, assim que $\langle \xi, \mathbf{v} \rangle = \sum_i \xi_i v^i$.

Para cada $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$, a função $\xi \mapsto \langle \xi, \mathbf{v} \rangle$ é uma forma linear em $\mathbf{V}^*$, e portanto existe um homomorfismo injetivo de $\mathbf{V}$ em $(\mathbf{V}^*)^*$. Se $\mathbf{V}$ tem dimensão finita, então todas as formas lineares $g \in (\mathbf{V}^*)^*$ podem ser representadas como $g(\xi) = \langle \xi, \mathbf{v} \rangle$ para algum $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ (basta definir $\mathbf{v} = (v^1, v^2, \dots, v^n)$ com $v^i = g(\mathbf{e}^i)$), e portanto o espaço dual do espaço dual é isomorfo a $(\mathbf{V}^*)^* \approx \mathbf{V}$ (mas o isomorfismo não é canônico, depende da escolha de uma base!).

¹³O símbolo de Kronecker é definido por

$$\delta^i_j = \begin{cases} 1 & \text{se } i = j \\ 0 & \text{se } i \neq j \end{cases}$$

- Mostre que uma função homogênea $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ é $f(x) = \lambda x$, com $\lambda = f(1) \in \mathbb{R}$. Mostre que uma função homogênea $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ é também aditiva, e portanto linear.
- Diga se as seguintes funções $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ são ou não lineares.

$$\begin{aligned} x &\mapsto 3x & x &\mapsto 2x - 1 & x &\mapsto \sin(2\pi x) \\ (x, y) &\mapsto 3x - 5y & (x, y) &\mapsto x^2 - xy \\ (x, y, z) &\mapsto 2x - y + 3z & (x, y, z) &\mapsto 2x - y + 3z + 8 \\ (x, y, z) &\mapsto 0 & (x, y, z) &\mapsto \sqrt{3} \\ (x_1, x_2, \dots, x_n) &\mapsto 0 & (x_1, x_2, \dots, x_n) &\mapsto 66 \end{aligned}$$

- Mostre que, dados $a_1, a_2, \dots, a_n \in \mathbb{R}$, a aplicação

$$(x_1, x_2, \dots, x_n) \mapsto a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_n x_n$$

é uma forma linear em $\mathbb{R}^n$.

3. **(wild additive functions in the real line)** For real valued functions of a real variable $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, homogeneity implies additivity, since $x + y = (1 + y/x)x$ (if $x \neq 0$, of course), and therefore an homogeneous function satisfies

$$f(x + y) = f((1 + y/x)x) = (1 + y/x)f(x) = f(x) + (y/x)f(x) = f(x) + f(y).$$

Surprisingly, there exist additive functions which are not homogeneous (hence not linear), at least if we accept the axiom of choice. Indeed, additivity only implies linearity on “rational lines” $\mathbb{Q}x \subset \mathbb{R}$, i.e.

$$f(rx) = rf(x) \quad \forall r = p/q \in \mathbb{Q} \text{ and } \forall x \in \mathbb{R}.$$

Therefore, if we could choose a different slope $\lambda_{\mathbb{Q}x}$, hence a different homogeneous function $rx \mapsto \lambda_{\mathbb{Q}x}rx$, for any orbit $\mathbb{Q}x$ of the quotient space $\mathbb{Q} \backslash \mathbb{R}$, the resulting function $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ would be additive but not homogeneous. Any such wild additive but not homogeneous function $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ cannot be continuous, and indeed has a dense graph.

- Let $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ be an homogeneous function, and $x \in \mathbb{R}$. For $r = p/q \in \mathbb{Q}$ with $p, q \in \mathbb{Z}$ and $q \neq 0$, show that $f(rx) = f(px/q) = pf(x/q)$ and also $f(x) = f(qx/q) = qf(x/q)$. Deduce that $f(rx) = rf(x)$ for all $r \in \mathbb{Q}$.
 - Let $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ be an additive but not homogeneous function, so that there exists two points $a, b \in \mathbb{R}$ where $f(a)/a \neq f(b)/b$. This implies that $\mathbf{v} = (a, f(a))$ and $\mathbf{w} = (b, f(b))$ are linearly independent vectors, hence a basis, of $\mathbb{R}^2$. From $\mathbb{R}\mathbf{v} + \mathbb{R}\mathbf{w} = \mathbb{R}^2$, deduce that the “rational plane” $\mathbb{Q}\mathbf{v} + \mathbb{Q}\mathbf{w}$ is dense in $\mathbb{R}^2$, i.e. any point $\mathbf{r} = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ may be approximated with arbitrary precision by a point in $\mathbb{Q}\mathbf{v} + \mathbb{Q}\mathbf{w}$, i.e. for any $\mathbf{r} = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ and any $\varepsilon > 0$ there exist rationals $\lambda, \lambda' \in \mathbb{Q}$ such that $\|\mathbf{r} - (\lambda\mathbf{v} + \lambda'\mathbf{w})\| < \varepsilon$. Use again the additivity of f to show that this implies the existence of a point $c \in \mathbb{R}$ such that $\|\mathbf{r} - (c, f(c))\| < \varepsilon$.
4. **(formas lineares no espaço euclidiano $\mathbb{R}^n$)** Uma forma linear $\xi \in (\mathbb{R}^n)^*$ é determinada pelos seus valores nos vetores de uma base de $\mathbb{R}^n$. Por exemplo, se $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ é a base canônica de $\mathbb{R}^n$, e $\xi_i := \langle \xi, \mathbf{e}_i \rangle$, com $i = 1, 2, \dots, n$, então o valor da forma $\xi \in (\mathbb{R}^n)^*$ sobre o vetor genérico $\mathbf{x} = x^1\mathbf{e}_1 + x^2\mathbf{e}_2 + \dots + x^n\mathbf{e}_n \in \mathbb{R}^n$ é

$$\begin{aligned} \langle \xi, \mathbf{x} \rangle &= \langle \xi, x^1\mathbf{e}_1 + x^2\mathbf{e}_2 + \dots + x^n\mathbf{e}_n \rangle \\ &= x^1 \langle \xi, \mathbf{e}_1 \rangle + x^2 \langle \xi, \mathbf{e}_2 \rangle + \dots + x^n \langle \xi, \mathbf{e}_n \rangle \\ &= x^1 \xi_1 + x^2 \xi_2 + \dots + x^n \xi_n. \end{aligned}$$

Portanto, se $\xi = (\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_n) \in \mathbb{R}^n$, então

$$\langle \xi, \mathbf{x} \rangle = \xi \cdot \mathbf{x}$$

A correspondência que associa a forma $\langle \xi, \mathbf{x} \rangle = \xi \cdot \mathbf{x}$ ao vetor $\xi \in \mathbb{R}^n$ é um isomorfismo $\mathbb{R}^n \approx (\mathbb{R}^n)^*$ entre o espaço euclidiano $\mathbb{R}^n$ e o seu dual $(\mathbb{R}^n)^*$ (que depende da estrutura euclidiana, ou seja, do produto escalar euclidiano!). Em coordenadas, a correspondência é $\xi_i = \sum_j \delta_{ij} \xi^j$.

- Determine o vetor $\xi = (\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_n) \in \mathbb{R}^n$ que define as seguintes formas lineares

$$x \mapsto 3x \quad (x, y) \mapsto 0$$

$$(x, y) \mapsto 5x + 9y \quad (x, y, z) \mapsto -3x + 7y - z$$

$$(x_1, x_2, \dots, x_n) \mapsto 3x_k \quad \text{com } 0 \leq k \leq n$$

- $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ é uma função linear tal que $f(\mathbf{i}) = 5$ e $f(\mathbf{j}) = -2$. Determine $f(x, y)$.
- $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ é uma função linear tal que $f(\mathbf{i}) = -3$, $f(\mathbf{j}) = 1$ e $f(\mathbf{k}) = 7$. Determine $f(x, y, z)$.

5. (núcleo e hiperplanos) O *núcleo/espço nulo* (em inglês *kernel*) da forma linear $\xi \in \mathbf{V}^*$ é o subespaço vetorial

$$\ker(\xi) := \{\mathbf{x} \in \mathbf{V} \text{ t.q. } \langle \xi, \mathbf{x} \rangle = 0\} \subset \mathbf{V}.$$

Se $\xi \neq \mathbf{0}'$ e $\mathbf{v} \in \mathbf{V} \setminus \ker(\xi)$ (i.e. um vetor tal que $\langle \xi, \mathbf{v} \rangle \neq 0$), então cada vetor $\mathbf{x} \in \mathbf{V}$ pode ser representado de uma única maneira como

$$\mathbf{x} = \lambda \mathbf{v} + \mathbf{w}$$

com $\lambda \in \mathbb{R}$ e $\mathbf{w} \in \ker(\xi)$. De fato, a condição $\mathbf{x} - \lambda \mathbf{v} \in \ker(\xi)$, ou seja, $\langle \xi, \mathbf{x} - \lambda \mathbf{v} \rangle = 0$, obriga a escolher $\lambda = \langle \xi, \mathbf{x} \rangle / \langle \xi, \mathbf{v} \rangle$. Portanto, o núcleo $\ker(\xi)$ de uma forma $\xi \neq \mathbf{0}'$ é um *hiperplano* do espaço linear $\mathbf{V}$, ou seja, um subespaço linear de “co-dimensão” 1. Em particular, se $\mathbf{V}$ tem dimensão finita,

$$\dim_{\mathbb{R}} \ker(\xi) + 1 = \dim_{\mathbb{R}} \mathbf{V}$$

O *hiperplano afim* que passa pelo ponto $\mathbf{a} \in \mathbf{V}$ e é paralelo ao hiperplano $\ker(\xi)$ é

$$\mathbf{a} + \ker(\xi) = \{\mathbf{v} \in \mathbf{V} \text{ t.q. } \langle \xi, \mathbf{v} \rangle = \lambda\} \quad \text{onde } \lambda = \langle \xi, \mathbf{a} \rangle.$$

- Mostre que o núcleo de uma forma linear $\xi \in \mathbf{V}^*$ é um subespaço linear de $\mathbf{V}$.
- Uma “equação linear”

$$a_1 x^1 + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n = b$$

define um hiperplano afim em $\mathbb{R}^n$. Mostre que o hiperplano afim é um subespaço linear de $\mathbb{R}^n$ sse $b = 0$.

6. (interseções de hiperplanos/sistemas homogêneos) Se $\xi^1, \xi^2, \dots, \xi^k \in \mathbf{V}^*$ são k formas lineares independentes num espaço linear de dimensão finita $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$, então a interseção dos núcleos $\mathbf{W} = \ker(\xi^1) \cap \ker(\xi^2) \cap \dots \cap \ker(\xi^k)$, ou seja o conjunto dos vetores $\mathbf{x} \in \mathbf{V}$ que resolvem o “sistema homogêneo”

$$\langle \xi^1, \mathbf{x} \rangle = 0, \quad \langle \xi^2, \mathbf{x} \rangle = 0, \quad \dots \quad \langle \xi^k, \mathbf{x} \rangle = 0,$$

é um subespaço vetorial de co-dimensão k , e portanto de dimensão $n - k$. De fato, se completamos o sistema de formas independentes até obter uma base $\xi^1, \xi^2, \dots, \xi^k, \xi^{k+1}, \dots, \xi^n$ de $\mathbf{V}^*$, e se $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n$ denota a base dual de $\mathbf{V}$ (assim que $\langle \xi^i, \mathbf{b}_j \rangle = \delta^i_j$), então nas coordenadas relativas a esta base o sistema é

$$x^1 = 0, \quad x^2 = 0, \quad \dots \quad x^k = 0,$$

e as soluções são todos os vetores $\mathbf{x} = \sum_{i=k+1}^n x^i \mathbf{b}_i \in \mathbf{W} \approx \mathbb{R}^{n-k}$.

7. (integral) O integral

$$f \mapsto I(f) := \int_a^b f(t) dt$$

é uma forma linear no espaço $\mathcal{I}([a, b], \mathbb{R})$ das funções integráveis no intervalo $[a, b] \subset \mathbb{R}$.

8. (delta de Dirac) A *delta de Dirac* (no ponto 0), definida por

$$f \mapsto \delta(f) := \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) f(t) dt = f(0),$$

é uma forma linear no espaço $\mathcal{C}^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ das funções contínuas $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$. O núcleo de δ é o conjunto das funções contínuas tais que $f(0) = 0$, que é um hiperplano do espaço $\mathcal{C}^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

9. (plane waves and Pontryagin dual) A *plane wave* is a complex valued function $e_{\xi} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{C}$ defined by

$$e_{\xi}(\mathbf{x}) := e^{2\pi i \xi \cdot \mathbf{x}}$$

for some “wave vector” $\xi \in (\mathbb{R}^n)^* \approx \mathbb{R}^n$ (an alternative definition omits the factor 2π). For example, a plane wave

$$e^{2\pi i(\omega t - \mathbf{p} \cdot \mathbf{r})}$$

in the space-time $\mathbb{R} \times \mathbb{R}^3$ with coordinates $(t, \mathbf{r})$, describes a (transversal) wave traveling in the direction of the vector $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^3$ with frequency ω (observe that vectors and covectors have different dimensions, e.g. if t is time and $\mathbf{r}$ is a length, then ω is a frequency while $\mathbf{p}$ is the inverse of a length, hence the distinction between a linear space and its dual is real!).

Any plane wave is a continuous (actually infinitely differentiable) homeomorphism from the abelian additive group $\mathbb{R}^n$ into the abelian multiplicative group $\mathbb{S} = \{z \in \mathbb{C} \text{ s.t. } |z| = 1\}$ of unit complex numbers, i.e.

$$e_{\xi}(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = e_{\xi}(\mathbf{x}) e_{\xi}(\mathbf{y})$$

The set $\widehat{\mathbb{R}^n}$ of all plane waves, or, technically, the set of all continuous homomorphisms $e_{\xi} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{S}$, equipped with the group law

$$(e_{\xi} \cdot e_{\xi'}) (\mathbf{x}) = e_{\xi}(\mathbf{x}) e_{\xi'}(\mathbf{x}),$$

is called *Pontryagin/topological dual* of the abelian (topological) group $\mathbb{R}^n$, and, as an abelian group, it is isomorphic to $\widehat{\mathbb{R}^n} \approx (\mathbb{R}^n)^*$, the isomorphism being $e_{\xi} \leftrightarrow \xi$.

10. (lattices and reciprocal lattices) A (*Bravais*) *lattice* is an additive subgroup

$$\begin{aligned} \Lambda &= \mathbb{Z}\mathbf{v}_1 + \mathbb{Z}\mathbf{v}_2 + \cdots + \mathbb{Z}\mathbf{v}_n \\ &:= \{n_1\mathbf{v}_1 + n_2\mathbf{v}_2 + \cdots + n_n\mathbf{v}_n \text{ with } n_1, n_2, \dots, n_n \in \mathbb{Z}\} \subset \mathbb{R}^n \end{aligned}$$

of the additive group $\mathbb{R}^n$, generated by n linearly independent vectors $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n \in \mathbb{R}^n$, called *primitive vectors*. A plane wave $e_{\xi}(\mathbf{x}) := e^{2\pi i \xi \cdot \mathbf{x}}$ in $\mathbb{R}^n$ is Λ -periodic, i.e. satisfies $e_{\xi}(\mathbf{x} + \mathbf{v}) = e_{\xi}(\mathbf{x})$ for all $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ and all $\mathbf{v} \in \Lambda$, provided the wave vector ξ belongs to the *reciprocal lattice*

$$\Lambda_* := \{\xi \in (\mathbb{R}^n)^* \text{ s.t. } \xi \cdot \mathbf{v} \in \mathbb{Z} \quad \forall \mathbf{v} \in \Lambda\} \subset (\mathbb{R}^n)^*,$$

isomorphic to the *dual subgroup*

$$\Lambda^{\perp} := \{e_{\xi} \in \widehat{\mathbb{R}^n} \text{ s.t. } e_{\xi}(\mathbf{v}) = 1 \quad \forall \mathbf{v} \in \Lambda\} \subset \widehat{\mathbb{R}^n}.$$

For example, the reciprocal lattice of the one-dimensional lattice $\Lambda = \lambda\mathbb{Z} \subset \mathbb{R}$, with $\lambda > 0$, is $\Lambda_* = \lambda^{-1}\mathbb{Z} \subset \mathbb{R} \approx \mathbb{R}^*$. Physicists are mainly interested in lattices $\Lambda = \mathbb{Z}\mathbf{v}_1 + \mathbb{Z}\mathbf{v}_2 + \mathbb{Z}\mathbf{v}_3 \subset \mathbb{R}^3$ generated by three independent vectors $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3 \in \mathbb{R}^3$, since they describe (the positions of atoms in) crystals. The volume of a *fundamental domain* (or *primitive unit cell*) for such a lattice $\Lambda \subset \mathbb{R}^3$ (a domain $F \subset \mathbb{R}^3$ such that $\cup_{\mathbf{v} \in \Lambda} T_{\mathbf{v}}(F) = \mathbb{R}^3$, and such that the different images $T_{\mathbf{v}}(F)$ and $T_{\mathbf{v}'}(F)$ for $\mathbf{v} \neq \mathbf{v}'$ in Λ have disjoint interiors), or, equivalently, the volume of the quotient space $\mathbb{R}^3/\Lambda$, is

$$\text{Vol}(\mathbb{R}^3/\Lambda) = |\mathbf{v}_1 \cdot (\mathbf{v}_2 \times \mathbf{v}_3)|.$$

The reciprocal lattice is the lattice $\Lambda_* = \mathbb{Z}\xi^1 + \mathbb{Z}\xi^2 + \mathbb{Z}\xi^3 \subset (\mathbb{R}^3)^*$ generated by the co-vectors

$$\xi^1 = \frac{\mathbf{v}_2 \times \mathbf{v}_3}{\mathbf{v}_1 \cdot (\mathbf{v}_2 \times \mathbf{v}_3)} \quad \xi^2 = \frac{\mathbf{v}_3 \times \mathbf{v}_1}{\mathbf{v}_2 \cdot (\mathbf{v}_3 \times \mathbf{v}_1)} \quad \xi^3 = \frac{\mathbf{v}_1 \times \mathbf{v}_2}{\mathbf{v}_3 \cdot (\mathbf{v}_1 \times \mathbf{v}_2)}$$

(under the identification $(\mathbb{R}^3)^* \approx \mathbb{R}^3$ induced by the Euclidian scalar product).

11. (**conjuntos convexos**) Um subconjunto $C \subset \mathbf{V}$ de um espaço vetorial real é *convexo* se contém o segmento entre cada par dos seus pontos, i.e. se

$$\mathbf{x}, \mathbf{y} \in C \quad \Rightarrow \quad (1-t)\mathbf{x} + t\mathbf{y} \in C \quad \forall t \in [0, 1]$$

O menor convexo que contém (ou seja, a interseção de todos os convexos que contêm) um subconjunto $A \subset \mathbb{R}^n$ é chamado *envoltória/invólucro/fecho convexa/o* de A , e denotado por $\text{Conv}(A)$. Em particular, o menor convexo que contém o conjunto finito de pontos $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_m \in \mathbf{V}$ é

$$\text{Conv}(\{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_m\}) := \{t_1\mathbf{x}_1 + t_2\mathbf{x}_2 + \dots + t_m\mathbf{x}_m \text{ com } t_i \geq 0 \text{ e } t_1 + t_2 + \dots + t_m = 1\}$$

- As bolas $B_r(\mathbf{x}) = \{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\| < r\}$ e $\overline{B_r(\mathbf{x})} = \{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\| \leq r\}$ são convexas.
 - Dados um vetor $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^n$ e um escalar $b \in \mathbb{R}$, os semi-espacos $\{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \mathbf{n} \cdot \mathbf{x} \geq b\}$ são convexas.
 - Dada uma forma $\xi \in \mathbf{V}^*$ e um escalar $b \in \mathbb{R}$, os semiespacos $\{\mathbf{v} \in \mathbf{V} \text{ t.q. } \langle \xi, \mathbf{v} \rangle \geq b\}$ são convexas.
 - A envoltória convexa de três pontos, A , B e C do plano $\mathbb{R}^2$ é o triângulo de vértices A , B e C .
 - Se $C \subset \mathbf{V}$ é convexo, então também $T_{\mathbf{a}}(C)$ e $H_{\lambda}(C)$ são convexas, $\forall \mathbf{a} \in \mathbf{V}$ e $\forall \lambda \in \mathbb{R}$.
 - Se $\xi \in \mathbf{V}^*$, então $\{\mathbf{v} \in \mathbf{V} \text{ t.q. } \xi(\mathbf{v}) < 0\}$ é convexo.
12. (**medidas de probabilidades**) Uma (*medida de*) *probabilidade* num “espaço dos acontecimentos” finito $\Omega = \{\omega_1, \omega_2, \dots, \omega_n\}$ é uma função $\mathbb{P} : 2^\Omega := \{\text{subconjuntos } A \subset \Omega\} \rightarrow [0, 1]$ aditiva, i.e. tal que

$$\mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B) \quad \text{se } A \cap B = \emptyset,$$

(a probabilidade do evento “ A ou B ” é igual à probabilidade do evento A mais a probabilidade do evento B se A e B são eventos mutuamente exclusivos) que verifica $\mathbb{P}(\emptyset) = 0$ (a probabilidade do “evento impossível” é nula) e $\mathbb{P}(\Omega) = 1$ (a probabilidade do “evento certo” é um).

Cada vetor $\mathbf{p} = (p_1, p_2, \dots, p_n) \in \mathbb{R}^n$ cujas coordenadas estão limitadas por $0 \leq p_i \leq 1$ e tal que $p_1 + p_2 + \dots + p_n = 1$ define uma probabilidade $\mathbb{P}$, por meio de

$$\mathbb{P}(A) = \sum_{\omega_i \in A} p_i$$

ou seja, $p_i = \mathbb{P}(\{\omega_i\})$. Portanto, o espaço das medidas de probabilidades em Ω é o fecho convexo dos vetores da base canónica de $\mathbb{R}^n$, chamado “*simplex*”

$$\Delta^{n-1} := \{\mathbf{p} = (p_1, p_2, \dots, p_n) \in \mathbb{R}^n \text{ com } 0 \leq p_i \leq 1 \text{ e } p_1 + p_2 + \dots + p_n = 1\} \subset \mathbb{R}^n.$$

9 Transformações lineares

1. (**transformações lineares**) Uma *transformação/aplicação/operador linear* entre os espaços vetoriais reais (ou complexos) $\mathbf{V}$ e $\mathbf{W}$ é uma função $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ aditiva e homogênea, ou seja, tal que

$$L(\mathbf{v} + \mathbf{v}') = L(\mathbf{v}) + L(\mathbf{v}') \quad \text{e} \quad L(\lambda \mathbf{v}) = \lambda L(\mathbf{v})$$

ou seja, tal que

$$L(\lambda \mathbf{v} + \lambda' \mathbf{v}') = \lambda L(\mathbf{v}) + \lambda' L(\mathbf{v}')$$

$\forall \mathbf{v}, \mathbf{v}' \in \mathbf{V}$ e $\forall \lambda, \lambda' \in \mathbb{R}$ (ou $\in \mathbb{C}$). É usual omitir as perêntesis, e denotar a imagem do vetor $\mathbf{v}$ simplesmente por $L\mathbf{v}$.

