

MT402 - Matrizes - SEM. I / 2006  
 Profa. Véra Lucia da Rocha Lopes  
 EXERCÍCIOS V - Matrizes de projeção . Fatorações QR: 12/04/2006

1. Prove que, se  $P$  é um projetor ortogonal, então  $I - 2P$  é unitário. Dê uma interpretação geométrica.
2. Seja  $E$  a matriz  $m \times m$  tal que  $Ex = \frac{x + Fx}{2}$ , onde  $F$  é a matriz  $m \times m$  que leva o vetor  $[x_1; x_2; \dots; x_m]$  no vetor  $[x_m; \dots; x_1]$ .
  - (a) O que a atuação da matriz  $E$  faz com um vetor  $x \in \mathbb{R}^m$ ?
  - (b)  $E$  é um projetor ortogonal?
  - (c) Exiba os elementos da matriz  $E$ .
3. Para cada uma das matrizes a seguir:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix},$$

- (a) Qual é a matriz de projeção  $P$  sobre  $\text{Im}(A)$  e sobre  $\text{Im}(B)$ ?
- (b) Qual é a imagem de  $v = [1; 2; 3]$  sob  $P$  em ambos os casos?
- (c) Determine uma fatoração  $QR$  completa e uma fatoração  $\hat{Q}\hat{R}$  tanto de  $A$  quanto de  $B$ .
4. Seja  $P$  um projetor não nulo. Mostre que  $\|P\|_2 \geq 1$ , valendo a igualdade  $\Leftrightarrow P$  for um projetor ortogonal.
5. Seja  $P \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Prove se verdadeira ou dê um contra-exemplo se falsa, cada uma das afirmações a seguir:
  - (a) Se  $\mathbb{R}^n = N(P) \oplus \text{Im}(P)$ , ento  $P$  é uma projeção .
  - (b) Se  $\mathbb{R}^n = N(P) + \text{Im}(P)$ , ento  $P$  é uma projeção .
  - (c) Se  $P$  é uma projeção , então  $I - P$  também é uma projeção .
  - (d) Se  $P$  é uma projeção , então  $\text{Im}(P) = N(I - P)$  e  $\text{Im}(I - P) = N(P)$ .
6. Se  $\text{Im}(I - P) = N(P)$ , prove que  $P$  é uma projeção .
7. Seja  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Prove que  $\mathbb{R}^n = \text{Im}(A) \oplus N(A)$  se, e somente se  $N(A) = N(A^2)$ .

8. Sejam  $P, Q \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Prove que as seguintes afirmações são equivalentes:
- (a)  $P + Q$  é uma projeção .
  - (b)  $PQ + QP = 0$ .
  - (c)  $PQ = QP = 0$ .
9. Seja  $P \in \mathbb{R}^{n \times n}$  uma projeção . Prove que, para todo  $v \in \mathbb{R}^n$  e para todo  $t \in \mathbb{R}$ , os vetores de  $\mathbb{R}^n$  :  $v$  e  $(1 - t)v + tPv$  , têm a mesma imagem por  $P$ .
10. Seja  $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ ,  $m \leq n$ ,  $A$  de posto completo. Ache o projetor ortogonal sobre a  $\text{Im}(A)$  e o projetor ortogonal a  $\text{Im}(A)^\perp$ .
11. Seja  $A$  matriz  $m \times m$ , tal que suas colunas ímpares sejam ortogonais às suas colunas pares. Numa fatoração  $QR$  reduzida de  $A$  :  $A = \hat{Q}\hat{R}$ , qual a estrutura de  $\hat{R}$ ?
12. Sejam  $x_1, y_1, x_2, y_2$  vetores não nulos de  $\mathbb{R}^3$  tais que tanto  $x_1, y_1$  quanto  $x_2, y_2$  são LI. Considere os dois planos em  $\mathbb{R}^3$ :

$$P^1 = \text{span}\{x_1, y_1\} \text{ e } P^2 = \text{span}\{x_2, y_2\}.$$

Suponha que queiramos encontrar um vetor não nulo de  $\mathbb{R}^3$  na interseção de  $P^1$  com  $P^2$ . Encontre um método para resolver esse problema, reduzindo-o ao cálculo da fatoração  $QR$  de 3 matrizes  $3 \times 2$ .

13. Definimos **distância** entre dois sub-espacos  $S_1$  e  $S_2$  de  $\mathbb{R}^2$ , por

$$\text{dist}(S_1, S_2) = \|P_1 - P_2\|_2,$$

onde  $P_i$  é a projeção ortogonal sobre  $S_i$ . Trabalhando apenas com esta definição , mostre que, se  $S_1 = \text{span}\{x\}$  e  $S_2 = \text{span}\{y\}$ , onde  $x$  e  $y$  são vetores unitários na norma-2 de  $\mathbb{R}^n$ , a  $\text{dist}(S_1, S_2) = \sqrt{1 - (x^T y)^2}$ .

14. Seja  $Q$ ,  $m \times n$  com colunas ortogonais. O que se pode dizer de  $Q^T Q$ ?
15. Encontre a fatoração  $QR$  das seguintes matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \text{ e } C = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}.$$

16. Seja  $A = \begin{bmatrix} T & S \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times n}$  com  $T \in \mathbb{R}^{p \times n}$ ,  $S \in \mathbb{R}^{p \times (n-p)}$  e  $\text{posto}(A) = p$ . Mostre que  $X = \begin{bmatrix} T^{-1} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times m}$  satisfaz  $AXA = A$  e  $(AX)^T = AX$ .

17. Sejam  $m, n, k$  inteiros tais que  $m \geq n$ ,  $k < n$ ,  $k < m$ . Sejam  $A$  matriz  $m \times n$ ,  $A = \begin{bmatrix} R & w \\ 0 & v \end{bmatrix}$ , com  $R \in \mathbb{R}^{k \times k}$ ,  $w \in \mathbb{R}^{k \times (n-k)}$ ,  $0 \in \mathbb{R}^{m-k \times k}$ ,  $v \in \mathbb{R}^{(m-k) \times (n-k)}$  e  $b = \begin{bmatrix} c \\ d \end{bmatrix}$ , com  $c \in \mathbb{R}^k$  e  $d \in \mathbb{R}^{(m-k)}$ . Mostre que, se  $A$  é posto completo, então  $\min \|Ax - b\|_2^2 = \|d\|_2^2 - (v^T d / \|v\|_2)^2$ .
18. Seja  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  com  $\text{posto}(A) = n$  e  $A = QR$  uma fatoração ortogonal de  $A$ . Mostre que:
- (a)  $(A^T A)^{-1} = (R^T R)^{-1}$ ;
- (b) Se  $R = \begin{bmatrix} \alpha & v^T \\ 0 & S \end{bmatrix}$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ ,  $S \in \mathbb{R}^{(n-1) \times (n-1)}$  e  $C = (S^T S)^{-1}$ , então
- $$(A^T A)^{-1} = \begin{bmatrix} (1 + v^T C v) / \alpha & -v^T C / \alpha \\ -C v / \alpha & C \end{bmatrix}.$$
- $\in \mathbb{R}^{m \times n}$  com  $T \in \mathbb{R}^{p \times n}$ ,  $S \in \mathbb{R}^{p \times (n-p)}$  e  $\