O espaço $\text{Lin}(\mathbf{V}, \mathbf{W}) := \text{Hom}_{\mathbb{R}}(\mathbf{V}, \mathbf{W})$ (ou $\text{Hom}_{\mathbb{C}}(\mathbf{V}, \mathbf{W})$) das transformações lineares de $\mathbf{V}$ em $\mathbf{W}$ é um espaço linear real (ou complexo) se a adição e a multiplicação por um escalar são definidas por

$$(L + L')(\mathbf{v}) := L(\mathbf{v}) + L'(\mathbf{v}) \quad (\lambda L)(\mathbf{v}) := \lambda L(\mathbf{v})$$

Em particular, é um espaço linear o espaço $\text{End}(\mathbf{V}) := \text{Lin}(\mathbf{V}, \mathbf{V})$ dos *endomorfismos* de $\mathbf{V}$. Uma transformação linear bijetiva $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ é dita *isomorfismo (linear)* entre os espaços lineares $\mathbf{V}$ e $\mathbf{W}$.

- Se $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ é uma transformação linear, então $L(\mathbf{0}) = \mathbf{0}$ e $L(-\mathbf{v}) = -L(\mathbf{v})$.
- Uma transformação linear $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ envia retas afins $\mathbf{a} + \mathbb{R}\mathbf{v} \subset \mathbf{V}$ em retas afins $\mathbf{b} + \mathbb{R}\mathbf{w} \subset \mathbf{W}$, se $\mathbf{b} = L(\mathbf{a})$ e $\mathbf{w} = L(\mathbf{v}) \neq \mathbf{0}$, ou em pontos $\mathbf{b}$, se $L(\mathbf{v}) = \mathbf{0}$. Em particular, envia retas $\mathbb{R}\mathbf{v} \subset \mathbf{V}$ passando pela origem em retas $\mathbb{R}\mathbf{w} \subset \mathbf{W}$ passando pela origem.
- A inversa de uma transformação linear $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ bijetiva é uma transformação linear $L^{-1} : \mathbf{W} \rightarrow \mathbf{V}$.
- Uma transformação $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, definida por

$$(x^1, x^2, \dots, x^n) \mapsto (T^1(x^1, x^2, \dots, x^n), T^2(x^1, x^2, \dots, x^n), \dots, T^m(x^1, x^2, \dots, x^n))$$

é linear sse todas as suas “coordenadas” $T^i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, com $i = 1, 2, \dots, m$, são lineares.

- A transformação *identidade* $\mathbf{1}_n : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, definida por $\mathbf{x} \mapsto \mathbf{x}$, e transformação *nula* $\mathbf{0}_n : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, definida por $\mathbf{x} \mapsto \mathbf{0}$, são lineares.
- Diga se as seguintes aplicações de $\mathbb{R}^n$ em $\mathbb{R}^m$ são lineares.

$$(x, y) \mapsto (3x - 5y, x - y) \quad (x, y) \mapsto (x^2, xy)$$

$$(x, y, z) \mapsto (x, y + z, 2) \quad (x, y, z) \mapsto (x, y + z, 0)$$

$$(x, y, z) \mapsto (x - y, z + y, 3x + 2y - z) \quad (x, y, z) \mapsto (1, 2, 3)$$

$$(x_1, x_2, \dots, x_n) \mapsto (0, 0, 1) \quad (x_1, x_2, \dots, x_n) \mapsto (0, 0, \dots, 0) \in \mathbb{R}^m$$

- Diga se as seguintes aplicações de $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ são lineares.

T transforma cada ponto no seu simétrico em relação à reta $y = 0$

T transforma cada ponto no seu simétrico em relação à reta $y = x$

T transforma o ponto de coordenadas polares (r, θ) no ponto de coordenadas polares $(2r, \theta)$

T transforma o ponto de coordenadas polares (r, θ) no ponto de coordenadas polares $(r, \theta + \pi/2)$

- Seja $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma transformação linear tal que $L(1, 1) = (1, 4)$ e $L(2, -1) = (-2, 3)$. Determine $L(5, -1)$ (observe que $1 + 2 \cdot 2 = 5$ e $1 + 2 \cdot (-1) = -1$).
- Determine a transformação linear $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que

$$T(\mathbf{i}) = 2\mathbf{i} + \mathbf{j} \quad \text{e} \quad T(\mathbf{j}) = \mathbf{i} - 3\mathbf{j}$$

- Se $X \subset \mathbf{V}$ é um subespaço linear de $\mathbf{V}$ e $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ é uma transformação linear, então a imagem $L(X)$ é um subespaço linear de $\mathbf{W}$.
 - As translações de $\mathbb{R}^n$, as transformações $\mathbf{v} \mapsto \mathbf{v} + \mathbf{a}$ com $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$, são transformações lineares?
 - As homotetias de $\mathbb{R}^n$, as transformações $\mathbf{v} \mapsto \lambda \mathbf{v}$ com $\lambda \in \mathbb{R}$, são transformações lineares?
 - [Ap69] 16.4.
2. (núcleo e imagem) Seja $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ uma transformação linear. O *núcleo/espço nulo* (em inglês, *kernel*) de L é o subespaço vetorial

$$\ker(L) := \{\mathbf{v} \in \mathbf{V} \text{ t.q. } L(\mathbf{v}) = \mathbf{0}\} \subset \mathbf{V}$$

A *imagem* de L é o subespaço vetorial

$$\operatorname{im}(L) := L(\mathbf{V}) = \{L(\mathbf{v}) \text{ com } \mathbf{v} \in \mathbf{V}\} \subset \mathbf{W}$$

A dimensão do núcleo é dita *nulidade* de L , e a dimensão da imagem é dita *ordem* de L . Se $\mathbf{V}$ tem dimensão finita, então também a imagem $L(\mathbf{V})$ tem dimensão finita e

$$\dim_{\mathbb{R}} \ker(L) + \dim_{\mathbb{R}} \operatorname{im}(L) = \dim_{\mathbb{R}} \mathbf{V}$$

De fato, seja $\dim_{\mathbb{R}}(\mathbf{V}) = n$. Se os vetores $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$ formam uma base de $\ker(L)$, e se juntamente com os vetores $\mathbf{v}_{k+1}, \dots, \mathbf{v}_n$ formam uma base de $\mathbf{V}$ (se $k < n$, caso contrário o teorema é trivial), então é imediato verificar que os vetores $\mathbf{w}_1 = L(\mathbf{v}_{k+1}), \dots, \mathbf{w}_{n-k} = L(\mathbf{v}_n)$ geram $\operatorname{im}(L)$ e são independentes.

- Mostre que $\ker(L)$ é um subespaço de $\mathbf{V}$ e que $\operatorname{im}(L)$ é um subespaço de $\mathbf{W}$.
- Determine o núcleo, a imagem, a nulidade e a ordem das seguintes transformações lineares

$$L(x, y) = (x + y, x - y) \quad L(x, y) = (y, -x) \quad L(x, y) = (x + y, 3x - 2y)$$

$$L(x, y, z) = (2x, 3y, 0) \quad L(x, y, z) = (x + y, y + z, z + x)$$

$$L(x, y, z) = (0, 0, 0) \quad L(x, y, z) = (x, y)$$

- Determine o núcleo, a imagem, a nulidade e a ordem da transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que transforma cada ponto no seu simétrico em relação à reta $x = 0$
 - Determine o núcleo, a imagem, a nulidade e a ordem da transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que transforma cada ponto no seu simétrico em relação à origem.
 - [Ap69] 16.14.
3. (operadores) Seja $\mathbf{V}$ um espaço linear (de dimensão não necessariamente finita!). Um *operador (linear)* em $\mathbf{V}$ é uma transformação linear $A : \mathbf{D} \rightarrow \mathbf{V}$ definida num subespaço linear $\mathbf{D} \subset \mathbf{V}$, dito *domínio* do operador A (esta definição é importante em análise, quando $\mathbf{V}$ é um espaço de dimensão infinita e o operador apenas pode ser definido num subespaço próprio de $\mathbf{V}$). Um subespaço linear $\mathbf{W} \subset \mathbf{D}$ é *invariante* se $A(\mathbf{W}) \subset \mathbf{W}$ (ou seja, se $\mathbf{v} \in \mathbf{W}$ implica $A\mathbf{v} \in \mathbf{W}$), e portanto a restrição de A a $\mathbf{W}$ é um endomorfismo $A|_{\mathbf{W}} : \mathbf{W} \rightarrow \mathbf{W}$.
4. (operadores derivação e multiplicação) O operador *derivação* envia uma função derivável $f(x)$ na função

$$(Df)(x) := f'(x).$$

Pode ser pensado como um operador $D : \mathcal{C}^{k+1}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^k(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, ou também como um endomorfismo $D : \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ do espaço linear das funções $f(x)$ infinitamente diferenciáveis. O operador *multiplicação* envia uma função $f(x)$ na função

$$(Xf)(x) := x \cdot f(x).$$

- Determine o núcleo do operador derivação $D : \mathcal{C}^1(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$,
 - O subespaço $\text{Pol}(\mathbb{R})$ dos polinómios é um subespaço invariante de $D : \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$. O subespaço $\text{Pol}_n(\mathbb{R}) \subset \text{Pol}(\mathbb{R})$ dos polinómios de grau n é um subespaço invariante do operador derivação $D : \text{Pol}(\mathbb{R}) \rightarrow \text{Pol}(\mathbb{R})$?
5. (operador primitivação) O operador *primitivação* envia uma função integrável (na reta real ou num intervalo da reta) $f(x)$ na função

$$(Pf)(x) := \int_c^x f(t) dt$$

Pode ser pensado como um endomorfismo $P : \mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ do espaço linear das funções contínuas.

- Determine o núcleo $\ker(P)$ e a imagem $\text{im}(P) = P(\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R}))$.
6. (Laplaciano, equação de Laplace, funções harmónicas) O *Laplaciano* (ou *operador de Laplace*) no espaço euclidiano $\mathbb{R}^n$ é o operador diferencial $\Delta := \text{div} \circ \text{grad}$, definido, em coordenadas cartesianas (ou seja, relativamente à uma base ortonormal), por

$$(\Delta f)(\mathbf{x}) := \frac{\partial^2 f}{\partial (x^1)^2}(\mathbf{x}) + \frac{\partial^2 f}{\partial (x^2)^2}(\mathbf{x}) + \cdots + \frac{\partial^2 f}{\partial (x^n)^2}(\mathbf{x})$$

se $f(\mathbf{x}) = f(x^1, x^2, \dots, x^n)$ é uma função real de classe C^2 definida num domínio $\Omega \subset \mathbb{R}^n$. O Laplaciano pode ser pensado como um operador $\Delta : \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$. A *equação de Laplace* para o campo escalar $f(\mathbf{x})$, definido num domínio $\Omega \subset \mathbb{R}^n$, é

$$\Delta f = 0$$

As soluções da equação de Laplace, ou seja, os campos escalares contidos no núcleo do Laplaciano, são ditas *funções harmónicas*.

- Quais funções satisfazem a equação de Laplace $f''(x) = 0$ na reta?
- Determine as soluções da equação de Laplace $f''(x) = 0$ no intervalo $[a, b] \subset \mathbb{R}$ com condições de fronteira $f(a) = c$ e $f(b) = d$.
- Verifique que

$$f(\mathbf{r}) = \log \|\mathbf{r}\|,$$

é uma solução da equação de Laplace $f_{xx} + f_{yy} = 0$ em $\mathbb{R}^2 \setminus \{\mathbf{0}\}$.

- Verifique que (o potencial eléctrico/gravitacional gerado por uma carga/massa unitária colocada na origem do espaço 3-dimensional)

$$f(\mathbf{r}) = 1/\|\mathbf{r}\|,$$

é uma solução da equação de Laplace $f_{xx} + f_{yy} + f_{zz} = 0$ em $\mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}$.

7. (composição) A composição de duas transformações lineares $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ e $M : \mathbf{W} \rightarrow \mathbf{Z}$, definida por $(ML)(\mathbf{v}) := M(L(\mathbf{v}))$, é uma transformação linear. Em particular, a composição de dois endomorfismos de um espaço vetorial $\mathbf{V}$ é um endomorfismo de $\mathbf{V}$. A n -ésima iterada do endomorfismo $L \in \text{End}(\mathbf{V})$ é o endomorfismo E^n definido indutivamente por

$$E^0 = \mathbf{1}_{\mathbf{V}}, \quad E^{n+1} = EE^n \quad \text{se } n \geq 1.$$

A composição de transformações lineares satisfaz as propriedades distributivas

$$(L + M)N = LN + MN \quad L(M + N) = LM + LN$$

(que justificam a notação “multiplicativa” LM em vez de $L \circ M$).

A composição não é comutativa! Ou seja, em geral, não há razão para que LM seja igual a ML . Os endomorfismos $L, M \in \text{End}(\mathbf{V})$ *comutam entre si/são permutáveis* se $LM = ML$. A obstrução é o *comutador*, definido por

$$[L, M] := LM - ML,$$

que é igual a transformação nula sse L e M comutam.

- Calcule a composição ML quando

$$L(x, y) = (x + y, x - y) \quad M(x, y) = 2x - 3y$$

$$L(x, y, z) = (x - y + z, z - y) \quad M(x, y) = (x, y, x + y)$$

- Verifique que cada endomorfismo comuta com si próprio, ou seja, $[L, L] = 0$
 - Calcule o comutador entre os endomorfismos do plano $E_+(x, y) = (y, 0)$ e $E(x, y) = (x, -y)$.
 - Se $[L, M] = 0$ e $[M, N] = 0$, é verdade que $[L, N] = 0$?
 - Determine todos os endomorfismos do plano que comutam com $I(x, y) = (x, y)$.
8. (álgebra de Weyl-Heisenberg-Schrödinger) A álgebra do grupo de Weyl-Heisenberg¹⁴ (em dimensão um) é gerada pelos operadores *multiplicação* e *derivação*

$$(Xf)(x) := xf(x) \quad \text{e} \quad (Df)(x) := f'(x),$$

definidos, por exemplo, no *espaço de Schwarz* $\mathcal{S}(\mathbb{R})$ das funções complexa $f(x)$ infinitamente diferenciáveis tais que todas as derivadas decrescem mais rapidamente do que qualquer polinômio. Os operadores X e $P := -i\hbar D$ (onde $\hbar$ é a constante de Planck reduzida) representam a *posição* e o *momento*, respetivamente, de uma partícula quântica livre na “representação de Schrödinger”. Os operadores X e D , e portanto X e P , não comutam, pois

$$[X, P] = i\hbar$$

e está é a causa do “princípio de incerteza de Heisenberg”.

9. (equações diferenciais ordinárias lineares) Uma *equação diferencial ordinária linear* de ordem n é uma lei

$$a_n \frac{d^n x}{dt^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} x}{dt^{n-1}} + \cdots + a_1 \frac{dx}{dt} + a_0 x = f(t)$$

para a função $x(t)$, onde a_k são coeficientes (não necessariamente constantes) e $f(t)$ é uma função dada (uma força se $n = 2$). Pode ser escrita como

$$Lx = f$$

se $L : \mathcal{C}^n(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ é o operador diferencial $L := a_n D^n + a_{n-1} D^{n-1} + \cdots + a_1 D + a_0$. A equação *homogênea* associada é a equação diferencial $Ly = 0$, ou seja,

$$a_n \frac{d^n y}{dt^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} y}{dt^{n-1}} + \cdots + a_1 \frac{dy}{dt} + a_0 y = 0.$$

O espaço das soluções da equação homogênea $Lz = 0$ é um subespaço vetorial $\mathbf{H} \subset \mathcal{C}^n(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, de dimensão finita, tipicamente $\mathbf{H} \approx \mathbb{R}^n$. Por exemplo, se os coeficientes a_k 's são constantes, uma base de $\mathbf{H}$ é formada pelos exponenciais complexos $y_k(t) = e^{z_k t}$, onde $z_1, z_2, \dots, z_n$ são as raízes (distintas, no caso genérico!) do polinômio característico $a_n z^n + a_{n-1} z^{n-1} + \cdots + a_1 z + a_0$. A “solução geral”, ou seja, o ponto genérico de $\mathbf{H}$, é portanto uma combinação linear

$$c_1 e^{z_1 t} + c_2 e^{z_2 t} + \cdots + c_n e^{z_n t}.$$

com $c_1, c_2, \dots, c_n \in \mathbb{R}$ coeficientes arbitrários (a cada raiz z de multiplicidade m corresponde um “quase-polinômio” $(c_1 + c_2 t + \cdots + c_p t^{m-1})e^{zt}$, assim que a solução geral no caso não-genérico de raízes múltiplas é uma soma de quase-polinômios). Se $z(t)$ é uma solução (apenas uma!) de $Lz = f$, então o espaço das todas as soluções de $Lx = f$ é o espaço afim $z + \mathbf{H}$, formado pelos pontos

$$z(t) + c_1 e^{z_1 t} + c_2 e^{z_2 t} + \cdots + c_n e^{z_n t}.$$

¹⁴Os físicos dizem “grupo de Weyl”, que era um matemático (colega de Einstein em Zurich e depois em Princeton), e os matemático dizem “grupo de Heisenberg”, que era um físico!

10 Transformações lineares e matrizes

1. (espaço linear das matrizes) Uma *matriz* real (ou complexa) $m \times n$ é uma tabela

$$A = (a^i_j) = \begin{pmatrix} a^1_1 & a^1_2 & \dots & a^1_n \\ a^2_1 & a^2_2 & \dots & a^2_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a^m_1 & a^m_2 & \dots & a^m_n \end{pmatrix}$$

de $m \cdot n$ números reais (ou complexos) dispostos em m linhas e n colunas. O número real (ou complexo) a^i_j é dito *elemento/componente/entrada* ij da matriz A . O co-vetor e o vetor

$$\mathbf{a}^i = (a^i_1, a^i_2, \dots, a^i_n) \in (\mathbb{R}^n)^* \approx \mathbb{R}^n \quad \text{e} \quad \mathbf{a}_j = \begin{pmatrix} a^1_j \\ a^2_j \\ \vdots \\ a^m_j \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m$$

são ditos *i-ésima linha* e *j-ésima coluna* da matriz A , respetivamente. Se $n = m$, a matriz é dita “quadrada”.

O espaço $\text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R}) \approx \mathbb{R}^{m \cdot n}$ (ou $\text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{C}) \approx \mathbb{C}^{m \cdot n}$) das matrizes reais (ou complexas) $m \times n$ é um espaço linear real (ou complexo) se a adição e a multiplicação por um escalar são definidas por

$$A + B := (a^i_j + b^i_j) \quad \text{e} \quad \lambda A := (\lambda a^i_j)$$

se $A = (a^i_j)$ e $B = (b^i_j) \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$, e $\lambda \in \mathbb{R}$. O elemento neutro é a “matriz nula” $0 = (0) \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$, cujas entradas são todas nulas, que satisfaz $A + 0 = A$ para toda a matriz A . A matriz “oposta” da matriz $A = (a^i_j)$ é a matriz $-A := (-a^i_j)$, tal que $A + (-A) = 0$. Então, podemos definir $A - B := A + (-B)$.

- Calcule $A + B$, $A - B$, $2A - 3B$ quando

$$\begin{aligned} A &= \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} -7 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \\ A &= \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} -7 & 0 \\ 2 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \\ A &= \begin{pmatrix} 1 & 3 & 4 \\ -2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} -7 & 0 & 9 \\ 2 & 1 & -3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

- Verifique que

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

é uma base do espaço linear $\text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$.

- [Ap69] 16.16.

2. (álgebra das matrizes) Se $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$ e $B = (b^i_j) \in \text{Mat}_{n \times s}(\mathbb{R})$, o *produto* (linhas por colunas) AB é a matriz $AB = C = (c^i_j) \in \text{Mat}_{m \times s}(\mathbb{R})$ definida por

$$c^i_j = \sum_{k=1}^n a^i_k b^k_j$$

(ou seja, o elemento c^i_j de $C = AB$ é o produto escalar $c^i_j = \mathbf{a}^i \cdot \mathbf{b}_j$ da i -ésima linha de A com a j -ésima coluna de B). A “matriz identidade” $\mathbf{1}_n \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é a matriz

$$\mathbf{1}_n = (\delta^i_j) := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & 1 & 0 & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

que satisfaz $\mathbf{1}_n A = A$ e $B \mathbf{1}_n = B$ para todas as matrizes A e B . O produto é “associativo”,

$$\boxed{A(BC) = (AB)C}$$

e satisfaz as “propriedades distributivas” à esquerda e à direita,

$$\boxed{A(B + C) = AB + AC \quad \text{e} \quad (A + B)C = AC + BC}$$

- Calcule AB quando

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} -7 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} -7 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 4 \\ -2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \mathbf{1}_3$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ -3 & -5 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- Existem matrizes $A \neq 0$ e $B \neq 0$ tais que $AB = 0$?
 - [Ap69] 16.16.
3. (transformações lineares e matrizes) Uma transformação linear $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ definida num espaço de dimensão finita $\mathbf{V}$ é determinada pelos seus valores nos vetores de uma base. De fato, se $\mathcal{B} = (\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n)$ é uma base ordenada de $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$ (por exemplo, a base canónica de $\mathbb{R}^n$), e definimos os vetores $\mathbf{w}_j := L(\mathbf{b}_j) \in \mathbf{W}$, com $j = 1, 2, \dots, n$, então o valor de L sobre o vetor genérico $\mathbf{x} = x^1 \mathbf{b}_1 + x^2 \mathbf{b}_2 + \dots + x^n \mathbf{b}_n$ é

$$L(\mathbf{x}) = x^1 \mathbf{w}_1 + x^2 \mathbf{w}_2 + \dots + x^n \mathbf{w}_n.$$

Em particular, os vetores $\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_n$ geram $\text{im}(L) \subset \mathbf{W}$. Se também $\mathbf{W}$ tem dimensão finita, e $\mathcal{C} = (\mathbf{c}_1, \mathbf{c}_2, \dots, \mathbf{c}_m)$ é uma base ordenada de $\mathbf{W} \approx \mathbb{R}^m$ (por exemplo, a base canónica de $\mathbb{R}^m$), e definimos os números a^i_j como sendo as coordenadas dos $\mathbf{w}_j$ relativamente à base $\mathcal{C}$, i.e.

$$L(\mathbf{b}_j) = \mathbf{w}_j = a^1_j \mathbf{c}_1 + a^2_j \mathbf{c}_2 + \dots + a^m_j \mathbf{c}_m$$

com $j = 1, 2, \dots, n$, então o valor de L sobre o vetor genérico $\mathbf{x} = x^1 \mathbf{b}_1 + x^2 \mathbf{b}_2 + \dots + x^n \mathbf{b}_n$ é

$$L(\mathbf{x}) = L\left(\sum_j x^j \mathbf{b}_j\right) = \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m a^i_j x^j\right) \mathbf{c}_i,$$

Portanto, as coordenadas do vetor $\mathbf{y} = L(\mathbf{x})$ são

$$\boxed{y^i = \sum_{j=1}^n a^i_j x^j \quad i = 1, 2, \dots, m.}$$

Se X e Y denotam os “vetores coluna” (matrizes com apenas uma coluna!)

$$X := \begin{pmatrix} x^1 \\ x^2 \\ \vdots \\ x^n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n \quad \text{e} \quad Y := \begin{pmatrix} y^1 \\ y^2 \\ \vdots \\ y^m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m$$

e A denota a matriz

$$A := \begin{pmatrix} a^1_1 & a^1_2 & \dots & a^1_n \\ a^2_1 & a^2_2 & \dots & a^2_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a^m_1 & a^m_2 & \dots & a^m_n \end{pmatrix} \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R}),$$

então a transformação linear L é representada pela equação matricial

$$Y = AX,$$

ou seja, explicitamente,

$$\begin{pmatrix} y^1 \\ y^2 \\ \vdots \\ y^m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a^1_1 & a^1_2 & \dots & a^1_n \\ a^2_1 & a^2_2 & \dots & a^2_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a^m_1 & a^m_2 & \dots & a^m_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x^1 \\ x^2 \\ \vdots \\ x^n \end{pmatrix}$$

Se uma segunda matriz $B \in \text{Mat}_{p \times m}(\mathbb{R})$ define a transformação linear $M : \mathbf{W} \rightarrow \mathbf{Z}$ relativamente às bases $\mathcal{C} = (\mathbf{c}_1, \mathbf{c}_2, \dots, \mathbf{c}_m)$ de $\mathbf{W} \approx \mathbb{R}^m$ e $\mathcal{D} = (\mathbf{d}_1, \mathbf{d}_2, \dots, \mathbf{d}_p)$ de $\mathbf{Z} \approx \mathbb{R}^p$, então a composição $ML : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{Z}$, que é também uma transformação linear, é definida pela matriz produto $BA \in \text{Mat}_{p \times n}(\mathbb{R})$. De fato, se as coordenadas de $\mathbf{y} = L(\mathbf{x})$ são $y^k = \sum_j a^k_j x^j$ e as coordenadas de $\mathbf{z} = M(\mathbf{y})$ são $z^i = \sum_k b^i_k y^k$, então

$$z^i = \sum_{j,k} b^i_k a^k_j x^j \quad i = 1, 2, \dots, p,$$

ou seja, se $Y = AX$ e $Z = BY$, então

$$Z = BAX.$$

- Determine a matriz que define a transformação

$$L(x, y) = (x - y, 2x - 3y) \quad L(x, y, z) = (3x + y - z, -x + 2y + z)$$

$$L(x, y, z) = (3x, 3y, 3z) \quad L(x, y) = (x + y, x - y, 2x - 7y)$$

$$L(x, y, z) = (x, y) \quad L(x, y, z) = (x, z)$$

- Determine a transformação linear $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ definida pela matriz

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} -5 & 0 & -1 \\ 3 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 0 & 8 \\ -1 & -3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \end{pmatrix}$$

- Determine a matriz 2×2 que define a transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que

transforma cada ponto no seu simétrico em relação à reta $x = 0$

transforma cada ponto no seu simétrico em relação à reta $y = -x$

transforma o ponto de coordenadas polares (r, θ) no ponto de coordenadas polares $(r/2, \theta)$

transforma o ponto de coordenadas polares (r, θ) no ponto de coordenadas polares $(r, \theta - \pi/2)$

- [Ap69] 16.12.

4. **(Einstein's notation)** It is often important to take care of the distinction between vectors and co-vectors, and then different types of tensors, as well as to shorten formulas and computations. One possibility is the convention introduced by Einstein. We denote vectors using upper indices as $\mathbf{x} = (x^i) \in \mathbb{R}^n$, and denote co-vectors using lower indices as $\boldsymbol{\xi} = (\xi_j) \in (\mathbb{R}^n)^*$. The pairing between a co-vector $\boldsymbol{\xi}$ and a vector $\mathbf{x}$ reads $\langle \boldsymbol{\xi}, \mathbf{x} \rangle = \xi_1 x^1 + \xi_2 x^2 + \cdots + \xi_n x^n$, and is shortened as $\langle \boldsymbol{\xi}, \mathbf{x} \rangle = \xi_i x^i$, Einstein's convention being that a repeated index which appears once as an upper index and once as a lower index implies summation. Using Einstein's sum convention, the coordinates of the image of a linear transformation represented by the matrix $T = (t^i_j)$ are given by $y^i = t^i_j x^j$. The composition of $T = (t^i_j)$ followed by $S = (s^i_j)$ is then represented by the matrix $ST = (s^i_k t^k_j)$.
5. **(endomorfismos e matrizes quadradas)** Fixada uma base (por exemplo, a base canônica de $\mathbb{R}^n$), o espaço linear $\text{End}(\mathbf{V}) := \text{Lin}(\mathbf{V}, \mathbf{V})$ dos *endomorfismos* de um espaço linear $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$ é isomorfo ao espaço linear $\text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ das matrizes “quadradas” $n \times n$, os seus elementos sendo as transformações lineares

$$X \mapsto Y = AX \quad \text{ou seja,} \quad x^i \mapsto y^i = \sum_j a^i_j x^j$$

com $X \in \mathbb{R}^n$ e $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$. À composição de dois endomorfismos corresponde o produto de matrizes. Em particular, a n -ésima iterada $L^n = L \circ L \circ \cdots \circ L$ (n vezes) do endomorfismo $L : X \mapsto AX$ é representada pela *potência* n -ésima de A , definida recursivamente por

$$A^0 = \mathbf{1}_n \quad \text{e} \quad A^{n+1} = AA^n \quad \text{se } n \geq 0.$$

A matriz quadrada A (ou o endomorfismo $L : X \mapsto AX$) é *nilpotente* se existe um inteiro $k \in \mathbb{N}$ tal que $A^k = 0$. A matriz quadrada A é *unipotent* se $A - \mathbf{1}_n$ é nilpotente, e portanto existe um inteiro $k \in \mathbb{N}$ tal que $(A - \mathbf{1}_n)^k = 0$.

A *diagonal* da matriz quadrada $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é o conjunto ordenado dos elementos “diagonais” $a^1_1, a^2_2, \dots, a^n_n$. O *traço* (em inglês, *trace*) de A é a soma dos elementos da diagonal,

$$\text{tr}(A) := \sum_i a^i_i = a^1_1 + a^2_2 + \cdots + a^n_n$$

Uma matriz quadrada é uma *matriz diagonal* se os elementos que não pertencem à diagonal são nulos, ou seja, se é da forma

$$A = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) := \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \cdots \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}$$

- Determine a matriz da transformação “identidade” $\mathbf{x} \mapsto \mathbf{x}$ e da transformação “nula” $\mathbf{x} \mapsto \mathbf{0}$.
- Determine a matriz da homotetia $\mathbf{x} \mapsto \lambda \mathbf{x}$, com $\lambda \in \mathbb{R}$, e calcule o seu traço.
- Mostre que

$$\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$$

- Calcule $A^0, A^1, A^2, A^3, \dots, A^n, \dots$ quando

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

- Determine as matrizes $A \in \text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ tais que $A^2 = 0$.
- Determine as matrizes $A \in \text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ tais que $A^2 = \mathbf{1}_2$.

6. (**comutador**) A composição de transformações lineares, e portanto o produto de matrizes, não são comutativos! Ou seja, em geral, $AB \neq BA$. As matrizes quadradas $A, B \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ (e portanto os endomorfismos que representam), *comutam entre si/são permutáveis* se

$$AB = BA.$$

A obstrução é o *comutador*, definido por

$$[A, B] := AB - BA$$

O comutador satisfaz a *identidade de Jacobi*

$$[[A, B], C] + [[B, C], A] + [[C, A], B] = 0$$

- Mostre que cada matriz quadrada A comuta com si própria, i.e. $[A, A] = 0$.
- Mostre que duas matrizes diagonais comutam.
- Verifique se A e B comutam quando

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ -2 & 0 & 1 \\ 5 & 6 & 7 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} -7 & -1 & 3 \\ 2 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix}$$

- Considere as matrizes 2×2

$$E = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad E_+ = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad E_- = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Calcule $[E, E_+]$, $[E, E_-]$ e $[E_+, E_-]$.

7. (**affine transformations**) The affine transformation of the plane $\mathbf{r} \mapsto \mathbf{r}' = A\mathbf{r} + \mathbf{a}$, where $A = (a_{ij}) \in \text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ and $\mathbf{a} = (a_1, a_2) \in \mathbb{R}^2$ may be represented with the aid of a 3×3 matrix as

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

8. (**shearing**) An *horizontal shearing* of the plane is a linear transformation

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & \lambda \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

Similarly, one defines a *vertical shearing* according to

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \lambda & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

- Try to figure out the effect of shearings on simple plane shapes.

9. (**operadores e matrizes transpostas**) O *operador transposto* do operador linear $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ é o operador linear $L^\top : (\mathbb{R}^m)^* \rightarrow (\mathbb{R}^n)^*$ definido por

$$\langle L^\top \boldsymbol{\xi}, \mathbf{x} \rangle := \langle \boldsymbol{\xi}, L\mathbf{x} \rangle$$

se $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ e $\boldsymbol{\xi} \in (\mathbb{R}^m)^*$. Se $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$ é a matriz que representa L relativamente às bases canônicas de $\mathbb{R}^n$ e $\mathbb{R}^m$, então a matriz que representa $L^\top \in L((\mathbb{R}^m)^*, (\mathbb{R}^n)^*) \approx L(\mathbb{R}^m, \mathbb{R}^n)$ relativamente às bases duais é a *matriz transposta* $A^\top = (b_i^j) \in \text{Mat}_{n \times m}(\mathbb{R})$, definida por $b_i^j = a^j_i$ (ou seja, as linhas de $A^\top$ são as colunas de A e vice-versa). De fato, se $\mathbf{y} = L(\mathbf{x})$ tem coordenadas $y^i = \sum_j a^i_j x^j$, então

$$\langle A^\top \boldsymbol{\xi}, \mathbf{x} \rangle = \langle \boldsymbol{\xi}, A\mathbf{x} \rangle = \sum_i \xi_i \left(\sum_j a^i_j x^j \right) = \sum_j \left(\sum_i a^i_j \xi_i \right) x^j.$$

Uma matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é *simétrica* se $A = A^\top$ e *anti-simétrica* se $A^\top = -A$.

- Verifique que $(A^\top)^\top = A$.
- Mostre que $\text{tr}(A^\top) = \text{tr}(A)$.
- Calcule o operador transposto de $L(x, y) = (x + y, x - y)$.
- Mostre que, se A é uma matriz quadrada, então $A + A^\top$ é simétrica, e $A - A^\top$ é anti-simétrica. Deduza que cada matriz quadrada pode ser decomposta como soma $A = A_s + A_a$ de uma matriz simétrica com uma matriz anti-simétrica.
- Mostre que o traço de uma matriz (quadrada) anti-simétrica é nulo.

11 Automorfismos e matrizes invertíveis

1. (**transformações lineares invertíveis**) A transformação linear $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ é *invertível* se é *biunívoca* (i.e. a equação $L(\mathbf{x}) = \mathbf{y}$ admite uma e uma única solução para cada $\mathbf{y} \in \text{im}(L)$), $\Leftrightarrow$ existe uma transformação linear $L^{-1} : \text{im}(L) \rightarrow \mathbf{V}$ (a *inversa* de L) tal que $L^{-1}L = \mathbf{1}_{\mathbf{V}}$ e $LL^{-1} = \mathbf{1}_{\text{im}(L)} \Leftrightarrow$ o núcleo de L é trivial, i.e. $\ker(L) = \{\mathbf{0}\}$.

Em particular, se $\mathbf{V}$ tem dimensão finita, a transformação linear $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ é invertível $\Leftrightarrow \dim_{\mathbb{R}} \text{im}(L) = \dim_{\mathbb{R}} \mathbf{V} \Leftrightarrow L$ transforma vetores independentes de $\mathbf{V}$ em vetores independentes de $\mathbf{W} \Leftrightarrow L$ transforma bases de $\mathbf{V}$ em bases de $\text{im}(L)$.

Os *automorfismos* $\text{Aut}(\mathbf{V})$ de um espaço linear $\mathbf{V}$ são os endomorfismos $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ invertíveis.

- Diga se L é biunívoca e, caso afirmativo, determine a imagem $\text{im}(L)$ e a transformação inversa L^{-1} .

$$L(x, y) = (x, x) \quad L(x, y) = (y, x)$$

$$L(x, y) = (x - y, x + y) \quad L(x, y) = (0, y)$$

$$L(x, y, z) = (x + y, y + z, z + x) \quad L(x, y, z) = (3x, 2y, z)$$

$$L(x, y, z) = (y, z, 0) \quad L(x, y, z) = (x + y + z, y, z)$$

$$L(x, y) = (x, 0, y) \quad L(x, y) = (x - x, x + y, 0)$$

- [Ap69] 16.8.
- Mostre que se $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ é invertível então também L^n é invertível e $(L^n)^{-1} = (L^{-1})^n$.
- Mostre que se $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ e $M : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ comutam, então também as inversas L^{-1} e M^{-1} comutam, e $(LM)^n = L^n M^n$.
- Considere o *operador derivação* $D : \text{Pol}(\mathbb{R}) \rightarrow \text{Pol}(\mathbb{R})$, definido por $f(t) \mapsto f'(t)$, e o *operador integração* $I : \text{Pol}(\mathbb{R}) \rightarrow \text{Pol}(\mathbb{R})$, definido por $f(t) \mapsto \int_0^t f(s)ds$. Mostre que $DI = \mathbf{1}_{\text{Pol}(\mathbb{R})}$ mas $ID \neq \mathbf{1}_{\text{Pol}(\mathbb{R})}$. Descreva o núcleo e a imagem de ID .
- O operador $T : \text{Pol}(\mathbb{R}) \rightarrow \text{Pol}(\mathbb{R})$, definido por $f(t) \mapsto t \cdot f(t)$, é invertível?
- O operador *deslocamento* $\sigma : \mathbb{R}^{\mathbb{N}} \rightarrow \mathbb{R}^{\mathbb{N}}$, definido por

$$(x_1, x_2, x_3, \dots) \mapsto (x_2, x_3, x_4, \dots),$$

é invertível?

2. (**inversão de matrizes 2×2**) A matriz 2×2

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

representa o endomorfismo genérico do plano $L(x, y) = (ax + by, cx + dy)$. A transformação L é invertível se para cada vetor $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$ é possível encontrar um vetor $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ tal que $L(x, y) = (\alpha, \beta)$, ou seja, resolver o sistema linear

$$\begin{cases} ax + by = \alpha \\ cx + dy = \beta \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} (ad - bc)x = d\alpha - c\beta \\ (ad - bc)y = a\beta - c\alpha \end{cases}$$

(o segundo sistema é obtido ao retirar b vezes a segunda equação de d vezes a primeira equação, e depois ao retirar c vezes a primeira equação de a vezes a segunda equação). Portanto, a transformação L é invertível sse $\det A := ad - bc \neq 0$, e a sua inversa é a transformação linear

$$L^{-1}(\alpha, \beta) = \frac{1}{ad - bc}(d\alpha - c\beta, a\beta - c\alpha),$$

representada pela matriz

$$A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}.$$

3. (automorfismos e matrizes invertíveis) A matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é não-singular/regular/invertível se existe uma matriz quadrada $A^{-1} \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, dita *inversa* de A , tal que

$$A^{-1}A = AA^{-1} = \mathbf{1}_n$$

A transformação linear $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, representada pela equação matricial $X \mapsto AX$, é invertível sse a matriz A é regular, e a sua inversa é a transformação linear $Y \mapsto A^{-1}Y$. Se $A = (a^i_j)$, então as entradas da inversa $A^{-1} = (b^i_j)$ satisfazem as n^2 equações lineares

$$\sum_k b^i_k a^k_j = \delta^i_j$$

Se A e B são regulares, então também AB é regular e a sua inversa é

$$(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$

Se A é regular então também $A^\top$ é regular e

$$(A^\top)^{-1} = (A^{-1})^\top$$

- Mostre que, se $A, B \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, então $BA = \mathbf{1}_n \Rightarrow AB = \mathbf{1}_n$ (ou seja, uma inversa esquerda é também uma inversa direita, logo uma inversa).
- Diga se as seguintes matrizes são regulares e, caso afirmativo, calcule a inversa.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ -2 & 6 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & 0 \\ 5 & 4 & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ a & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- [Ap69] 16.20.
 - [La87] ... $A^2 = \mathbf{1}_n$ é invertível ...
4. (mudança de bases/coordenadas) Sejam $\mathcal{B} = (\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n)$ e $\mathcal{B}' = (\mathbf{b}'_1, \mathbf{b}'_2, \dots, \mathbf{b}'_n)$ duas bases do espaço vetorial $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$. Então existe uma matriz invertível $U = (u^i_j) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, com inversa $U^{-1} = (v^i_j)$, tal que

$$\mathbf{b}'_j = \sum_i u^i_j \mathbf{b}_i \quad \text{e} \quad \mathbf{b}_j = \sum_i v^i_j \mathbf{b}'_i.$$

Se (x^i) são as coordenadas do vetor $\mathbf{x} \in \mathbf{V}$ relativamente à base $\mathcal{B}$, então as coordenadas do vetor $\mathbf{x}$ relativamente à base $\mathcal{B}'$ são

$$x'^i = \sum_k v^i_k x^k \quad \text{ou seja} \quad x^i = \sum_j u^i_j x'^j$$

pois $\mathbf{x} = \sum_j x^j \mathbf{b}_j = \sum_{j,k} v^i_j x^j \mathbf{b}'_i$. A matriz U , cujas colunas são as coordenadas dos vetores da base $\mathcal{B}'$ relativamente à base $\mathcal{B}$, é a matriz que realiza a mudança de coordenadas. As matrizes U e U^{-1} podem ser pensadas como matrizes das derivadas parciais, pois $u^i_j = \partial x^i / \partial x'^j$ e $v^i_j = \partial x'^i / \partial x^j$. Nesta notação, as fórmulas para a mudança de coordenadas parecem tautológicas (o que explica o valor da notação de Leibniz para as derivadas):

$$x'^i = \sum_j \frac{\partial x'^i}{\partial x^j} x^j \quad \text{e} \quad x^i = \sum_j \frac{\partial x^i}{\partial x'^j} x'^j.$$

Sejam $\mathcal{C} = (\mathbf{c}_1, \mathbf{c}_2, \dots, \mathbf{c}_m)$ e $\mathcal{C}' = (\mathbf{c}'_1, \mathbf{c}'_2, \dots, \mathbf{c}'_m)$ duas bases do espaço vetorial $\mathbf{W} \approx \mathbb{R}^m$, e seja $S = (s^i_j) \in \text{Mat}_{m \times m}(\mathbb{R})$, com inversa $S^{-1} = (t^i_j)$, a matriz que realiza a mudança de coordenadas, ou seja, $\mathbf{c}'_j = \sum_i s^i_j \mathbf{c}_i$ e $\mathbf{c}_j = \sum_i t^i_j \mathbf{c}'_i$. Se $A \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$ é a matriz da transformação L relativamente às bases $\mathcal{B}$ e $\mathcal{C}$, então a matriz da transformação L relativamente às bases $\mathcal{B}'$ e $\mathcal{C}'$ é

$$A' = S^{-1}AU$$

De fato, se $y^i = \sum_j a^i_j x^j$, então $y'^i = \sum_k t^i_k y^k = \sum_{k,\ell} t^i_k a^k_\ell x^\ell = \sum_{k,\ell,j} t^i_k a^k_\ell u^\ell_j x'^j$.

Em particular, se $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é a matriz do endomorfismo $L \in \text{End}(\mathbf{V})$ relativamente à base $\mathcal{B}$, então a matriz de L relativamente à base $\mathcal{B}'$ é

$$A' = U^{-1}AU$$

e, de consequência,

$$A = UA'U^{-1}.$$

- Mostre que $\sum_k v^i_k u^k_j = \delta^i_j$ e $\sum_k u^i_k v^k_j = \delta^i_j$.
 - Verifique que se $A' = U^{-1}AU$ então $A = UA'U^{-1}$.
 - Determine a matriz de $L(x, y) = (3x, 2y)$ relativamente à base $\mathbf{b}_1 = (1, 1)$ e $\mathbf{b}_2 = (1, -1)$.
 - Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ a reflexão na reta $y = x$. Determine a matriz de T relativamente à base canónica e relativamente à base $(1, 1)$ e $(1, -1)$.
 - Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ a reflexão na reta $y = 3x$. Determine a matriz de T relativamente à base canónica.
 - Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ a projecção ortogonal sobre a reta $x + y = 0$. Determine a matriz de T relativamente à base canónica.
 - Determine a matriz que representa o operador derivação $D : \text{Pol}_{\leq 3}(\mathbb{R}) \rightarrow \text{Pol}_{\leq 2}(\mathbb{R})$, definido por $(Df)(t) := f'(t)$, relativamente às bases ordenadas $(1, t, t^2, t^3)$ e $(1, t, t^2)$. Determine umas bases de $\mathbf{V} = \text{Pol}_{\leq 3}(\mathbb{R})$ e $\mathbf{W} = \text{Pol}_{\leq 3}(\mathbb{R})$ tal que o operador $D : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{W}$ seja diagonal.
5. (rotações no plano e funções trigonométricas) Seja R_θ a matriz 2×2 que representa uma rotação $R_\theta : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ de um ângulo θ no sentido anti-horário, relativamente à base canónica do plano. Pela definição das funções trigonométricas,

$$R_\theta \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad R_\theta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \end{pmatrix}$$

e portanto, usando a linearidade,

$$R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

Ou seja, a rotação de um ângulo θ é o automorfismo do plano cartesiano definido por $R_\theta(x, y) = ((\cos \theta)x - (\sin \theta)y, (\sin \theta)x + (\cos \theta)y)$.

- Observe que $R_\theta R_{\pm\phi} = R_{\theta\pm\phi}$ e deduza as fórmulas de adição para as funções trigonométricas

$$\begin{aligned} \cos(\theta \pm \phi) &= \cos(\theta)\cos(\phi) \mp \sin(\theta)\sin(\phi) \\ \sin(\theta \pm \phi) &= \sin(\theta)\cos(\phi) \pm \cos(\theta)\sin(\phi) \end{aligned}$$

- Observe que $R_\theta R_{-\theta}$ é a transformação “identidade”, e calcule a matriz inversa de R_θ .

6. (números complexos e matrizes reais 2×2) O mapa $M : \mathbb{C} \rightarrow \text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$, definido por

$$z = x + iy \mapsto M(z) := \begin{pmatrix} x & -y \\ y & x \end{pmatrix},$$

é um isomorfismo do corpo $\mathbb{C}$ sobre a sua imagem $M(\mathbb{C}) \subset \text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \approx \mathbb{R}^4$, ou seja,

$$M(z + z') = M(z) + M(z') \quad \text{e} \quad M(zz') = M(z)M(z').$$

Em particular, as imagens dos números complexos 1 e i são as matrizes

$$\mathbf{1} := M(1) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad \mathbf{i} := M(i) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

respetivamente, e satisfazem $\mathbf{i}^2 = \mathbf{1}$. A *norma* (no sentido da teoria de números!) do número complexo $z = x + iy$ é $N(z) := z\bar{z} = x^2 + y^2$ (o quadrado da norma euclidiana do vetor (x, y)). Então $N(z) = \det M(z)$, e portanto a norma é multiplicativa, pois

$$\det(M(z)M(z')) = \det M(z) \cdot \det M(z')$$

Observe que o ponto $z = x + iy \approx (x, y)$ no plano $\mathbb{C} \approx \mathbb{R}^2$ pode ser representado como o produto $z = M(z)\mathbf{1}$, se $\mathbf{1} \approx (1, 0)$, i.e.

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

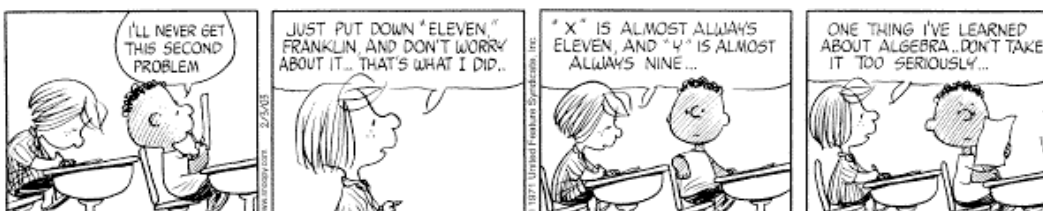
- Descreva $M(z)$ quando $z = \rho e^{i\theta}$.

12 Sistemas lineares

1. (Peppermint Patty's problems)



Copyright © 2002 United Feature Syndicate, Inc.



Copyright © 2003 United Feature Syndicate, Inc.

- “In driving from town A to town D you pass first through town B and then through town C. It is 10 miles farther from A to B than from B to C and 10 miles farther from B to C than from C to D. If it is 390 miles from A to D, how far is it from A to B?”¹⁵
- “A man has a daughter and a son.. The son is three years older than the daughter ... In one year the man will be six times as old as the daughter is now, and in ten years he will be fourteen years older than the combined ages of his children ... What is the man's present age?”
- “A man has twenty coins consisting of dimes and quarters¹⁶ ... If the dime were quarters and the quarters were dimes, he would have ninety cents more than he has now ... How many dimes and quarters does he have?”

2. (equações lineares na reta) Uma equação linear

$$ax = b$$

na reta real $\mathbb{R}$ (ou na reta complexa $\mathbb{C}$, ou, em geral, num corpo), com $a \neq 0$, admite uma única solução $x = b/a$.

¹⁵Peppermint Patty, in *Peanuts*, by Charles M. Schulz, December 6th, 1968.

¹⁶A *dime* is a 10 cents coin, and a *quarter* is a 25 cents coin.

3. (equações lineares no plano) Uma equação linear

$$ax + by = c$$

no plano cartesiano $\mathbb{R}^2$, com $\mathbf{n} = (a, b) \neq (0, 0)$, define uma reta afim $R \subset \mathbb{R}^2$. A equação homogênea associada

$$ax + by = 0$$

define uma reta que passa pela origem, ou seja, um subespaço vetorial $\mathbf{n}^\perp = \mathbb{R}\mathbf{v} \subset \mathbb{R}^2$ de dimensão 1 (por exemplo, com $\mathbf{v} = (b, -a)$). Se $\mathbf{r}_0 = (x_0, y_0)$ é um ponto de R , ou seja, (apenas) uma solução de $ax + by = c$, então o espaço de todas as soluções é $R = \mathbf{r}_0 + \mathbb{R}\mathbf{v}$. Ou seja, as soluções de $ax + by = c$ são dadas por

$$(x, y) = \mathbf{r}_0 + t\mathbf{v} = (x_0, y_0) + t(b, -a)$$

ao variar o parâmetro $t \in \mathbb{R}$.

Um sistema de duas equações lineares

$$\begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}$$

descreve a interseção entre duas retas afins $(R_1 \cap R_2) \subset \mathbb{R}^2$. Esta interseção pode ser vazia (retas paralelas e distintas), pode ser uma reta $ax + by = c$ (equações proporcionais/equivalentes), ou pode ser um único ponto. A última possibilidade é o caso genérico, e o sistema é equivalente (eliminando x na segunda equação, se $a \neq 0$) ao sistema “em escada de linhas”

$$\begin{cases} ax + by = c \\ b''y = c'' \end{cases}$$

com $a \neq 0$ e $b'' \neq 0$, e portanto ao sistema “diagonal”

$$\begin{cases} x = \alpha \\ y = \beta \end{cases}$$

com $\beta = c''/b''$ e $\alpha = (c - b\beta)/a$.

- Resolva, se possível, os seguintes sistemas lineares

$$\begin{cases} x + y = 0 \\ x - y = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y = 20 \\ x - y = 2 \end{cases} \quad \begin{cases} 2x - y = 13 \\ -x + 2y = 7 \end{cases}$$

4. (equações lineares no espaço) Uma equação linear

$$ax + by + cz = d$$

no espaço $\mathbb{R}^3$, com $\mathbf{n} = (a, b, c) \neq (0, 0, 0)$, define um plano afim $P = \{\mathbf{n} \cdot \mathbf{r} = d\} \subset \mathbb{R}^3$. A equação homogênea associada

$$ax + by + cz = 0$$

define o supespaço vetorial $\mathbf{n}^\perp \subset \mathbb{R}^3$. Um sistema de duas equações lineares

$$\begin{cases} ax + by + cz = d \\ a'x + b'y + c'z = d' \end{cases}$$

descreve a interseção entre dois planos afins $(P_1 \cap P_2) \subset \mathbb{R}^3$. Esta interseção pode ser vazia (dois planos paralelos e distintos), pode ser um plano $ax + by + cz = d$ (duas equações proporcionais/equivalentes), ou pode ser uma reta. A última possibilidade é o caso genérico, e o sistema é equivalente (eliminando x na segunda equação, se $a \neq 0$) ao sistema “em escada de linhas”

$$\begin{cases} ax + by + cz = d \\ b''y + c''z = d'' \end{cases}$$

A última variável pode ser pensada como um parâmetro $z = t$ da reta:

$$t \mapsto (\alpha t + \gamma, \beta t + \delta, t).$$

Um sistema de três equações lineares

$$\begin{cases} ax + by + cz &= d \\ a'x + b'y + c'z &= d' \\ a''x + b''y + c''z &= d'' \end{cases}$$

descreve a interseção entre três planos afins $(P_1 \cap P_2 \cup P_3) \subset \mathbb{R}^3$. Esta interseção pode ser vazia (dois planos paralelos e distintos, ou um plano paralelo à reta de interseção entre os outros dois), pode ser um plano $ax + by + cz = d$ (equações proporcionais/equivalentes), pode ser uma reta (sistema equivalente a um sistema de duas equações), ou pode ser um único ponto. A última possibilidade é o caso genérico, e o sistema é equivalente (eliminando x na segunda e na terceira equação, se $a \neq 0$, e depois y na terceira, se $b''' \neq 0$) ao sistema “em escada de linhas”

$$\begin{cases} ax + by + cz &= d \\ b'''y + c'''z &= d''' \\ c'''z &= d'''' \end{cases}$$

com $a \neq 0$, $b''' \neq 0$ e $c''' \neq 0$, e portanto ao sistema “diagonal”

$$\begin{cases} x &= \alpha \\ y &= \beta \\ z &= \gamma \end{cases}$$

com $\gamma = d''''/c'''$, $\beta = (d''' - c'''\gamma)/b'''$ e $\alpha = (d - c\gamma - b\beta)/a$.

- Resolva, se possível, os seguintes sistemas lineares

$$\begin{cases} 3x - y &= 0 \\ x + y + z &= 1 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y + z &= 1 \\ x + y - z &= 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x &= 1 \\ x + y &= 2 \\ x + y + z &= 3 \end{cases}$$

5. (sistemas lineares) Um sistema de m equações lineares com n incógnitas $x^1, x^2, \dots, x^n$ é um conjunto de equações

$$\begin{cases} a^1_1 x^1 + a^1_2 x^2 + \dots + a^1_n x^n &= b^1 \\ a^2_1 x^1 + a^2_2 x^2 + \dots + a^2_n x^n &= b^2 \\ \vdots &\vdots \\ a^m_1 x^1 + a^m_2 x^2 + \dots + a^m_n x^n &= b^m \end{cases} \quad (6)$$

com a^i_j e b^k números reais (ou complexos). Uma solução do sistema linear é um vetor $\mathbf{x} = (x^1, x^2, \dots, x^n) \in \mathbb{R}^n$ cujas coordenadas satisfazem as m equações. A matriz $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$ é dita *matriz dos coeficientes* do sistema. Um sistema linear pode ter uma solução única, ter uma família (uma reta afim, um plano afim, ...) de soluções, ou não ter nenhuma solução (“sistema impossível”). O sistema homogêneo correspondente é o sistema

$$\begin{cases} a^1_1 x^1 + a^1_2 x^2 + \dots + a^1_n x^n &= 0 \\ a^2_1 x^1 + a^2_2 x^2 + \dots + a^2_n x^n &= 0 \\ \vdots &\vdots \\ a^m_1 x^1 + a^m_2 x^2 + \dots + a^m_n x^n &= 0 \end{cases} \quad (7)$$

Se $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ é uma solução do sistema homogêneo, então todos os pontos $t\mathbf{x}$ da reta $\mathbb{R}\mathbf{x}$ também são soluções. Em particular, o sistema homogêneo admite pelo menos a *solução trivial* $\mathbf{0} = (0, 0, \dots, 0)$.

6. (soluções de um sistema linear) O sistema linear (6) é equivalente a

$$AX = B \quad \text{ou seja,} \quad L_A(\mathbf{x}) = \mathbf{b}$$

onde $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$ é a matriz dos coeficientes, $B \approx \mathbf{b} \in \mathbb{R}^m$ e $X \approx \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ são vetores coluna, e $L_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ é a transformação linear $\mathbf{x} \mapsto \mathbf{y} = L_A(\mathbf{x})$ definida por $y^i = \sum_j a^i_j x^j$.

O vetor $\mathbf{x} = (x^1, x^2, \dots, x^n) \in \mathbb{R}^n$ é solução do sistema $AX = B$ se

$$x^1 \begin{pmatrix} a^1_1 \\ a^2_1 \\ \vdots \\ a^m_1 \end{pmatrix} + x^2 \begin{pmatrix} a^1_2 \\ a^2_2 \\ \vdots \\ a^m_2 \end{pmatrix} + \dots + x^n \begin{pmatrix} a^1_n \\ a^2_n \\ \vdots \\ a^m_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b^1 \\ b^2 \\ \vdots \\ b^m \end{pmatrix}$$

ou seja, se

$$x^1 \mathbf{a}_1 + x^2 \mathbf{a}_2 + \dots + x^n \mathbf{a}_n = \mathbf{b}$$

onde $\mathbf{a}_j = (a^1_j, a^2_j, \dots, a^m_j) \in \mathbb{R}^m$ é a j -ésima coluna da matriz A . Portanto, o sistema admite (pelo menos) uma solução (i.e. é *possível*) sse $\mathbf{b}$ é uma combinação linear das colunas da matriz A , i.e. sse $\mathbf{b} \in \text{im}(L_A) = \text{Span}(\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_n)$. A dimensão de $\text{im}(L_A) \subset \mathbb{R}^m$, ou seja, o número de colunas linearmente independentes de A , é dita *caraterística* da matriz A .

O vetor $\mathbf{x} = (x^1, x^2, \dots, x^n) \in \mathbb{R}^n$ é solução do sistema homogêneo (7), ou seja, $AX = 0$, se

$$\langle \mathbf{a}^i, \mathbf{x} \rangle = 0 \quad i = 1, 2, \dots, m$$

onde $\mathbf{a}^i = (a^i_1, a^i_2, \dots, a^i_n) \in (\mathbb{R}^n)^* \approx \mathbb{R}^n$ é a i -ésima linha da matriz A , ou seja, se é ortogonal ao espaço vetorial $\text{Span}(\mathbf{a}^1, \mathbf{a}^2, \dots, \mathbf{a}^m)$ gerado pelas linhas de A . Portanto, o espaço das soluções do sistema homogêneo é

$$\ker(L_A) = \text{Span}(\mathbf{a}^1, \mathbf{a}^2, \dots, \mathbf{a}^m)^\perp \subset \mathbb{R}^n$$

e a sua dimensão é igual a $n - k$, se k é o número de linhas linearmente independentes de A .

Se $\mathbf{x}$ e $\mathbf{x}'$ são soluções do sistema $AX = B$, então a diferença $\mathbf{x} - \mathbf{x}'$ é solução do sistema homogêneo $AX = 0$. Portanto, se $\mathbf{z}$ é uma das soluções do sistema linear possível $AX = B$, então o espaço d(e todas)as soluções é o subespaço afim

$$\mathbf{z} + \ker(L_A) \subset \mathbb{R}^n.$$

Em particular, sendo $\dim \ker(L_A) + \dim \text{im}(L_A) = n$, a caraterística da matriz A é também igual ao número de linhas linearmente independentes de A .

Se $AX = B$ é um sistema de n equações com n incógnitas, e se $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é uma matriz regular (i.e. invertível), então o sistema admite uma solução única dada por $X = A^{-1}B$.

- Estude os seguintes sistemas (ou seja, diga se são possíveis e, caso afirmativo, determine o espaço das soluções)

$$\begin{cases} 2x + y = -1 \\ x - y = 3 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y = 11 \\ x - y = 33 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 2x - 3y = -1 \\ -6x + 9y = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y - z = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 2x - 5y + 4z = -3 \\ x - 2y + z = 5 \\ x - 4y + 6z = 10 \end{cases} \quad \begin{cases} 3x + y - 10z = 1 \\ -2x - 5y + 7z = 2 \\ x + 3y - z = 0 \end{cases}$$

- [Ap69] 16.20.

7. (eliminação de Gauß-Jordan) Considere o sistema linear

$$AX = B,$$

com $A = (A_{ij}) \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$, $B \approx (b^1, b^2, \dots, b^m) \in \mathbb{R}^m$ e $X \approx (x^1, x^2, \dots, x^n) \in \mathbb{R}^n$ vetores-coluna, ou seja,

$$\begin{cases} a^1_1 x^1 + a^1_2 x^2 + \dots + a^1_n x^n &= b^1 \\ a^2_1 x^1 + a^2_2 x^2 + \dots + a^2_n x^n &= b^2 \\ \vdots &\vdots \\ a^m_1 x^1 + a^m_2 x^2 + \dots + a^m_n x^n &= b^m \end{cases}$$

O método de eliminação de Gauss-Jordan consiste em efectuar as seguintes “operações elementares” sobre as equações, e portanto sobre as linhas da “matriz ampliada”

$$(A|B) := \begin{pmatrix} a^1_1 & a^1_2 & \dots & a^1_n & b^1 \\ a^2_1 & a^2_2 & \dots & a^2_n & b^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a^m_1 & a^m_2 & \dots & a^m_n & b^m \end{pmatrix} \in \text{Mat}_{m \times (n+1)}(\mathbb{R})$$

- i) trocar a ordem das equações,
- ii) multiplicar (todos os termos de) uma equação por um escalar não nulo $\lambda \neq 0$,
- iii) somar a uma equação um múltiplo de outra equação,

...até obter um sistema equivalente $A'X = B'$, com A' “matriz em escada de linhas”, ou seja, da forma

$$A' = \begin{pmatrix} \star & \star & \star & \star & \star & \dots & \star \\ 0 & \star & \star & \star & \star & \dots & \star \\ 0 & 0 & 0 & \star & \star & \dots & \star \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \star & \dots & \star \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

onde os “pivots” $\star$ são os elementos $\neq 0$ mais à esquerda de cada linha (este processo, que transforma a matriz A numa matriz em escada de linhas A' , é chamado *condensação*). A característica da matriz A é então igual ao número de linhas não nulas da matriz em escada de linhas equivalente.

- Usando operações elementares sobre as linhas, transforme a matriz A dada numa matriz em escada e calcule a característica de A .

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 3 & -2 \\ 2 & 1 & -4 & 3 \\ 2 & 3 & 2 & -1 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 2 & 4 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

- Resolva os seguintes sistemas lineares usando o método de eliminação de Gauss.

$$\begin{cases} 3x + 2y + z &= 1 \\ 5x + 3y + 3z &= 2 \\ -x + y + z &= -1 \end{cases} \quad \begin{cases} 3x + 2y + z &= 1 \\ 2x - 6y + 4z &= 3 \\ x + y + z &= -2 \\ 2x - 5y + 5z &= -1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 2x + y + 4z &= 2 \\ 6x + y &= -10 \\ -x + 2y - 10z &= -4 \end{cases} \quad \begin{cases} y + z &= 1 \\ x + 2y - z &= 3 \\ x + y + z &= 1 \end{cases}$$

$$\left\{ \begin{array}{lcl} x + 2y + 3z + 4w & = & 3 \\ 5z + 6w & = & 0 \\ z + 3w & = & 1 \\ x - y + 8w & = & 0 \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{lcl} -x + y - z & = & 1 \\ x + 3z & = & -3 \\ y - z & = & 0 \end{array} \right.$$

- [Ap69] 16.20.

8. (exemplos) Dê exemplos de

- um sistema de 2 equações lineares com 2 incógnitas com solução única,
- um sistema de 2 equações lineares com 2 incógnitas sem nenhuma solução,
- um sistema de 3 equações lineares com 3 incógnitas tal que o espaço das soluções seja uma reta afim.
- um sistema de 3 equações lineares com 3 incógnitas com solução única,
- um sistema de 2 equações lineares com 3 incógnitas tal que o espaço das soluções seja um plano afim.
- um sistema de 2 equações lineares com 3 incógnitas tal que o espaço das soluções seja um subespaço vetorial de dimensão 1.

13 Volumes e determinantes

1. (**formas alternadas**) Seja $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$ um espaço vetorial real de dimensão finita. Uma *forma bilinear alternada* é uma função $F : \mathbf{V} \times \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{R}$, que envia $\mathbf{x}, \mathbf{y}$ em $F(\mathbf{x}, \mathbf{y})$, linear (ou seja, aditiva e homogênea) em cada variável, e tal que

$$F(\mathbf{x}, \mathbf{x}) = 0 \quad \text{e} \quad F(\mathbf{x}, \mathbf{y}) + F(\mathbf{y}, \mathbf{x}) = 0$$

Fixada uma base $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ de $\mathbf{V}$, uma forma bilinear é determinada pelas suas “coordenadas”

$$f_{ij} := F(\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_j)$$

A forma bilinear F é alternada sse as coordenadas são antisimétricas, i.e. se $f_{ij} = -f_{ji}$ e, em particular, $f_{ii} = 0$.

- Mostre que $F(\mathbf{x}, \mathbf{x}) = 0$ implica $F(\mathbf{x}, \mathbf{y}) + F(\mathbf{y}, \mathbf{x}) = 0$ (calcule $F(\mathbf{x} + \mathbf{y}, \mathbf{x} + \mathbf{y}) \dots$)
2. (**n -formas alternadas e volumes de paralelepípedos**) Seja $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$ um espaço vetorial real de dimensão (finita) n . Uma *n -forma (linear)* é uma função $F : \mathbf{V} \times \mathbf{V} \times \dots \times \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{R}$

$$\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n \mapsto F(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n)$$

multilinear, ou seja, homogênea e aditiva em cada variável, i.e.

$$F(\dots, \lambda \mathbf{v} + \mu \mathbf{w}, \dots) = \lambda F(\dots, \mathbf{v}, \dots) + \mu F(\dots, \mathbf{w}, \dots)$$

Uma n -forma é *alternada* se é nula quando duas variáveis são iguais (ou proporcionais), i.e.

$$F(\dots, \mathbf{v}, \dots, \mathbf{v} \dots) = 0$$

e (portanto)

$$F(\dots, \mathbf{v}, \dots, \mathbf{w}, \dots) = -F(\dots, \mathbf{w}, \dots, \mathbf{v}, \dots).$$

Fixada uma base $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ de $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$, uma n -forma F é determinada pelas suas “coordenadas”

$$f_{ijk\dots} := F(\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_j, \mathbf{e}_k, \dots)$$

pois, pela linearidade em cada variável,

$$F(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}, \dots) = \sum_{i,j,k,\dots} f_{ijk\dots} x^i y^j z^k \dots$$

Se a n -forma F é alternada, então as coordenadas com dois índices repetidos são nulas, i.e. $f_{\dots i \dots i \dots} = 0$. Em particular, apenas podem ser diferentes de zero as coordenadas cujos índices são permutações do conjunto $\{1, 2, \dots, n\}$. As coordenadas são também anti-simétricas, i.e. $f_{\dots i \dots j \dots} = -f_{\dots j \dots i \dots}$. Mas toda permutação $\sigma : \{1, 2, \dots, n\} \rightarrow \{1, 2, \dots, n\}$ pode ser obtida da permutação trivial $\sigma(k) = k$ usando trocas repetidas. Se $f_{12\dots n} = \lambda$, então as outras coordenadas não nulas são $\pm\lambda$, ou seja, $f_{\sigma(1)\sigma(2)\dots\sigma(n)} = \pi(\sigma)\lambda$, onde $\pi(\sigma) := (-1)^k$ é a “paridade” da permutação σ (k é o número de trocas que transforma σ na permutação trivial). Portanto, o espaço linear das n -formas alternadas em $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$ tem dimensão igual a 1.

Em particular, existe uma única n -forma alternada E em $\mathbb{R}^n$ normalizada de maneira tal que $E(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n) = 1$. As coordenadas da “ n -forma canônica” E , os números

$$\varepsilon_{ijk\dots} := E(\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_j, \mathbf{e}_k, \dots),$$

são $\varepsilon_{ijk\dots} = 0$ se dois índices são iguais, e $\varepsilon_{ijk\dots} = (-1)^{\pi(\sigma)}$ se $(i, j, k, \dots) = \sigma(1, 2, 3, \dots)$ onde σ é uma permutação de $\{1, 2, 3, \dots, n\}$. O símbolo $\varepsilon_{ijk\dots}$ é chamado *símbolo de Levi-Civita*.

Uma n -forma alternada genérica em $\mathbb{R}^n$ é proporcional a E , ou seja, é igual a $F = \lambda E$, se $\lambda = F(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n)$ é o seu valor nos vetores da base canônica, ou seja,

$$F(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n) = F(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n) E(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n)$$

O *paralelepípedo* de lados (ou “gerado” pelos vetores) $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n$ no espaço euclidiano $\mathbb{R}^n$ é o conjunto

$$P = \{t^1 \mathbf{v}_1 + t^2 \mathbf{v}_2 + \dots + t^n \mathbf{v}_n \text{ com } t^1, t^2, \dots, t^n \in [0, 1]\} \subset \mathbb{R}^n$$

O seu *volume* (*n-dimensional*) é igual ao valor absoluto do valor da *n*-forma canônica sobre os lados $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n$, i.e.

$$\text{vol}(P) := |E(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n)|$$

- Verifique que a 2-forma alternada canônica é $E((x, y), (x', y')) = xy' - x'y$.
- Calcule o volume do paralelogramo de lados $(2, -1)$ e $(3, 5)$ em $\mathbb{R}^2$.
- Calcule o volume do paralelepípedo de lados $(2, 0, 0)$, $(0, 3, 0)$ e $(0, 0, 5)$ em $\mathbb{R}^3$.

3. (**determinante**) Existe uma única função *determinante* $\det : \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$

$$A \mapsto \det A$$

(outra notação é $\det A = |A|$) que é uma forma multilinear alternada nas colunas da matriz, e tal que $\det \mathbf{1}_n = 1$. De fato, se $\mathbf{a}_1 = (a^1_1, a^2_1, \dots, a^n_1)$, $\mathbf{a}_2 = (a^1_2, a^2_2, \dots, a^n_2)$, $\dots$, $\mathbf{a}_n = (a^1_n, a^2_n, \dots, a^n_n)$ são as colunas de $A = (a^i_j)$, então esta função é

$$\boxed{\det A := E(\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_n)}.$$

Uma fórmula para o determinante é

$$\boxed{\det A = \sum_{\sigma \in \text{Per}_n} \pi(\sigma) a^1_{\sigma(1)} a^2_{\sigma(2)} \cdots a^n_{\sigma(n)}}$$

onde $\pi(\sigma)$ é a paridade da permutação σ . Usando o símbolo de Levi-Civita, o determinante pode ser definido pela fórmula

$$\boxed{\det A = \sum_{ijk\dots} \varepsilon_{ijk\dots} a^1_i a^2_j a^3_k \dots}$$

É imediato verificar que $\det A^\top$ é uma *n*-forma linear alternada nas linhas $\mathbf{a}^1, \mathbf{a}^2, \dots, \mathbf{a}^n$ da matriz A que vale 1 se as linhas são a base canônica de $\mathbb{R}^n$, e portanto, pelo teorema de unicidade, $\det A^\top = \det A$.

O determinante de uma matriz 2×2 é

$$\boxed{\det \begin{pmatrix} a^1_1 & a^1_2 \\ a^2_1 & a^2_2 \end{pmatrix} = a^1_1 a^2_2 - a^1_2 a^2_1}$$

O determinante de uma matriz 3×3 é

$$\boxed{\det \begin{pmatrix} a^1_1 & a^1_2 & a^1_3 \\ a^2_1 & a^2_2 & a^2_3 \\ a^3_1 & a^3_2 & a^3_3 \end{pmatrix} = a^1_1 \det \begin{pmatrix} a^2_2 & a^2_3 \\ a^3_2 & a^3_3 \end{pmatrix} - a^1_2 \det \begin{pmatrix} a^2_1 & a^2_3 \\ a^3_1 & a^3_3 \end{pmatrix} + a^1_3 \det \begin{pmatrix} a^2_1 & a^2_2 \\ a^3_1 & a^3_2 \end{pmatrix}}$$

O determinante de uma matriz diagonal é

$$\boxed{\det \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & & 0 \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix} = \lambda_1 \lambda_2 \cdots \lambda_n}$$

Se $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ e $\lambda \in \mathbb{R}$, então

$$\det(\lambda A) = \lambda^n \det A$$

- Calcule o determinante das seguintes matrizes

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 7 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- Mostre que

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ a^2 & b^2 & c^2 \end{pmatrix} = (b-a)(c-a)(c-b)$$

- Calcule o determinante de $2A$ e $-A$ sabendo que A é uma matriz 5×5 com determinante $\det A = -3$.
- Verifique que uma equação cartesiana da reta que passa pelos pontos (a, b) e (c, d) de $\mathbb{R}^2$ é

$$\det \begin{pmatrix} x-a & y-b \\ c-a & d-b \end{pmatrix} = 0 \quad \text{ou} \quad \det \begin{pmatrix} x & y & 1 \\ a & b & 1 \\ c & d & 1 \end{pmatrix} = 0$$

- [Ap69] 3.6.

4. (**determinante e produtos**) Seja $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ a transformação linear definida pela matriz quadrada $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, que envia o vetor $\mathbf{x}$ no vetor $\mathbf{y} = L\mathbf{x}$ de coordenadas $y^i = \sum_j a^i_j x^j$. A função $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n \mapsto E(L\mathbf{v}_1, L\mathbf{v}_2, \dots, L\mathbf{v}_n)$ é uma n -forma alternada, e portanto, pelo teorema de unicidade, proporcional à forma canônica E , ou seja,

$$E(L\mathbf{v}_1, L\mathbf{v}_2, \dots, L\mathbf{v}_n) = E(L\mathbf{e}_1, L\mathbf{e}_2, \dots, L\mathbf{e}_n) \cdot E(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n)$$

Os vetores $L\mathbf{e}_j = \sum_i a^i_j \mathbf{e}_i$ são as colunas da matriz A , portanto $E(L\mathbf{e}_1, L\mathbf{e}_2, \dots, L\mathbf{e}_n) = \det A$. Se $B \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ denota a matriz cujas colunas são os vetores $\mathbf{v}_i$, então os vetores $L\mathbf{v}_j$ são as colunas da matriz AB . Temos portanto o teorema:

$$\boxed{\det(AB) = (\det A)(\det B)}$$

Em particular, se A é regular então $\det A \neq 0$ e

$$\boxed{\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det A}}$$

Se $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ e $B \in \text{Mat}_{m \times m}(\mathbb{R})$, então o determinante da matriz “diagonal por blocos”

$$\begin{pmatrix} A & 0 \\ 0 & B \end{pmatrix} \in \text{Mat}_{(n+m) \times (n+m)}(\mathbb{R}) \text{ é}$$

$$\boxed{\det \begin{pmatrix} A & 0 \\ 0 & B \end{pmatrix} = (\det A)(\det B)}$$

- Verdadeiro ou falso? Dê uma demonstração ou um contra-exemplo.

$$\det(A+B) = \det A + \det B \quad ?$$

$$\det((A+B)^2) = (\det(A+B))^2 \quad ?$$

$$\det(A^n) = (\det A)^n \quad ?$$

- Uma matriz quadrada A é dita *ortogonal* se $A^\top A = AA^\top = \mathbf{1}$ (ou seja, se é invertível e a sua inversa é $A^\top$). Mostre que o determinante de uma matriz ortogonal é ± 1 .
- [Ap69] 3.11.

5. (**determinante de um endomorfismo e volumes**) Seja $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ a matriz quadrada que define a transformação linear $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, relativamente à base canónica (ou seja, $y^i = \sum_j a^i_j x^j$). Se $F = \lambda E$ é uma n -forma alternada genérica, então

$$F(L\mathbf{v}_1, L\mathbf{v}_2, \dots, L\mathbf{v}_n) = (\det A) \cdot F(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n)$$

Em particular, o determinante da matriz A depende apenas da transformação linear L , e não da base usada para calcular a matriz!

Se $Q := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } 0 \leq x^i \leq 1\} \subset \mathbb{R}^n$ denota o hiper-cubo unitário, ou seja, o paralelepípedo de lados $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$, então a imagem $L(Q)$ é o paralelepípedo de lados $L(\mathbf{e}_1) = \mathbf{a}_1, L(\mathbf{e}_2) = \mathbf{a}_2, \dots, L(\mathbf{e}_n) = \mathbf{a}_n$ (as colunas da matriz). O determinante da matriz é portanto o quociente

$$\det A = \pm \frac{\text{Vol}(L(Q))}{\text{Vol}(Q)},$$

o sinal sendo positivo ou negativo dependendo se L preserva ou não a orientação. Em geral, se $R \subset \mathbb{R}^n$ é uma região suficientemente regular, e portanto o seu volume pode ser aproximado com precisão arbitrária usando somas de volumes de hiper-cubos, então $\det A$ é igual a $\pm$ o quociente $\text{Vol}(L(R))/\text{Vol}(R)$.

- Calcule o determinante das transformações lineares

$$T(x, y) = (2x, 3y) \quad T(x, y) = (x, -y) \quad T(x, y) = (y, x)$$

$$T(x, y, z) = (3z, 2y, x) \quad T(x, y, z) = (x, x + y, x + y + z) \quad T(x, y, z) = (y, x, 0)$$

6. (**método de Gauß-Jordan para calcular determinantes**) O determinante de uma matriz triangular superior é

$$\det \begin{pmatrix} a^1_1 & a^1_2 & \dots & a^1_n \\ 0 & a^2_2 & a^2_3 & a^2_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & a^n_n \end{pmatrix} = a^1_1 a^2_2 \dots a^n_n$$

Portanto, é possível calcular um determinante transformando uma matriz genérica numa matriz triangular superior e observando que as operações têm efeitos triviais no determinante (trocar a ordem das linhas ou somar a uma linha um múltiplo de uma outra linha não muda o determinante, em quanto multiplicar uma linha por um escalar $\lambda \neq 0$ transforma $\det A$ em $\lambda \det A$).

- Use o método de eliminação de Gauss-Jordan para calcular o determinante das matrizes

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ a & b & c & d \\ a^2 & b^2 & c^2 & d^2 \\ a^3 & b^3 & c^3 & d^3 \end{pmatrix}$$

7. (**determinantes e independência**) Os vetores $\mathbf{v}_1 = (v^1_1, v^2_1, \dots, v^n_1)$, $\mathbf{v}_2 = (v^1_2, v^2_2, \dots, v^n_2)$, ..., $\mathbf{v}_n = (v^1_n, v^2_n, \dots, v^n_n) \in \mathbb{R}^n$ são independentes sse

$$\det \begin{pmatrix} v^1_1 & v^1_2 & \dots & v^1_n \\ v^2_1 & v^2_2 & \dots & v^2_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v^n_1 & v^n_2 & \dots & v^n_n \end{pmatrix} \neq 0.$$

- Diga se os vetores $(1, -5)$ e $(-1, 7)$ de $\mathbb{R}^2$ são independentes.
- Diga se os vetores $(1, 2, 3)$, $(-1, 2, 5)$ e $(9, -5, 0)$ de $\mathbb{R}^3$ são independentes.

- Diga se os vetores $(1, 2, 3, 4)$, $(-1, 2, 7, 5)$, $(0, -3, 0, 1)$ e $(2, 9, -5, 0)$ de $\mathbb{R}^4$ são independentes.
8. (Wronskiano, independência e identidade de Abel) Sejam $x(t)$ e $y(t)$ duas funções diferenciáveis definidas num intervalo $I \subset \mathbb{R}$. O (determinante) Wronskiano das funções x e y é a função

$$W(t) = \det \begin{pmatrix} x(t) & y(t) \\ \dot{x}(t) & \dot{y}(t) \end{pmatrix}$$

($\dot{x} = dx/dt$ e $\dot{y} = dy/dt$).

- Mostre que se x e y são linearmente dependentes então $W(t) = 0$ para todo o t . Portanto, se existe um ponto t onde $W(t) \neq 0$ então as funções x e y são linearmente independentes.
- Mostre que a derivada de $W(t)$ é

$$\dot{W}(t) = \det \begin{pmatrix} x(t) & y(t) \\ \ddot{x}(t) & \ddot{y}(t) \end{pmatrix}$$

(a notação é $\ddot{x} = d^2x/dt^2$ e $\ddot{y} = d^2y/dt^2$).

- Deduza que se $x(t)$ e $y(t)$ são duas soluções da equação diferencial homogênea de segunda ordem $\ddot{z} + p(t)\dot{z} + q(t)z = 0$, então

$$\dot{W}(t) = -p(t)W(t) \quad \text{e portanto} \quad W(t) = W(t_0)e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds}.$$

Em particular, para verificar se $x(t)$ e $y(t)$ são independentes num intervalo, é suficiente calcular $W(t)$ num ponto arbitrário deste intervalo.

9. (Vandermonde determinant) Given n real or complex numbers $z_1, z_2, \dots, z_n$, the Vandermonde matrix is the $n \times n$ matrix whose rows (or columns) are the geometric progressions (up to $n-1$) of the z_i 's, namely (below, upper indices denote powers!)

$$V := \begin{pmatrix} 1 & z_1 & (z_1)^2 & \dots & (z_1)^{n-1} \\ 1 & z_2 & (z_2)^2 & \dots & (z_2)^{n-1} \\ 1 & z_3 & (z_3)^2 & \dots & (z_3)^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & z_n & (z_n)^2 & \dots & (z_n)^{n-1} \end{pmatrix}$$

Its determinant is given by the product

$$\det V = \prod_{i < j} (z_j - z_i)$$

10. (menores, complemento algébrico e fórmula de Laplace) Seja $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ uma matriz quadrada de ordem $n \geq 2$. O menor- ij de A é a matriz $A^i_j \in \text{Mat}_{(n-1) \times (n-1)}(\mathbb{R})$ obtida da matriz A suprimindo a linha i e a coluna j . O complemento algébrico do elemento a^i_j de A é o número

$$\text{Cal}(a^i_j) := (-1)^{i+j} \det A^i_j$$

A matriz dos complementos algébricos (ou dos cofactores) de A é a matriz $\text{Cal } A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ cujo elemento ij é $\text{Cal}(a^i_j)$, ou seja

$$\text{Cal } A := (\text{Cal}(a^i_j))$$

O desenvolvimento do determinante $\det A$ em função dos elementos da linha i é (fórmula de Laplace)

$$\det A = \sum_{j=1}^n a^i_j \text{Cal}(a^i_j) = \sum_{j=1}^n a^i_j (-1)^{i+j} \det A^i_j$$

- Calcule a matriz dos complementos algébricos das matrizes

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 3 & 0 \\ -7 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- Calcule o determinante das matrizes

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 3 \\ -5 & 0 & 2 & -1 \\ 4 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & -2 & -1 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 4 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 3 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & 2 & 0 \\ 3 & 6 & 6 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

11. (determinante e matrizes invertíveis) Se $A = (a^i_j) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ com $n \geq 2$, então

$$A(\text{Cal}A)^\top = (\det A) \mathbf{1}$$

Em particular, uma matriz quadrada A é invertível sse $\det A \neq 0$, e a sua inversa é dada por

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} (\text{Cal}A)^\top$$

- Calcule a inversa das seguintes matrizes

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 7 & 5 \end{pmatrix}$$

- Determine os valores de λ para os quais $\lambda \mathbf{1} - A$ é singular, quando

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & -2 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 11 & -2 & 8 \\ 19 & -3 & 14 \\ -8 & 2 & -5 \end{pmatrix}$$

- [Ap69] 3.17.

12. (regra de Cramer) Seja $AX = B$ um sistema linear de n equações com n incógnitas. Se a matriz dos coeficientes $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é invertível, então o sistema admite uma única solução $X = A^{-1}B$, ou seja,

$$X = A^{-1}B = \frac{1}{\det A} (\text{Cal}A)^\top B$$

A i -ésima coordenada da solução X é

$$x^i = \frac{1}{\det A} \sum_j (\text{Cal}(a^j_i)) b^j$$

Se $C^i \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ denota a matriz obtida de A pela substituição da coluna i pelo vetor coluna B , então as coordenadas da solução do sistema $AX = B$ são

$$x^i = \frac{\det C^i}{\det A}$$

- Resolva os seguintes sistemas utilizando a regra de Cramer

$$\begin{cases} 3x + 2y + z &= 1 \\ 5x + 3y + 3z &= 2 \\ -x + y + z &= -1 \end{cases} \qquad \begin{cases} 3x + 2y + z &= 1 \\ 2x - 6y + 4z &= 3 \\ x + y + z &= -2 \end{cases}$$
$$\begin{cases} 2x + y &= -6 \\ -x + 2y + 4z &= 1 \\ -x + z &= 3 \end{cases} \qquad \begin{cases} 3x + y + z &= 0 \\ 2x - y + 3z &= 1 \\ x + y + z &= 1 \end{cases}$$

14 Valores e vetores próprios

- (subespaços invariantes) Seja $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ um operador linear. Um subespaço linear $\mathbf{W} \subset \mathbf{V}$ é L -invariante se $L(\mathbf{W}) \subset \mathbf{W}$, ou seja, se $\mathbf{v} \in \mathbf{W}$ implica $L\mathbf{v} \in \mathbf{W}$.
 - Mostre que o subespaço trivial $\{\mathbf{0}\}$, o núcleo $\ker(L)$ e a imagem $\text{im}(L)$ são subespaços invariantes de $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$.
 - Determine os subespaços invariantes da transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que transforma cada ponto (x, y) no seu simétrico em relação à reta $y = x$.
 - Determine os subespaços invariantes da transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que transforma cada ponto (x, y) na sua projeção ortogonal sobre a reta $y = x$.
 - Determine os subespaços invariantes da transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por $T(x, y) = (x + 3y, y)$.
- (valores e vetores próprios) Seja $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ um operador linear definido no espaço linear real (ou complexo) $\mathbf{V}$. Um *vetor próprio/autovetor* (em inglês *eigenvector*, do alemão *eigen* = próprio) de L é um vetor não nulo $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ tal que $L\mathbf{v}$ é proporcional a $\mathbf{v}$, ou seja,

$$L\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$$

onde $\lambda \in \mathbb{R}$ (ou $\lambda \in \mathbb{C}$) é um escalar, chamado *valor próprio/autovalor* (em inglês *eigenvalue*) do operador L (associado ao vetor próprio $\mathbf{v}$). O conjunto

$$\mathbf{V}_\lambda := \{\mathbf{v} \in \mathbf{V} \text{ t.q. } L\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}\} = \ker(\lambda - L)$$

($\lambda - L$ denota o operador $\mathbf{v} \mapsto \lambda\mathbf{v} - L(\mathbf{v})$) é um subespaço vetorial invariante de $\mathbf{V}$ (não-trivial se λ é um valor próprio), dito *subespaço próprio* associado ao valor próprio λ .

Se $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k$ são vetores próprios e se os correspondentes valores próprios $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ são dois a dois distintos (i.e. $\lambda_i \neq \lambda_j$ se $i \neq j$), então os vetores $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k$ são linearmente independentes. A prova é por indução. O caso $k = 1$ é trivial. Seja $c_1\mathbf{v}_1 + c_2\mathbf{v}_2 + \dots + c_{k+1}\mathbf{v}_{k+1} = \mathbf{0}$. Aplicando o operador L ou multiplicando por λ_{k+1} , e depois calculando a diferença, obtemos

$$c_1(\lambda_1 - \lambda_{k+1})\mathbf{v}_1 + c_2(\lambda_2 - \lambda_{k+1})\mathbf{v}_2 + \dots + c_k(\lambda_k - \lambda_{k+1})\mathbf{v}_k = \mathbf{0}$$

Pela hipótese indutiva todos os coeficientes são nulos, e portanto, sendo os valores próprios distintos, $c_1 = c_2 = \dots = c_k = 0$. Então também $c_{k+1} = 0$ (pois $\mathbf{v}_{k+1} \neq \mathbf{0}$). $\square$

- Todo vetor $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ é um vetor próprio da transformação identidade $\mathbf{1}_\mathbf{V}\mathbf{v} := \mathbf{v}$, com valor próprio $\lambda = 1$. Todo vetor $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ é um vetor próprio da transformação nula $0_\mathbf{V}\mathbf{v} := \mathbf{0}$, com valor próprio $\lambda = 0$.
- Determine valores e vetores próprios da homotetia $H_\lambda : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, definida por $\mathbf{v} \mapsto \lambda\mathbf{v}$ com $\lambda \in \mathbb{R}$.
- Determine valores e vetores próprios da transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que transforma cada ponto (x, y) no seu simétrico em relação à reta $y = 2x$.
- Determine valores e vetores próprios da transformação $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que transforma cada ponto (x, y) na sua projeção ortogonal sobre a reta $3y = x$.
- Uma rotação $R_\theta : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, definida no espaço vetorial real $\mathbb{R}^2$ por

$$(x, y) \mapsto (x \cos \theta - y \sin \theta, x \sin \theta + y \cos \theta),$$

não admite vetores próprios se o ângulo $\theta \notin \mathbb{Z}\pi$. No entanto, a mesma rotação pode ser pensada como a transformação $z \mapsto e^{i\theta}z$ definida no espaço vetorial complexo $\mathbb{C} \approx \mathbb{R}^2$. Neste caso, todo vetor $z \neq 0$ é um vetor próprio, de valor próprio $e^{i\theta}$.

- Determine os valores e os vetores próprios das transformações

$$\begin{array}{lll} L(x, y) = (x, 0) & L(x, y) = (x/2, 3y) & L(x, y) = (-y, x) \\ L(x, y) = (x, x + y) & L(x, y) = (x + \lambda y, y) & L(x, y) = (x + \alpha y, y) \\ L(x, y, z) = (0, y, -z) & L(x, y, z) = (y, z, x) & \end{array}$$

- Se λ é um valor próprio de $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ e $k \in \mathbb{N}$, então λ^k é um valor próprio de L^k . Em particular, os valores próprios de um operador nilpotente não podem ser diferentes de zero.
- Se $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ é um automorfismo (i.e. uma transformação linear invertível) e $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ é um vetor próprio de L , então $\mathbf{v}$ é um vetor próprio de L^{-1}
- [Ap69] 4.4.

3. (resolvente e espectro) Se λ é um valor próprio do operador linear $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$, então o operador

$$L_\lambda := \lambda - L$$

não é invertível (pois um autovetor $\mathbf{v}$ associado a λ está no seu núcleo). O *espectro* do operador L é o conjunto

$$\sigma(L) := \{\lambda \in \mathbb{C} \text{ t.q. } \lambda - L \text{ não é invertível}\} \subset \mathbb{C},$$

ou seja, o conjunto dos valores complexos de $z \in \mathbb{C}$ fora dos quais existe o operador *resolvente*

$$R_z := (z - L)^{-1}$$

O número $\rho(L) := \sup_{z \in \sigma(L)} |z|$ é dito *raio espectral*. Quando $\mathbf{V}$ tem dimensão finita, o espectro $\sigma(L)$ coincide com o conjunto $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k\}$ dos valores próprios. Em geral, o espectro pode conter mais pontos.

- O operador *deslocamento* (em inglês, *shift*)

$$L : (x_1, x_2, x_3, \dots) \mapsto (x_2, x_3, x_4, \dots)$$

definido no espaço das sucessões reais $\mathbf{V} = \mathbb{R}^{\mathbb{N}}$ não é invertível, portanto $0 \in \sigma(L)$. No entanto, 0 não é um valor próprio de L .

4. (operador derivação e exponencial) O operador *derivação* envia uma função derivável $f(x)$ na função

$$(Df)(x) := f'(x).$$

Pode ser pensado como um endomorfismo do espaço linear $C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ ou $C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{C})$, as funções infinitamente diferenciáveis com valores reais ou complexos. O produto $P := -i\hbar D$, onde $\hbar \simeq 1.054 \dots \times 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$ é a constante de Planck reduzida, é o *operador momento* na “representação de Schrödinger”.

- O subespaço $\text{Pol}(\mathbb{R})$ dos polinómios é um subespaço invariante de D . O subespaço $\text{Pol}_{\leq n}(\mathbb{R}) \subset \text{Pol}(\mathbb{R})$ dos polinómios de grau $\leq n$ é um subespaço invariante do operador derivação $D : \text{Pol}(\mathbb{R}) \rightarrow \text{Pol}(\mathbb{R})$?
- Verifique que todo o $\lambda \in \mathbb{R}$ é um valor próprio do operador “derivação” $D : C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, e que espaço próprio associado ao valor próprio λ é gerado pela função exponencial $f(x) = e^{\lambda x}$. Deduza que $e^{i\xi x/\hbar}$ é uma função própria do operador momento, e calcule o valor próprio.

5. (operadores diferenciais, translações e ondas planas) Sejam $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ um aberto e $\mathbf{V} = C^\infty(\Omega, \mathbb{R})$ o espaço vetorial das funções $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ infinitamente diferenciáveis. Dado um multi-índice $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}^n$, de grau $|\alpha| := \alpha_1 + \alpha_2 + \dots + \alpha_n$, o operador diferencial $\partial^\alpha : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ é definido por

$$(\partial^\alpha f)(\mathbf{x}) := \frac{\partial^{|\alpha|} f}{\partial x_1^{\alpha_1} \partial x_2^{\alpha_2} \dots \partial x_n^{\alpha_n}}(\mathbf{x}).$$

- Verifique que as ondas planas $e_\xi(\mathbf{x}) := e^{i\xi \cdot \mathbf{x}}$, com $\xi \in (\mathbb{R}^n)^* \approx \mathbb{R}^n$, são funções próprias dos operadores diferenciais ∂^α , com $\alpha \in \mathbb{N}^n$, com valores próprios $(i\xi)^\alpha := (i\xi_1)^{\alpha_1} (i\xi_2)^{\alpha_2} \dots (i\xi_n)^{\alpha_n}$, ou seja,

$$\partial^\alpha e_\xi = (i\xi)^\alpha e_\xi.$$

- O operador de *translação* $T_{\mathbf{a}}$, com $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$, é definido por

$$(T_{\mathbf{a}}f)(\mathbf{x}) := f(\mathbf{x} + \mathbf{a}).$$

Verifique que as ondas planas $e_{\boldsymbol{\xi}}(\mathbf{x}) = e^{i\boldsymbol{\xi} \cdot \mathbf{x}}$ são também funções próprias dos operadores de translação com valores próprios $\lambda_{\mathbf{a}}(\boldsymbol{\xi}) = e^{i\boldsymbol{\xi} \cdot \mathbf{a}}$, ou seja,

$$T_{\mathbf{a}}e_{\boldsymbol{\xi}} = e^{i\boldsymbol{\xi} \cdot \mathbf{a}}e_{\boldsymbol{\xi}}.$$

- O operador de *modulação* $M_{\boldsymbol{\xi}}$, com $\boldsymbol{\xi} \in (\mathbb{R}^n)^* \approx \mathbb{R}^n$, é definido por

$$(M_{\boldsymbol{\xi}}f)(\mathbf{x}) := e^{i\boldsymbol{\xi} \cdot \mathbf{x}}f(\mathbf{x}).$$

Mostre que $T_{\mathbf{a}} \circ M_{\boldsymbol{\xi}} = e^{i\boldsymbol{\xi} \cdot \mathbf{a}}M_{\boldsymbol{\xi}} \circ T_{\mathbf{a}}$. Os operadores translação e modulação geram o *grupo de Heisenberg*.

6. (PDEs e símbolo de um operador diferencial) Um *operador diferencial linear* de grau $\leq k$, definido num domínio $X \subset \mathbb{R}^n$, é um polinómio

$$P(\partial, \mathbf{x}) = \sum_{|\alpha| \leq k} a_{\alpha}(\mathbf{x}) \partial^{\alpha},$$

em ∂ , com “coeficientes” $a_{\alpha}(\mathbf{x})$ que são funções $a_{\alpha} : X \rightarrow \mathbb{R}$. O operador comuta com as translações de $\mathbb{R}^n$, os operadores $T_{\mathbf{a}}$, se os coeficientes a_{α} não dependem do ponto $\mathbf{x}$, i.e. são constantes. As “ondas planas” $e_{\boldsymbol{\xi}}(\mathbf{x}) := e^{i\boldsymbol{\xi} \cdot \mathbf{x}}$ são funções próprias do operador linear com coeficientes constantes $L = P(\partial)$, ou seja, satisfazem

$$Le_{\boldsymbol{\xi}} = \sigma(\boldsymbol{\xi})e_{\boldsymbol{\xi}},$$

onde o valor próprio, o polinómio $\sigma(\boldsymbol{\xi}) := P(i\boldsymbol{\xi})$, é dito *símbolo* do operador L . O *símbolo principal* é o termo (polinómio homogêneo) de grau máximo, $\sigma_p(\boldsymbol{\xi}) = \sum_{|\alpha|=k} a_{\alpha} \cdot (i\boldsymbol{\xi})^{\alpha}$.

7. (polinómio caraterístico) Se λ é um valor próprio do operador linear $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$, então o operador $L_{\lambda} := \lambda - L$ não é invertível, e os vetores próprios com valor próprio λ são os vetores não triviais do núcleo de L_{λ} . Se $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$ tem dimensão finita, então o operador L é $X \mapsto AX$, onde $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é uma matriz quadrada (que depende da base escolhida). O escalar $\lambda \in \mathbb{R}$ é um valor próprio da matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ (ou do operador L) sse a matriz $\lambda \mathbf{1}_n - A$ é singular, ou seja, sse

$$\det(\lambda \mathbf{1}_n - A) = 0,$$

O *polinómio caraterístico* da matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é

$$P_A(t) := \det(t\mathbf{1}_n - A)$$

e portanto λ é um valor próprio de A sse é uma raiz do polinómio caraterístico, i.e. se $P_A(\lambda) = 0$. O espaço próprio associado ao valor próprio λ é $\mathbf{V}_{\lambda} = \ker(\lambda - L)$. Em particular, os vetores próprios associados ao valor próprio λ são as soluções não triviais do sistema homogêneo $(\lambda \mathbf{1}_n - A)V = 0$.

Se $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ são as raízes (em geral, complexas e distintas) do polinómio caraterístico da matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, então

$$\begin{aligned} P_A(t) &= (t - \lambda_1)(t - \lambda_2) \cdots (t - \lambda_n) \\ &= t^n - (\lambda_1 + \lambda_2 + \cdots + \lambda_n)t^{n-1} + \cdots + (-1)^n(\lambda_1 \lambda_2 \cdots \lambda_n) \end{aligned}$$

Mas $P_A(0) = \det A$, e portanto

$$\det A = \lambda_1 \lambda_2 \cdots \lambda_n$$

Também acontece que

$$\text{tr} A = \lambda_1 + \lambda_2 + \cdots + \lambda_n$$

- Mostre que A e $A^\top$ têm o mesmo polinómio caraterístico.
- Verifique que o polinómio caraterístico da matriz 2×2

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

é $P_A(t) = t^2 - (a+d)t + (ad-bc)$. Verifique que $P_A(A) = 0$, ou seja, que $A^2 - (a+d)A + (ad-bc)\mathbf{1}_2 = 0$.

- Os valores próprios de uma matriz nilpotente não podem ser diferentes de zero.
- A matriz quadrada A é unipotente sse o seu polinómio caraterístico é uma potência de $t-1$.
- Determine valores e vetores próprios dos endomorfismos definidos pelas seguintes matrizes

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 5 & -1 \\ 0 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 7 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ -4 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \\ 3 & 3 & 4 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 7 & 5 & 1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 20 & 0 & 3 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- [Ap69] 4.10.

8. (**matrizes semelhantes e diagonalização**) As matrizes quadradas $A, B \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ são ditas *semelhantes* se existe uma matriz invertível $U \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ tal que

$$B = U^{-1}AU,$$

ou seja, se representam a mesma transformação linear $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ em bases que podem ser diferentes. Se A e B são semelhantes então $\det A = \det B$. Matrizes semelhantes têm o mesmo polinómio caraterístico, pois

$$\begin{aligned} \det(t\mathbf{1}_n - U^{-1}AU) &= \det(tU^{-1}\mathbf{1}_nU - U^{-1}AU) \\ &= \det(U^{-1}(t\mathbf{1}_n - A)U) = \det(t\mathbf{1}_n - A) \end{aligned}$$

e portanto os mesmos valores próprios.

A matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é *diagonalizável* se é semelhante a uma matriz diagonal. Se (o operador linear $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ definido na base canónica pela) matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ admite n vetores próprios linearmente independentes $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n$, com valores próprios $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$, respetivamente (não necessariamente distintos), e se $U \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é matriz (invertível) cujas colunas são os vetores $\mathbf{v}_i$, então $U^{-1}AU$ é a matriz diagonal $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$.

- Mostre que se A e B são semelhantes então $\det A = \det B$.
- As matrizes

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

são semelhantes?

- Diagonalize as seguintes matrizes, ou mostre que não é possível.

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 4 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

9. (**diagonalização simultânea**) Sejam $L : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ e $M : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ dois operadores lineares que comutam (i.e. $[L, M] = 0$) definidos no espaço linear $\mathbf{V}$. Se λ é um valor próprio de L , então o espaço próprio $\mathbf{V}_\lambda = \{\mathbf{v} \in \mathbf{V} \text{ t.q. } L\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}\}$ é um subespaço invariante para o operador M , i.e. $M(\mathbf{V}_\lambda) \subset \mathbf{V}_\lambda$. De fato, se $\mathbf{v} \in \mathbf{V}_\lambda$, então

$$LM\mathbf{v} = ML\mathbf{v} = \lambda M\mathbf{v}$$

e portanto $M\mathbf{v} \in \mathbf{V}_\lambda$.

DA FINIRE

10. (**gato de Arnold**) Considere a transformação $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida pela matriz

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

ou seja, $L(x, y) = (2x + y, x + y)$. O polinómio caraterístico é $P_A(t) = t^2 - 3t - 5$, e portanto os valores próprios são $\lambda_\pm = (3 \pm \sqrt{5})/2$. Vetores próprios correspondentes, que satisfazem $L(\mathbf{v}_\pm) = \lambda_\pm \mathbf{v}_\pm$, são (por exemplo)

$$\mathbf{v}_+ = (\varphi, 1) \quad \text{e} \quad \mathbf{v}_- = (1, -\varphi)$$

onde $\varphi = (1 + \sqrt{5})/2 \simeq 1.6180339887 \dots$ é a “razão” dos gregos. A matriz que representa L na base $(\mathbf{v}_+, \mathbf{v}_-)$ é a matriz diagonal $A' = \text{diag}(\lambda_+, \lambda_-)$. Observem que $\lambda_+ > 1$ e $0 < \lambda_- < 1$, e portanto L estica os vetores da reta $\mathbb{R}\mathbf{v}_+$ e contrae os vetores da reta $\mathbb{R}\mathbf{v}_-$. Observem também que $\det A = \lambda_+ \lambda_- = 1$. Em particular, L preserva as áreas, ou seja, a área de uma região (mensurável!) $R \subset \mathbb{R}^2$ é igual à área da sua imagem $L(R)$. A matriz A é invertível, e a sua inversa A^{-1} tem entradas inteira (pois $\det A = 1$). Em particular, L preserva o subgrupo $\mathbb{Z}^2 \subset \mathbb{R}^2$, ou seja, $L(\mathbb{Z}^2) = \mathbb{Z}^2$. Isto implica que L define uma transformação invertível $T : \mathbb{T}^2 \rightarrow \mathbb{T}^2$ do “toro” $\mathbb{T}^2 := \mathbb{R}^2/\mathbb{Z}^2$, definida por

$$(x, y) + \mathbb{Z}^2 \mapsto (2x + y, x + y) + \mathbb{Z}^2$$

A “dinâmica” da transformação T , ou seja, o comportamento das trajetórias $\mathbf{v} \mapsto T(\mathbf{v}) \mapsto T(T(\mathbf{v})) \mapsto \dots$, é particularmente interessante, e T é o arquétipo de uma classe importante de transformações, ditas “hiperbólicas”.

11. (**Cayley-Hamilton theorem**) If $p \in \mathbb{C}[t]$ or $\mathbb{R}[t]$ is a polynomial in the indeterminate t , say $p(t) = a_k t^k + \dots + a_1 t + a_0$, and A an $n \times n$ matrix, real or complex, one defines the matrix $p(A)$ as

$$p(A) := a_k A^k + \dots + a_1 A + a_0 \mathbf{1}_n.$$

For example, one may consider the characteristic polynomial $P_A(t)$ of a square matrix A , and try to compute $P_A(A)$.

If $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$ is a diagonal matrix, a simple computation (using the fact that its powers are also diagonal with entries which are powers of the λ_i 's) shows that $P_\Lambda(\Lambda) = 0$. A diagonalizable matrix as $B = U^{-1}\Lambda U$ has its powers of the form $B^k = U^{-1}\Lambda^k U$, and consequently $P_B(B) = U^{-1}P_\Lambda(\Lambda)U = 0$, since $P_B = P_\Lambda$.

The set of diagonalizable complex matrices is dense in the space $\text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{C}) \approx \mathbb{C}^{n^2}$. Indeed, it is the set of those matrices such that the characteristic polynomial $P_A(t)$ has n distinct complex roots. In particular, for any $n \times n$ matrix A , real or complex, we may find a sequence of diagonalizable complex matrices A_n such that $A_n \rightarrow A$ (w.r.t. some compatible norm). By continuity we conclude the *Cayley-Hamilton theorem*: any square matrix A satisfies its characteristic equation, i.e.

$$P_A(A) = 0$$

- If A is an invertible $n \times n$ matrix, then we may multiply the identity $P_A(A) = 0$ by A^{-1} , and obtain a formula for the inverse matrix A^{-1} as a function of the powers $A^0, A, A^2, \dots, A^{n-1}$. For example, show that the inverse of an invertible 2×2 matrix A is

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} ((\text{tr} A) \mathbf{1}_2 - A).$$

15 Espaços euclidianos e hermiteanos

1. (**espaço euclidiano, produto escalar e norma**) Um *espaço euclidiano* é um espaço vetorial real $\mathbf{E}$ munido de um *produto escalar*, uma aplicação $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbf{E} \times \mathbf{E} \rightarrow \mathbb{R}$

$$\mathbf{x}, \mathbf{y} \mapsto \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$$

que satisfaz os axiomas

PE1 (*simetria*) $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{y}, \mathbf{x} \rangle \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{E}.$

PE2 (*linearidade*) $\langle \lambda \mathbf{x} + \mu \mathbf{z}, \mathbf{y} \rangle = \lambda \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle + \mu \langle \mathbf{z}, \mathbf{y} \rangle \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbf{E} \text{ e } \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}.$

PE3 (*positividade*) $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle > 0$ se $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$.

A *norma* do vetor $\mathbf{x} \in \mathbf{E}$ é

$$\|\mathbf{x}\| = \sqrt{\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle}$$

e a *distância* entre os vetores/pontos $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ de $\mathbf{E}$ é

$$d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|$$

- Verifique que $\mathbf{x}, \mathbf{y} \mapsto \sum_i^n x_i y_i$ é um produto escalar em $\mathbb{R}^n$.
- Mostre que

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 - \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2 = 4 \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$$

e deduza que $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| = \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|$ sse $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = 0$.

2. (**espaço hermiteano**) Um *espaço hermiteano/euclidiano complexo* é um espaço vetorial complexo $\mathbf{H}$ munido de um *produto escalar (hermiteano)*, uma aplicação $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbf{H} \times \mathbf{H} \rightarrow \mathbb{C}$

$$\mathbf{x}, \mathbf{y} \mapsto \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$$

que satisfaz os axiomas

PH1 (*simetria hermiteana*) $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \overline{\langle \mathbf{y}, \mathbf{x} \rangle} \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{H}.$

PH2 (*linearidade*) $\langle \lambda \mathbf{x} + \mu \mathbf{z}, \mathbf{y} \rangle = \lambda \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle + \mu \langle \mathbf{z}, \mathbf{y} \rangle \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbf{H} \text{ e } \forall \lambda, \mu \in \mathbb{C}.$

PH3 (*positividade*) $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle > 0$ se $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$.

A *norma* do vetor $\mathbf{x} \in \mathbf{H}$ é

$$\|\mathbf{x}\| = \sqrt{\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle}$$

e a *distância* entre os vetores/pontos $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ de $\mathbf{H}$ é

$$d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|$$

- Verifique que $\langle \mathbf{x}, \lambda \mathbf{y} \rangle = \overline{\lambda} \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$.
- Verifique que $\mathbf{z}, \mathbf{z}' \mapsto \sum_i^n z_i \overline{z'_i}$ é um produto escalar hermiteano em $\mathbb{C}^n$.
- Verifique que

$$\langle A, B \rangle = \text{tr}(A^* B)$$

define um produto hermitiano no espaço $\text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{C})$.

- [Ap69] **15.12.**

3. (**desigualdade de Schwarz**) Seja $(\mathbf{E}, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ um espaço euclidiano/hermiteano. A *desigualdade de Schwarz* afirma que se $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{E}$

$$|\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle| \leq \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|$$

e a igualdade verifica-se sse os vetores $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ são paralelos. Os vetores $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ de $\mathbf{E}$ são *ortogonais/perpendiculares* quando $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = 0$.

- Prove a desigualdade de Schwarz (se $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ e $\mathbf{y} \neq \mathbf{0}$, considere os vetores unitários $\mathbf{u} = \mathbf{x}/\|\mathbf{x}\|$ e $\mathbf{v} = \mathbf{y}/\|\mathbf{y}\|$, e calcule $\|\mathbf{u} \pm \mathbf{v}\|^2 \dots$)
- Prove o *teorema de Pitágoras*: se $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ são ortogonais então

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 = \|\mathbf{x}\|^2 + \|\mathbf{y}\|^2$$

- Verifique a *identidade do paralelogramo*

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 + \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2 = 2\|\mathbf{x}\|^2 + 2\|\mathbf{y}\|^2$$

- Mostre que a norma, e portanto a distância, satisfazem a *desigualdade do triângulo*

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{x}\| + \|\mathbf{y}\| \quad d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \leq d(\mathbf{x}, \mathbf{z}) + d(\mathbf{z}, \mathbf{y})$$

(calcule $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2$ e use a desigualdade de Schwarz ...).

- [Ap69] 15.12.

4. (normas) Uma *norma* no espaço linear $\mathbf{V}$ é uma função $\|\cdot\| : \mathbf{V} \rightarrow [0, \infty)$ que satisfaz os axiomas

N1 (*positividade*) $\|\mathbf{x}\| > 0 \quad \forall \mathbf{x} \neq \mathbf{0}$.

N2 (*homogeneidade*) $\|\lambda \mathbf{x}\| = |\lambda| \|\mathbf{x}\| \quad \forall \lambda \in \mathbb{C} \text{ and } \forall \mathbf{x} \in \mathbf{V}$.

N3 (*desigualdade do triângulo*) $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{x}\| + \|\mathbf{y}\| \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{V}$.

- Verifique que

$$\|\mathbf{x}\|_\infty = \max_{i=1,2,\dots,n} |x_i| \quad \text{e} \quad \|\mathbf{x}\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

são normas no espaço $\mathbb{R}^n$ ou $\mathbb{C}^n$.

•

- A norma $\|\cdot\|$ é euclidiana sse satisfaz a identidade do paralelogramo

5. (normas L^p) Verifique que

$$\|f\|_\infty = \sup_{t \in I} |f(x)|$$

é uma norma no espaço $\mathcal{C}_b^0(X, \mathbb{C})$ das funções contínuas e limitadas definidas no intervalo $I \subset \mathbb{R}$. Verifique que

$$\|f\|_1 = \int_a^b |f(x)| dx$$

é uma norma no espaço $\mathcal{C}_b^0(I, \mathbb{C})$ das funções contínuas e limitadas definidas no intervalo $I = [a, b] \subset \mathbb{R}$.

6. (o espaço L^2) O produto interno L^2 no espaço das funções complexas (ou reais) no espaço $\mathbb{R}^n$ é

$$\langle f, g \rangle := \int_{\mathbb{R}} f(x) \overline{g(x)} dx$$

onde $dx = dx_1 dx_2 \cdots dx_n$ denota a “medida de Lebesgue”. é um produto escalar hermiteano no espaço $\mathcal{C}^0(I, \mathbb{C})$. A norma L^2 é

$$\|f\|_2 := \langle f, f \rangle$$

O “complemento” de ...

7. (complemento ortogonal, projeção ortogonal) Seja $\mathbf{E}$ um espaço euclidiano/hermiteano. O complemento ortogonal do subconjunto $X \subset \mathbf{E}$ é o subespaço linear

$$X^\perp := \{\mathbf{v} \in \mathbf{E} \text{ t.q. } \langle \mathbf{v}, \mathbf{x} \rangle = 0 \quad \forall \mathbf{x} \in X\}$$

Seja S um subespaço de dimensão finita do espaço euclidiano $\mathbf{E}$, e seja $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ uma sua base ortonormada. Então cada vetor $\mathbf{v} \in \mathbf{E}$ pode ser representado de maneira única como

$$\mathbf{v} = \mathbf{v}_S + \mathbf{v}_{S^\perp}$$

onde $\mathbf{v}_S = P_S(\mathbf{v}) = \sum_{i=1}^n \langle \mathbf{v}, \mathbf{e}_i \rangle \mathbf{e}_i \in S$ é a *projecção (ortogonal)* de $\mathbf{v}$ sobre S , e $\mathbf{v}_{S^\perp} \in S^\perp$. A projecção realiza a distância $d(\mathbf{v}, S)$ entre $\mathbf{v}$ e S , ou seja, (*teorema de aproximação*)

$$\|\mathbf{v} - P_S(\mathbf{v})\| \leq \|\mathbf{v} - \mathbf{s}\| \quad \forall \mathbf{s} \in S$$

- Mostre que $S^\perp$ é um subespaço linear de $\mathbf{E}$.
 - Verifique que $\|\mathbf{v}\|^2 = \|\mathbf{v}_S\|^2 + \|\mathbf{v}_{S^\perp}\|^2$.
8. (**bases ortonormadas e coeficientes de Fourier**) Seja $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n, \dots$ um conjunto ortonormado do espaço euclidiano $\mathbf{E}$. Os *coeficientes de Fourier* do vetor $\mathbf{x} \in \mathbf{E}$ (relativamente ao conjunto ortonormado $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n, \dots$) são os escalares $x_i = \langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_i \rangle$. A projecção ortogonal de um vetor $\mathbf{x}$ sobre o subespaço de dimensão finita $\mathbf{E}_n \subset \mathbf{E}$, gerado pelos $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$, é o vetor $\mathbf{x}_n = \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{e}_i$. Da desigualdade $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_n\|^2 \geq 0$ segue que $\sum_{i=1}^n |x_i|^2 \leq \|\mathbf{x}\|^2$. Em particular, a série (de termos não-negativos) $\sum |x_i|^2$ é convergente. No limite quando $n \rightarrow \infty$, segue a *desigualdade de Bessel*

$$\sum_{i=1}^{\infty} |\langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_i \rangle|^2 \leq \|\mathbf{x}\|^2$$

Se $\mathbf{E}$ tem dimensão finita e $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ é uma base ortonormada, então vale a *identidade de Parseval*

$$\|\mathbf{x}\|^2 = \sum_{i=1}^n |\langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_i \rangle|^2$$

O produto escalar entre os vetores $\mathbf{x}$ e $\mathbf{y}$ é dado pela *identidade de Parseval*

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_{i=1}^n \langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_i \rangle \overline{\langle \mathbf{y}, \mathbf{e}_i \rangle}$$

- Mostre que um conjunto finito ortogonal de vetores não nulos é independente.
- Mostre que se $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ é uma base ortonormada do espaço euclidiano/hermiteano de dimensão finita $\mathbf{E} \approx \mathbb{R}^n$ ou $\mathbb{C}^n$, então todo o vetor $\mathbf{x} \in \mathbf{E}$ é igual a

$$\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_i \rangle \mathbf{e}_i$$

- [Ap69] 15.12.

9. (**ortonormalização Gram-Schmidt**) Seja $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n, \dots$ um conjunto independente de vetores do espaço euclidiano $\mathbf{E}$. Então o conjunto $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_n, \dots$, definido recursivamente por

$$\mathbf{u}_1 = \mathbf{v}_1 \quad \dots \quad \mathbf{u}_{n+1} = \mathbf{v}_{n+1} - \frac{\langle \mathbf{v}_{n+1}, \mathbf{u}_1 \rangle}{\|\mathbf{u}_1\|^2} \mathbf{u}_1 - \frac{\langle \mathbf{v}_{n+1}, \mathbf{u}_2 \rangle}{\|\mathbf{u}_2\|^2} \mathbf{u}_2 - \dots - \frac{\langle \mathbf{v}_{n+1}, \mathbf{u}_n \rangle}{\|\mathbf{u}_n\|^2} \mathbf{u}_n$$

é um conjunto ortogonal tal que $[\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n] = [\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_n]$ para todo o n e tal que $\mathbf{u}_{n+1}$ é ortogonal ao subespaço $[\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_n]$. Em particular, todo espaço euclidiano de dimensão finita admite uma base ortonormada.

10. (**polinómios de Legendre**)
11. (**factorização QR**) Uma matriz $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ cujas colunas são linearmente independentes pode ser decomposta na forma

$$A = QR$$

onde $Q \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ é uma matriz ortogonal e $R \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é uma matriz triangular superior.

- Sejam $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_n \in \mathbb{R}^n$ as colunas da matriz $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, e seja $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ a base ortonormada obtida utilizando o processo de ortonormadaização de Gram-Schmidt. Então a matriz Q , cujas colunas são os vetores $\mathbf{e}_i$, é ortogonal, e $A = QR$ onde R é a matriz triangular

$$R = \begin{pmatrix} \langle \mathbf{e}_1, \mathbf{a}_1 \rangle & \langle \mathbf{e}_1, \mathbf{a}_2 \rangle & \langle \mathbf{e}_1, \mathbf{a}_3 \rangle & \dots \\ 0 & \langle \mathbf{e}_2, \mathbf{a}_2 \rangle & \langle \mathbf{e}_2, \mathbf{a}_3 \rangle & \dots \\ 0 & 0 & \langle \mathbf{e}_3, \mathbf{a}_3 \rangle & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

- Mostre que a solução do sistema linear $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$, quando A é invertível e tem decomposição $A = QR$, é

$$\mathbf{x} = R^{-1}Q^t\mathbf{b}$$

- Determine a decomposição QR das matrizes

.....

12. (alternativa de Fredholm) Seja $A \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$, e sejam $L_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ e $L_{A^t} : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ as transformações lineares definidas por $\mathbf{x} \mapsto A\mathbf{x}$ e $\mathbf{y} \mapsto A^t\mathbf{y}$, respectivamente. Então

$\ker(L_A) = \text{im}(L_{A^t})^\perp$	$\text{im}(L_A) = \ker(L_{A^t})^\perp$	$\ker(L_{A^t}) = \text{im}(L_A)^\perp$	$\text{im}(L_{A^t}) = \text{im}(L_A)^\perp$
--	--	--	---

Em particular, o sistema linear $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ admite soluções sse o vetor $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^m$ é ortogonal ao espaço das soluções do “sistema homogêneo adjunto” $A^t\mathbf{y} = \mathbf{0}$.

• ...

13. (quadrados mínimos e regressão linear) Sejam $A \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$ e $B \in \mathbb{R}^m$. Uma *solução de quadrados mínimos* do sistema $AX = B$ (que pode ser inconsistente!) é um vetor $\bar{X} \in \mathbb{R}^n$ que minimiza a soma

$$(\epsilon^1)^2 + (\epsilon^2)^2 + \dots + (\epsilon^m)^2$$

dos quadrados dos “erros” $\epsilon^i := (\sum_j a_j^i \bar{x}^j) - b^i$, ou seja, o quadrado da norma $\|A\bar{X} - B\|^2$ em $\mathbb{R}^m$. Se as colunas de A são linearmente independentes, então a matriz $A^\top A$ é invertível, e a única solução de quadrados mínimos é

$\bar{X} = (A^\top A)^{-1} A^\top B$

- Verifique que $\bar{x} = (\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^n) \in \mathbb{R}^n$ é um mínimo de $\|A\bar{X} - B\|^2$ se $A^\top A\bar{X} = A^\top B$ (calcule as derivadas parciais em ordem aos $\bar{x}^j$'s).
- Mostre que se $A \in \text{Mat}_{m \times n}(\mathbb{R})$ tem característica n então $A^\top A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ também tem característica n , e portanto é invertível.

16 Operadores simétricos, hermiteanos e unitários

DA FARE

1. (**operador transposto**) Seja $(\mathbf{E}, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ um espaço euclidiano de dimensão finita, ou seja $\mathbf{E} \approx \mathbb{R}^n$ e $\langle \cdot, \cdot \rangle$ é uma forma bilinear positiva. O *simétrico* do operador linear $A \in \text{End}(\mathbf{E})$ é o operador $A^\top \in \text{End}(\mathbf{E})$ tal que

$$\langle \mathbf{x}, A\mathbf{y} \rangle = \langle A^\top \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{E}$$

Se $\mathbf{E} \approx \mathbb{R}^n$ munido do produto interno canônico $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_i x_i y_i$, e se $A = (a_{ij})$ é a matriz que representa o operador $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ na base canônica (ou outra base ortonormada), então a matriz do operador simétrico $A^\top : \mathbf{E} \rightarrow \mathbf{E}$ é a matriz “transposta” $A^\top = (a_{ij}^\top)$, definida por $a_{ij}^\top := a_{ji}$.

2. (**operador derivação**) Seja $\mathbf{E} = \{f \in \mathcal{C}^0([a, b], \mathbb{R}) \text{ t.q. } f(a) = f(b) = 0\}$ munido do produto interno $\langle f, g \rangle = \int_a^b f(t)g(t) dt$. Determine o transposto do operador derivação $D : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{E}$, definido por

$$(Df)(t) := f'(t)$$

no domínio $\mathbf{V} = \{f \in \mathcal{C}^1([a, b], \mathbb{R}) \text{ t.q. } f(a) = f(b) = 0\} \subset \mathbf{E}$.

3. (**operadores simétricos**)
4. (**adjunto de um operador**) Seja $\mathbf{H}$ um espaço hermiteano de dimensão finita. O *adjunto* do operador linear $A \in \text{End}(\mathbf{H})$ é o operador $A^* \in \text{End}(\mathbf{H})$ tal que

$$\langle \mathbf{x}, A\mathbf{y} \rangle = \langle A^* \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{H}$$

Se $\mathbf{H} \approx \mathbb{C}^n$ munido do produto hermiteano standard $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_i x_i \bar{y}_i$, e se $A = (a_{ij})$ é a matriz que representa o operador $A : \mathbf{H} \rightarrow \mathbf{H}$ na base canônica (ou outra base ortonormada), então a matriz do operador adjunto $A^* : \mathbf{H} \rightarrow \mathbf{H}$ é a matriz “conjugada transposta” $\overline{A}^\top = (a_{ij}^*)$, definida por $a_{ij}^* = \bar{a}_{ji}$. É imediato verificar que

$$(A^*)^* = A \quad (A+B)^* = A^* + B^* \quad (\lambda A)^* = \bar{\lambda} A^* \quad (AB)^* = B^* A^*$$

- Mostre que $\ker A^* = (\text{im } A)^\perp$ e que $(\ker A^*)^\perp = \text{im } A$.
- Se A é invertível, então $(A^{-1})^* = (A^*)^{-1}$.

5. (**operadores auto-adjuntos**) Um operador linear $A \in \text{End}(\mathbf{H})$ é dito *auto-adjunto* (em inglês *self-adjoint*), ou *hermiteano*, se $A^* = A$, ou seja, se

$$\langle \mathbf{x}, A\mathbf{y} \rangle = \langle A\mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{H}$$

Se $\mathbf{H} \approx \mathbb{C}^n$ é um espaço hermiteano de dimensão finita e se $A = (a_{ij})$ é a matriz que representa o operador A numa base ortonormada, então A é auto-adjunto sse $a_{ij} = \bar{a}_{ji}$.

É imediato ver que se um operador A é auto-adjunto então $\langle A\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle$ é real para todos os $\mathbf{x} \in \mathbf{H}$, pois

$$\langle A\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = \langle \mathbf{x}, A\mathbf{x} \rangle = \overline{\langle A\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle}$$

De fato, um operador é auto-ajunto sse $\langle A\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle$ é real para todos os $\mathbf{x} \in \mathbf{H}$ (em mecânica quântica, $\langle A\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle$ é o “valor médio” do observável A no estado $\mathbf{x}$). ... polarização ... ([La87] pag. 186)

- Um endomorfismo de um espaço euclidiano (i.e. real) é auto-adjunto sse é simétrico, i.e. se a matriz que o representa numa base ortonormada satisfaz $a_{ij} = a_{ji}$.
- Verifique que se A é auto-adjunto e $\mathbf{v} \in \mathbf{H}$ então $\langle \mathbf{v}, A\mathbf{v} \rangle$ é real.
- Cada operador $A \in \text{End}(\mathbf{H})$ pode ser decomposto como soma $A = A_s + iA_a$ de um operador auto-adjunto $A_s := \frac{A+A^*}{2}$ e de um operador hemi-adjunto $A_a := \frac{A-A^*}{2i}$ (ou seja, tal que $(A_a)^* = -A_a$).

- Verifique a *identidade de polarização*

$$\langle A(\mathbf{x} + \mathbf{y}), \mathbf{x} + \mathbf{y} \rangle - \langle A(\mathbf{x} - \mathbf{y}), \mathbf{x} - \mathbf{y} \rangle = 2(\langle A\mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle + \langle A\mathbf{y}, \mathbf{x} \rangle) \quad (8)$$

valida para um operador genérico $A \in \text{End}(\mathbf{H})$. Aplique (8) aos pares de vetores $\mathbf{x}, \mathbf{y}$ e $\mathbf{x}, i\mathbf{y}$, e deduza que que um operador que verifica $\langle A\mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = 0$ para todos os $\mathbf{v} \in \mathbf{H}$ é o operador trivial $A = 0$. Mostre que se $\langle A\mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle$ é real para todos os $\mathbf{v} \in \mathbf{H}$, então $\langle (A - A^*)\mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = 0$ para todos os $\mathbf{v} \in \mathbf{H}$. Deduza que um operador com “valor médio” $\langle A\mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle$ real para todos os $\mathbf{v} \in \mathbf{H}$ é auto-adjunto.

6. (operadores ortogonais/unitários)
7. (operadores unitários) Um endomorfismo $U \in \text{End}(\mathbf{H})$ de um espaço hermiteano $\mathbf{H}$ é *unitário* se preserva o produto interno, i.e. se

$$\langle U\mathbf{x}, U\mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{H}$$

17 Grupos e álgebras de matrizes

DA FARE

1. (**grupo linear geral**) O *grupo linear geral* de grau n é o conjunto $\mathbf{GL}(\mathbb{R}^n) := \text{Aut}(\mathbb{R}^n)$ dos automorfismos de $\mathbb{R}^n$, ou seja, o conjunto das aplicações lineares invertíveis $L_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ (definidas por $\mathbf{x} \mapsto A\mathbf{x}$ onde $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é uma matriz regular e $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ é um vetor coluna) munido da lei de composição $L_A, L_B \mapsto L_A \circ L_B = L_{AB}$. O elemento neutro de $\mathbf{GL}(\mathbb{R}^n)$ é a aplicação identidade $\text{id}_{\mathbb{R}^n} : \mathbf{x} \mapsto \mathbf{x}$. Fixada uma base de $\mathbb{R}^n$, $\mathbf{GL}(\mathbb{R}^n)$ é isomorfo ao grupo

$$\mathbf{GL}(n, \mathbb{R}) := \{A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R}) \text{ t.q. } \det A \neq 0\}$$

das matrizes invertíveis munido da multiplicação $A, B \mapsto AB$. O elemento neutro de $\mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ é a matriz identidade $\mathbf{1}_n$. O *grupo linear geral complexo* é

$$\mathbf{GL}(n, \mathbb{C}) := \{A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{C}) \text{ t.q. } \det A \neq 0\}$$

•

- Verdadeiro ou falso? Dê uma demonstração ou um contra-exemplo.

Se $A \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ e $B \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ então $A + B \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$?

Se $A \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ e $B \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ então $AB \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$?

Se $A \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ e $AB \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ então $B \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$?

2. (**grupo de Galilei**)
3. (**forma canônica de Jordan**) Toda matriz real $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é semelhante a uma matriz

$$U^{-1}AU = \begin{pmatrix} P_1 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & P_2 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & P_3 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

onde as matrizes quadradas P_j podem ser: uma matriz 1×1

$$P_j = \lambda_j,$$

a matriz 2×2

$$\begin{pmatrix} r_j & s_j \\ -s_j & r_j \end{pmatrix},$$

ou uma matriz $n_j \times n_j$

$$\begin{pmatrix} \mu_j & 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \end{pmatrix}$$

4. (**exponencial**) O *exponencial* da matriz quadrada $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ é

$$e^A = \exp(A) := \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} A^n = 1 + A + \frac{1}{2!} A^2 + \frac{1}{3!} A^3 + \dots$$

- Verifique que, se $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, a família $(G_t = e^{tA})_{t \in \mathbb{R}}$ é um subgrupo a um parâmetro de $\mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ (ou seja, $G_0 = \mathbf{1}$ e $G_t G_s = G_{t+s}$).
- Verifique que, se $U \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R})$ e $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, então

$$\exp(U^{-1}AU) = U^{-1} \exp(A)U$$

- Mostre que

$$\det(e^A) = e^{\text{tr}A}$$

5. (grupo linear especial) O grupo linear especial é o grupo

$$\mathbf{SL}(n, \mathbb{R}) := \{A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R}) \text{ t.q. } \det A = 1\}$$

das matrizes invertíveis $n \times n$ com determinante 1.

6. (grupo ortogonal) O grupo ortogonal $\mathbf{O}(\mathbb{R}^n)$ é o grupo dos automorfismos $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ que preservam o produto escalar euclidiano de $\mathbb{R}^n$, ou seja, tais que $\langle L(\mathbf{x}), L(\mathbf{y}) \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ para todos os $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$. A transformação $L_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, definida por $\mathbf{x} \mapsto A\mathbf{x}$ onde $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ é um vetor coluna e $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, é ortogonal se $\langle A\mathbf{x}, A\mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$, e portanto se $A^\top A = \mathbf{1}_n$. Fixada uma base de $\mathbb{R}^n$, $\mathbf{O}(\mathbb{R}^n)$ é isomorfo ao grupo

$$\mathbf{O}(n, \mathbb{R}) := \{A \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{R}) \text{ t.q. } A^\top A = \mathbf{1}_n\}$$

das matrizes ortogonais. Se $\langle \cdot, \cdot \rangle$ denota o produto escalar euclidiano de $\mathbb{R}^n$ e $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, então $\mathbf{x} \cdot A\mathbf{y} = A^\top \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}$. Portanto, se A é ortogonal então

$$\|A\mathbf{x}\|^2 = \|\mathbf{x}\|^2 \quad \text{e} \quad A\mathbf{x} \cdot A\mathbf{y} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}$$

Ou seja, o automorfismo linear definido por uma matriz ortogonal preserva as normas dos vetores e os ângulos entre os vetores.

O grupo ortogonal complexo é

$$\mathbf{O}(n, \mathbb{C}) := \{A \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{C}) \text{ t.q. } A^\top A = \mathbf{1}_n\}$$

- Se $\langle \cdot, \cdot \rangle$ denota o produto escalar euclidiano de $\mathbb{R}^n$ e $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, então

$$\langle \mathbf{x}, A\mathbf{y} \rangle = \langle A^\top \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$$

- Mostre que o determinante de uma matriz $A \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ é ± 1 .
- Determine $\mathbf{O}(2, \mathbb{R})$.
- Verdadeiro ou falso? Dê uma demonstração ou um contra-exemplo.

Se $A \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ e $B \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ então $A - B \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$?

Se $A \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ então $A^{-1} \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$?

Se $A \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ e $AB \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ então $B \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$?

7. (rotações no plano) $\mathbf{SO}(2) \approx U(1)$.

$$R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

8. (rotações no espaço 3-dimensional) $\mathbf{SO}(3)$

ângulos de Euler

9. (precession, nutation and intrinsic rotation of the Earth)

10. (grupo simplético) A forma simplética canônica em $\mathbb{R}^{2n}$ é a forma bilinear e anti-simétrica $\omega : \mathbb{R}^{2n} \times \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}$ definida por

$$\omega((p, q), (p', q')) = \sum_{i=1}^n (p'_i q_i - p_i q'_i)$$

onde usamos a notação $\mathbb{R}^{2n} \ni z = (p, q)$ com $p, q \in \mathbb{R}^n$. Se $J_n \in \text{Mat}_{2n \times 2n}(\mathbb{R})$ denota a matriz

$$J_n = \begin{pmatrix} 0 & -\mathbf{1}_n \\ \mathbf{1}_n & 0 \end{pmatrix}$$

então a forma simplética é

$$\omega(z, z') = \langle z J_n, z' \rangle$$

O grupo simplético $\mathbf{Sp}(n, \mathbb{R})$ é o grupo dos automorfismos $L : \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n}$ que preservam a forma simplética ω , ou seja, tais que $\omega(Lz, Lz') = \omega(z, z')$ para todos os $z, z' \in \mathbb{R}^{2n}$.

$$\mathbf{Sp}(n, \mathbb{R}) := \{A \in \mathbf{GL}(2n, \mathbb{R}) \text{ t.q. } A^\top J_n A = J_n\}$$

- Mostre que

$$S = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$$

com $A, B, C, D \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, é simplética sse

$$C^\top A = A^\top C \quad A^\top D - C^\top B = \mathbf{1}_n \quad D^\top B = B^\top D$$

- Mostre que

$$\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} D^\top & -B^\top \\ -C^\top & A^\top \end{pmatrix}$$

11. (**grupo unitário**) O grupo unitário $\mathbf{U}(\mathbb{C}^n)$ é o grupo dos automorfismos $L : \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$ que preservam o produto hermiteano de $\mathbb{C}^n$, ou seja, tais que $\langle L(\mathbf{x}), L(\mathbf{y}) \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ para todos os $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{C}^n$. A transformação $L_A : \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$, definida por $\mathbf{x} \mapsto A\mathbf{x}$ onde $\mathbf{x} \in \mathbb{C}^n$ é um vetor coluna e $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{C})$, é ortogonal se $\langle A\mathbf{x}, A\mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{C}^n$, e portanto se $A^*A = \mathbf{1}_n$. Fixada uma base de $\mathbb{C}^n$, $\mathbf{U}(\mathbb{C}^n)$ é isomorfo ao grupo

$$\mathbf{U}(n) := \{A \in \mathbf{GL}(n, \mathbb{C}) \text{ t.q. } A^*A = \mathbf{1}_n\}$$

12. (**conformal maps and Möbius group**) A 2×2 non-singular complex matrix

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbf{GL}(2, \mathbb{C})$$

defines a linear fractional transformation

$$z \mapsto T_A(z) := \frac{az + b}{cz + d}$$

which is a bijection of the *Riemann sphere* $\overline{\mathbb{C}} := \mathbb{C} \cup \{\infty\}$ onto itself, provided we define $T_A(-d/c) = \infty$ and $T_A(\infty) = a/b$.

The real line $\mathbb{R} \subset \mathbb{C}$, as well as the upper half-plane $\mathbf{H} := \{z \in \mathbb{C} \text{ with } \Im(z) > 0\}$ are preserved under linear fractional transformations with real coefficients, i.e. $\mathbf{GL}(2, \mathbb{R}) \subset \mathbf{GL}(2, \mathbb{C})$.

17

13. (**grupo/transformações de Lorentz**) O espaço-tempo de Minkowski é o produto cartesiano $\mathbf{M} = \mathbb{R} \times \mathbb{R}^3$ munido da *métrica de Minkowski*, a métrica pseudo-euclidiana definida por

$$\langle (t, x, y, z), (t', x', y', z') \rangle := c^2 tt' - xx' - yy' - zz'$$

onde $c > 0$ denota a “velocidade da luz”. A (pseudo)-norma do vetor $\mathbf{v} = (t, x, y, z)$ é portanto

$$\|\mathbf{v}\|^2 = c^2 t^2 - x^2 - y^2 - z^2.$$

Um vetor/ponto $\mathbf{v} = (t, x, y, z)$ é de *tipo tempo* se $\|\mathbf{v}\| > 0$, de *tipo espaço* se $\|\mathbf{v}\| < 0$, e de *tipo luz*, ou *nulo*, se $\|\mathbf{v}\| = 0$.

O grupo das isometrias de $\mathbf{M}$ é chamado *grupo de Poincaré*. Os isometrias do grupo de Poincaré que preservam a origem formam o *grupo de Lorentz* $\mathbf{O}(1, 3)$

$$\begin{aligned} x' &= \frac{x - vt}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \\ t' &= \frac{t - vx/c^2}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \end{aligned}$$

¹⁷Felix Klein, Über die Transformation der elliptischen Funktionen und die Auflösung der Gleichungen fünften Grades, *Math. Annalen* **14** (1878/79), 13-75 (in Oeuvres, Tome 3)

A transformação linear que envia (x, t) em (x', t') é definida pela matriz

$$L_v = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} & \frac{-v}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \\ \frac{-v/c^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} & \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \end{pmatrix}$$

O grupo de Lorenz bidimensional é o grupo

$$\mathbf{O}(1, 1) := \{L_v \text{ com } |v| < c\}$$

- Verifique que $L_0 = \mathbf{1}$.
- Verifique a lei de composição $L_u L_v = L_w$, onde

$$w = \frac{u + v}{1 + uv/c^2}$$

(e verifique que se $|u| < c$ e $|v| < c$ então também $|w| < c$).

14. (matrizes de Pauli) As matrizes de Pauli são as matrizes complexas

$$\sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad \sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

- Verifique que as matrizes de Pauli geram a álgebra $\text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{C})$.
- Verifique que

$$\det \sigma_i = -1 \quad \text{e} \quad \text{tr} \sigma_i = 0 \quad \forall i = 1, 2, 3$$

e que

$$\sigma_1^2 = \sigma_2^2 = \sigma_3^2 = -i\sigma_1\sigma_2\sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- Determine os valores próprios das matrizes de Pauli.

15. (matrizes de Dirac) As matrizes de Dirac são as matrizes $\gamma^\mu \in \text{Mat}_{4 \times 4}(\mathbb{R})$, com $\mu = 0, 1, 2, 3$, definidas por

$$\gamma^0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}, \quad \gamma^1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\gamma^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -i \\ 0 & 0 & i & 0 \\ 0 & i & 0 & 0 \\ -i & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \gamma^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

- Verifique que o anticomutator¹⁸

$$\{\gamma^\mu, \gamma^\nu\} = 2\eta^{\mu\nu} \mathbf{1}_4$$

onde $\eta^{\mu\nu}$ é a métrica de Minkowski com assinatura $(+ - - -)$.

16. (campo eletromagnético) O produto vetorial no espaço 3-dimensional $\mathbb{R}^3$, assim como os campos elétrico $\mathbf{E} = (E_x, E_y, E_z) = \nabla\phi$ e magnético $\mathbf{B} = (B_x, B_y, B_z) = \nabla \times \mathbf{A}$, são ilusões não-relativísticas. Os verdadeiros objetos físicos, que vivem no espaço-tempo $\mathbb{R} \times \mathbb{R}^3$ de coordenadas $(x^0, x^1, x^2, x^3) := (ct, x, y, z)$, são o campo eletromagnético $F_{\alpha\beta}$ e o 4-potencial A_α , invariantes pelas transformações de Lorenz da relatividade restrita. O campo eletromagnético é o 4-tensor (em unidades em que $c = 1$)

$$(F_{\alpha\beta}) = \begin{pmatrix} 0 & E_x & E_y & E_z \\ -E_x & 0 & -B_z & B_y \\ -E_y & B_z & 0 & -B_x \\ -E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix}$$

¹⁸ $\{A, B\} = AB + BA$

definido por

$$F_{\alpha\beta} := \partial_\alpha A_\beta - \partial_\beta A_\alpha$$

onde o 4-potencial é

$$A := (\phi, -\mathbf{A})$$

Se $J^\alpha = (\rho, \mathbf{J})$ denota a 4-corrente, então as leis de Gauss e Ampère e as leis de Gauss e Faraday

$$\frac{\partial F^{\alpha\beta}}{\partial x^\alpha} = \mu_0 J^\beta \quad \epsilon^{\alpha\beta\gamma\delta} \frac{\partial F_{\alpha\beta}}{\partial x^\gamma} = 0$$

onde $\epsilon^{\alpha\beta\gamma\delta}$ é o símbolo de Levi-Civita (igual a zero se dois índices são iguais, e igual a ± 1 dependendo da paridade da permutação $\alpha\beta\gamma\delta$).

18 Teorema espectral

1. (valores e vetores próprios de operadores simétricos ou auto-ajuntos) Seja $A \in \text{End}(\mathbf{H})$ um operador auto-adjunto do espaço hermiteano $\mathbf{H}$. Os valores próprios de A são reais. De fato, se $A\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$ então

$$\lambda \|\mathbf{v}\|^2 = \langle \lambda\mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = \langle A\mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{v}, A\mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{v}, \lambda\mathbf{v} \rangle = \bar{\lambda} \|\mathbf{v}\|^2,$$

donde, sendo $\|\mathbf{v}\| \neq 0$, $\lambda = \bar{\lambda}$. Vetores próprios com valores próprios distintos são ortogonais. De fato, se $A\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$ e $A\mathbf{w} = \mu\mathbf{w}$ então

$$\langle A\mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle = \langle \mathbf{v}, A\mathbf{w} \rangle \quad \Rightarrow \quad (\lambda - \mu) \langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle = 0.$$

Portanto, $\lambda \neq \mu$ implica $\langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle = 0$.

- Dê exemplos de matrizes com valores próprios reais que não sejam auto-adjuntas.
2. (operadores de Sturm-Liouville) Seja $\mathbf{E} = \mathcal{C}([a, b], \mathbb{R})$ munido do produto interno $\langle f, g \rangle = \int_a^b f(t)g(t) dt$. Sejam $p(t) \in \mathcal{C}^1([a, b], \mathbb{R})$ e $q(t) \in \mathcal{C}([a, b], \mathbb{R})$, e seja

$$\mathbf{V} = \{f(t) \in \mathcal{C}^2([a, b], \mathbb{R}) \text{ t.q. } p(a)f(a) = p(b)f(b) = 0\}.$$

O operador de Sturm-Liouville (associado a p e q no intervalo $[a, b]$) é $A : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{E}$, definido por

$$Af := (pf')' + qf$$

Por exemplo, se $q = 0$ e $p = 1$, então o operador de Sturm-Liouville é o Laplaciano $\Delta f := f''$.

- Mostre que o operador de Sturm-Liouville é simétrico. Determine valores e vetores próprios do Laplaciano Δ no espaço $\mathbf{E} = \{f \in \mathcal{C}^2([0, \pi], \mathbb{R}) \text{ t.q. } f(0) = f(\pi) = 0\}$ munido do produto interno $\langle f, g \rangle = \int_a^b f(t)g(t) dt$.
3. (quociente de Rayleigh) Seja $A \in \text{End}(\mathbf{E})$ um operador simétrico do espaço euclidiano de dimensão finita $\mathbf{E} \approx \mathbb{R}^n$, definido numa base ortonormada (e.g. a base canónica) pela matriz simétrica $A = (a_{ij}) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$, e seja

$$Q_A(\mathbf{x}) := \mathbf{x} \cdot A\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n a_{ij} x^i x^j$$

a forma quadrática associada. Os extremos da forma quadrática Q_A na esfera unitária $\mathbb{S}^{n-1} := \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } \|\mathbf{x}\|^2 = 1\}$ são atingidos nos pontos onde o gradiente de $Q_A(\mathbf{x})$ é proporcional ao gradiente de $\|\mathbf{x}\|^2$, ou seja nos pontos onde existe $\lambda \in \mathbb{R}$ tal que $A\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$. Em particular, um ponto $\mathbf{x} \in \mathbb{S}^{n-1}$ onde Q_A é máximo/mínimo é um vetor próprio de A com valor próprio λ , e este valor próprio é o maior/menor dos valores próprios de A . Em particular, uma matriz real/operador simétrica/o admite pelo menos um valor próprio (pois a esfera é compacta, e a função Q_A é contínua).

O quociente de Rayleigh da matriz/operador A é a função

$$R_A(\mathbf{x}) := \frac{Q_A(\mathbf{x})}{\|\mathbf{x}\|^2} = \frac{\mathbf{x} \cdot A\mathbf{x}}{\mathbf{x} \cdot \mathbf{x}}$$

definida em $\mathbb{R}^n \setminus \{0\}$.

- Use os multiplicadores de Lagrange para determinar os extremos locais de Q_A na esfera unitária.
- Em alternativa (se não sabe o que são os multiplicadores de Lagrange), assuma que $\mathbf{x} \in \mathbb{S}^{n-1}$ é um extremo local de Q_A na esfera unitária. Os “equadores” que passam por $\mathbf{x}$ são os caminhos $\mathbf{r}(t) = \cos(t)\mathbf{x} + \sin(t)\mathbf{v} \in \mathbb{S}^{n-1}$, onde $\mathbf{v}$ é um vetor unitário do hiperplano $\mathbf{x}^\perp$ (observe que $\mathbf{x} + \mathbf{x}^\perp$ é o plano tangente à esfera unitária no ponto $\mathbf{x}$). Calcule a derivada da função $t \mapsto f(t) := Q_A(\mathbf{r}(t))$ no instante $t = 0$ (usando a simetria de A). Mostre que se $\mathbf{x}$ é um extremo local, então a derivada $f'(0)$ é igual a zero para todos os $\mathbf{v} \in \mathbf{x}^\perp$, e isto implica que $A\mathbf{x}$ é proporcional a $\mathbf{x}$. Deduza que $\mathbf{x}$ é um vetor próprio de A .

- Mostre que o quociente de Rayleigh $R_A(\mathbf{x})$ de um vetor próprio $\mathbf{x}$ é igual ao valor próprio associado λ .
 - Deduza que o quociente de Rayleigh atinge máximo e mínimo, e que estes valores são o maior e o menor valor próprio de A , respetivamente.
4. (teorema espectral para operadores simétrico) Seja $A \in \text{End}(\mathbf{E})$ um operador simétrico do espaço euclidiano de dimensão finita $\mathbf{E} \approx \mathbb{R}^n$. O *teorema espectral* afirma que existe uma base ortonormada $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ de $\mathbf{E}$ formada por vetores próprios de A , com valores próprios reais $\lambda_1, \dots, \lambda_n$, respetivamente. Em particular, existe uma matriz ortogonal $O \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ tal que

$$A = O^\top \Lambda O.$$

onde Λ é a matriz diagonal $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$.

5. (teorema espectral para operadores auto-adjuntos) Seja $A \in \text{End}(\mathbf{H})$ um operador auto-adjunto do espaço hermiteano de dimensão finita $\mathbf{H} \approx \mathbb{C}^n$ (ou um operador simétrico do espaço euclidiano de dimensão finita $\mathbf{E} \approx \mathbb{R}^n$). O *teorema espectral* afirma que existe uma base ortonormada $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ de $\mathbf{H}$ formada por vetores próprios de A , com valores próprios reais $\lambda_1, \dots, \lambda_n$, respetivamente. Em particular, existe uma matriz unitária $U \in \mathbf{U}(n, \mathbb{C})$ tal que

$$A = U^* \Lambda U.$$

onde Λ é a matriz diagonal $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$. Se P_λ denota a projeção ortogonal de $\mathbf{H}$ sobre o espaço próprio $\mathbf{V}_\lambda \subset \mathbf{H}$, então $A = \sum_{\lambda \in \sigma(A)} \lambda P_\lambda$.

De fato, pelo teorema fundamental da álgebra, o polinómio caraterístico $p(\lambda) = \det(A - \lambda)$ da matriz que representa um operador auto-adjunto (num espaço hermiteano de dimensão finita) possui (pelo menos) uma raiz λ , e portanto o operador A admite um vetor próprio $\mathbf{v}$ com valor próprio real λ . Mas o espaço ortogonal $[\mathbf{v}]^\perp \approx \mathbb{C}^{n-1}$ é um subespaço invariante de A . O teorema espectral segue por indução finita, sendo trivial num espaço hermitiano de dimensão um $\mathbf{H} \approx \mathbb{C}$.

- Verifique que um operador auto-adjunto A num espaço hermitiano de dimensão um $\mathbf{H} \approx \mathbb{C}$ é $\mathbf{v} \mapsto A\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$ para algum valor próprio $\lambda \in \mathbb{R}$.
 - Seja $\mathbf{v}$ um vetor próprio do operador auto-adjunto A . Mostre que $[\mathbf{v}]^\perp$ é um subespaço invariante de A .
 - Mostre que as potências de $A = \sum_{\lambda \in \sigma(A)} \lambda P_\lambda$ são $A^n = \sum_{\lambda \in \sigma(A)} \lambda^n P_\lambda$. Em geral, se $f(x)$ é uma função analítica, podemos definir o operador $f(A) := \sum_{\lambda \in \sigma(A)} f(\lambda) P_\lambda$.
6. (teorema min-max) Seja $A \in \text{End}(\mathbf{H})$ um operador auto-adjunto do espaço hermiteano de dimensão finita $\mathbf{H} \approx \mathbb{C}^n$ (ou um operador simétrico do espaço euclidiano de dimensão finita $\mathbf{E} \approx \mathbb{R}^n$). O *quociente de Rayleigh-Ritz* é a função $R_A : \mathbf{H} \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}$ definida por

$$R_A(\mathbf{x}) := \frac{\langle \mathbf{x}, A\mathbf{x} \rangle}{\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle}$$

Se $\lambda_1 \leq \dots \leq \lambda_k \leq \dots \leq \lambda_n$ são os valores próprios de A , então

$$\lambda_k = \min_{\dim V=k} \max_{0 \neq \mathbf{x} \in V} R_A(\mathbf{x})$$

e

$$\lambda_k = \max_{\dim V=n-k+1} \min_{0 \neq \mathbf{x} \in V} R_A(\mathbf{x})$$

Em particular, $\lambda_1 \leq R_A(\mathbf{x}) \leq \lambda_n$, e os dois limites são atingidos.

•

7. (Laplaciano) O Laplaciano de uma função real de uma variável real $f(x)$ é

$$(\Delta f)(x) := f''(x)$$

Seja $\mathbf{V} = \{f \in C^\infty([0, \pi], \mathbb{R}) \text{ t.q. } f(0) = f(\pi) = 0\}$ (o espaço dos deslocamentos transversais de uma “corda vibrante”). Os valores próprios do Laplaciano $\Delta : \mathbf{V} \rightarrow \mathbf{V}$ são $\lambda_n = -n^2$, com $n = 1, 2, 3, \dots$, e as correspondentes funções próprias são (por exemplo)

$$\mathbf{v}_n(x) = \sin(nx).$$

- Mostre que o Laplaciano $-\Delta$, no espaço $\mathbf{V}$ munido do produto escalar euclidiano $\langle f, g \rangle := \int_0^\pi f(x)g(x)dx$, é positivo, ou seja,

$$\langle -\Delta f, f \rangle > 0$$

para toda $f \in \mathbf{V}$ diferente de 0. De fato, integrando por partes e usando as condições de fronteira $f(0) = f(\pi) = 0$,

$$\langle -\Delta f, f \rangle = \langle \nabla f, \nabla f \rangle = \|\nabla f\|^2,$$

8. (equação de Schrödinger estacionária) Considere a equação de Schrödinger estacionária

$$-\frac{\hbar^2}{2m}\Delta\psi = E\psi$$

para a função de onda $\psi(x)$ de uma partícula livre, onde m é a massa da partícula, e $\hbar = h/2\pi$ é a constante de Planck reduzida ($\hbar \simeq 6.262 \cdot 10^{-34}$ J.s).

- Determine para quais valores E da energia existem soluções não triviais da equação no intervalo $x \in [0, \ell]$ com condições de fronteira $\psi(0) = 0$ e $\psi(\ell) = 0$ (partícula numa caixa).
9. (teorema espectral para operadores normais) Seja $\mathbf{H} \approx \mathbb{C}^n$ um espaço hermiteano de dimensão finita. Um operador linear $N \in \text{End}(\mathbf{H})$ é dito *normal* se comuta com o próprio adjunto, i.e. se $N^*N = NN^*$. Um operador normal admite uma base (ortonormada) $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ de vetores próprios.
- Mostre que N é normal sse N^* é normal.
 - Mostre que N é normal sse $\|N\mathbf{v}\| = \|N^*\mathbf{v}\|$ para todos os vetores $\mathbf{v} \in \mathbf{H}$.
10. (lema de Schur) Seja $A \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{C})$. Existe uma matriz unitária $U \in \mathbf{U}(n, \mathbb{C})$ tal que

$$A = U^*T^+U$$

onde $T^+ \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{C})$ é uma matriz triangular superior.

11. (frequências próprias) Numa vizinhança de um mínimo local não degenerado (que podemos assumir ser a origem do sistema de coordenadas), a energia potencial pode ser aproximada por uma forma quadrática definida positiva $U(\mathbf{x}) \simeq \sum_{i,j=1}^3 Q_{ij}x_ix_j$, onde $(Q_{ij}) := (\partial^2 U / \partial x_i \partial x_j(0))$ é a matriz jacobiana de U calculada na origem. Numa base $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3$ que diagonaliza Q , a equação de Newton $m\ddot{\mathbf{r}} = -\nabla U$ fica decomposta nas 3 equações

$$m\ddot{y}_i = -\omega_i^2 y_i \quad i = 1, 2, 3$$

onde $\mathbf{r} = y_1\mathbf{e}_1 + y_2\mathbf{e}_2 + y_3\mathbf{e}_3$, e $\lambda_i := \omega_i^2 > 0$ denotam os autovalores de Q . As trajetórias são combinações lineares de 3 osciladores harmônicos

$$\mathbf{r}(t) = A_1 \sin(\omega_1 t + \phi_1) \mathbf{e}_1 + A_2 \sin(\omega_2 t + \phi_2) \mathbf{e}_2 + A_3 \sin(\omega_3 t + \phi_3) \mathbf{e}_3$$

com amplitudes A_i e fases iniciais ϕ_i . Os movimentos são periódicos ou quase-periódicos, dependendo se as frequências próprias ω_1, ω_2 e ω_3 são racionalmente dependentes ou não.

12. (tensor de inércia e eixos principais) A energia cinética de rotação de um corpo rígido é

$$E = \frac{1}{2} \langle \omega, I\omega \rangle$$

onde ω é a velocidade angular e I é o *tensor de inércia*, uma matriz simétrica (e positiva). Pelo teorema espectral existe um referencial em que o tensor de inércia é diagonal. Os vetores próprios são os “eixos principais”, e os valores próprios são os momentos de inércia principais.

13. (observáveis em mecânica quântica) O espaço dos estados de uma partícula quântica (não relativística) é um espaço projetivo $\mathbb{P}\mathbf{H} := (\mathbf{H} \setminus \{0\})/\mathbb{C}^*$ de um espaço de Hilbert $\mathbf{H}$ (de dimensão infinita). Os observáveis são operadores auto-adjuntos A , cujos vetores próprios $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots$ formam uma base de $\mathbf{H}$. Os valores próprios $\lambda_1, \lambda_2, \dots$ são os possíveis resultados das observações. O valor esperado da observação do observável A no estado unitário $\mathbf{v}$ (i.e. $\|\mathbf{v}\|^2 = 1$) é dado por

$$\langle \mathbf{v}, A\mathbf{v} \rangle = \sum_n \lambda_n |v_n|^2$$

se $\mathbf{v} = \sum_n v_n \mathbf{e}_n$, onde os $v_n := \langle \mathbf{v}, \mathbf{e}_n \rangle$ são os coeficientes de Fourier de $\mathbf{v}$ relativamente à base dos vetores próprios.

19 Formas quadráticas e cónicas

DA FARE

1. (formas quadráticas) Uma *forma quadrática* definida no espaço vetorial real $\mathbf{V}$ é uma função $Q : \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{R}$ tal que
 $Q(\mathbf{v}) = S(\mathbf{v}, \mathbf{v})$ onde $S : \mathbf{V} \times \mathbf{V} \rightarrow \mathbb{R}$ é uma forma bilinear simétrica.
2. (diagonalização de Jacobi e lei de inércia de Sylvester) Se $Q(\mathbf{v}) = \langle S\mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle$ é uma forma quadrática no espaço vetorial de dimensão finita $\mathbf{V} \approx \mathbb{R}^n$, então, pelo teorema espectral, existe uma matriz ortogonal $O \in \mathbf{O}(n, \mathbb{R})$ tal que

$$O^\top S O = \Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$$

com valores próprios $\lambda_k \in \mathbb{R}$, e portanto uma base ortonormada na qual

$$Q(\mathbf{v}) = \lambda_1 v_1^2 + \lambda_2 v_2^2 + \dots + \lambda_n v_n^2.$$

Uma mudança de coordenadas não necessariamente ortogonal pode ainda transformar a matriz Λ numa matriz diagonal com valores próprios 0 ou ± 1 . Assim, existe uma base (não necessariamente ortonormal!) na qual

$$Q(\mathbf{v}) = (v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_{n_+}^2) - (v_{n_++1}^2 + v_{n_++2}^2 + \dots + v_{n_++n_-}^2)$$

As dimensões $n_\pm$ e $n - (n_+ + n_-)$ são uns invariantes da forma quadrática.

3. (pseudo-métrica de Minkowsky)

$$ds^2 = c^2 dt^2 - (dx^2 + dy^2 + dz^2)$$

4. (cónicas)
5. (órbitas keplerianas) Kepler problem consists in solving the Newton equation

$$\ddot{\mathbf{r}} + k\mathbf{r}/\|\mathbf{r}\|^3 = 0$$

Hodograph and Hamilton's theorem

6. (Hooke's law) The complex Hooke's law is the Newton equation

$$\ddot{z} = -z$$

for a moving point in the complex plane. Its general solution is a linear combination

$$z(t) = \rho_+ e^{it} + \rho_- e^{-it} = (\rho_+ + \rho_-) \cos(t) + i(\rho_+ - \rho_-) \sin(t)$$

of the two fundamental solutions $e^{\pm it}$, for some real parameters $\rho_\pm$. The orbit is an ellipse centered at 0 with foci $\pm 2\sqrt{\rho_+ \rho_-}$.

7. (Kepler & Hooke) If the complex number w describes a circle of radius $r > 1$, then $z = w + 1/w$ describes an ellipse centered at 0 with foci ± 2 and semi-axes $\ell_\pm = r \pm 1/r$. The square $Z = z^2 = w^2 + 1/w^2 + 2$ describes an ellipse with a focus at 0, ¹⁹

¹⁹V.I. Arnold, *Huyghens & Barrow, Newton & Hooke*, Birkhäuser, 1990.

20 Matrizes positivas e teorema de Perron-Frobenius

1. **(positive matrices and Perron-Frobenius theorem)** A square matrix $A = (a_{ij}) \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{R})$ is *positive* (or *nonnegative*) if all its entries are positive (or nonnegative), i.e. $a_{ij} > 0$ (or $a_{ij} \geq 0$).
2. **(matrizes/cadeias de Markov)** Uma *cadeia de Markov* com espaço dos estados finito é uma sucessão de variáveis aleatórias (i.e. um processo estocástico com tempo discreto) $(X_k)_{k \in \mathbb{N}}$ com valores num espaço finito, e.g. $X_k \in \{1, 2, \dots, n\}$, tal que “o futuro, dado o presente, é independente do passado”, ou seja, tal que

$$\mathbb{P}\{X_{n+1} = i \mid X_0 = i_0, X_1 = i_1, \dots, X_{n-1} = i_{n-1}, X_n = i_n\} = \mathbb{P}\{X_{n+1} = i \mid X_n = i_n\}$$

As leis das X_k são portanto determinadas pela lei inicial e pela *matriz de transição*

$$P = (p_{ij}) = \begin{pmatrix} p_{11} & p_{12} & \dots & p_{1n} \\ p_{21} & p_{22} & \dots & p_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ p_{n1} & p_{n2} & \dots & p_{nn} \end{pmatrix} \quad 0 \leq p_{ij} \leq 1 \quad \sum_{j=1}^n p_{ij} = 1$$

definida por $p_{ij} = \mathbb{P}\{X_{k+1} = j \mid X_k = i\}$. De fato, se $\pi = (p_1, p_2, \dots, p_n)$ é a lei inicial, i.e. $\mathbb{P}\{X_0 = i\} = p_i$, então a lei de X_k é dada por $P^k \pi$, ou seja, $\mathbb{P}\{X_k = i\} = \sum_j (P^k)_{ij} \pi_j$. Uma lei $\pi \in \Delta_{n-1} \subset \mathbb{R}^n$ é *invariante*, ou seja, é um *estado estacionário*, se

$$P\pi = \pi$$

ou seja, se é um vetor próprio com valor próprio 1. O *teorema de Perron-Frobenius* afirma que

3. **(discrete Laplacian)**
spectral gap

DA SCRIVERE

DA SCRIVERE

Referências

- [Ap69] T.M. Apostol, *Calculus*, John Wiley & Sons, 1969 [*Cálculo*, Editora Reverté, 1999].
- [Ar85] V.I. Arnold, *Equações diferenciais ordinárias*, MIR, 1985.
- [Ar89] V.I. Arnold, *Metodi geometrici della teoria delle equazioni differenziali ordinarie*, Editori Riuniti - MIR, 1989.
- [Ba77] F. Banino, *Geometria per fisici*, Feltrinelli, 1977.
- [Bo89] N. Bourbaki, *Elements of Mathematics, Algebra I*, Springer, 1989.
- [BR98] T.S. Blyth and E.F. Robertson, *Basic Linear Algebra*, McGraw Hill, 1998.
- [Go96] R. Godement, *Cours d'algèbre* (Troisième édition mise à jour), Hermann Éditeurs, 1996.
- [Ha58] P.R. Halmos, *Finite dimensional vector spaces*, Van Nostrand, 1958.
- [KKR62] C. Kittel, W.D. Knight and M.A. Ruderman, *Berkeley Physics*, McGraw-Hill, 1962.
- [La87] S. Lang, *Linear Algebra*, Third Edition, UTM Springer, 1987.
- [La97] S. Lang, *Introduction to Linear Algebra*, Second Edition, UTM Springer, 1997.
- [LL78] L.D. Landau e E.M. Lifshitz, *Mecânica*, MIR, 1978.
- [Me00] C.D. Meyer, *Matrix Analysis and Applied Linear Algebra*, SIAM, 2000.
- [MB99] S. MacLane and G. Birkhoff, *Algebra (Third Edition)*, AMS Chelsea Publishing, 1999.
- [RHB06] K.F. Riley, M.P. Hobson and S.J. Bence, *Mathematical Methods for Physics and Engineering*, Cambridge University Press, 2006.
- [Se89] E. Sernesi, *Geometria 1*, Bollati Boringhieri, 1989.
- [St98] G. Strang, *Linear Algebra and its Applications*, Hartcourt Brace Jonovich Publishers, 1998.
- [St09] G. Strang, *Introduction to Linear Algebra*, fourth edition, Wellesley-Cambridge Press and SIAM 2009.
<http://math.mit.edu/linearalgebra/> , MIT Linear Algebra Lectures
- [Wa91] B.L. van der Waerden, *Algebra*, Springer, 1991 [*Moderne Algebra*, 1930-1931].
- [We52] H. Weyl, *Space Time Matter*, Dover, 1952 [*Raum Zeit Materie*, 1921].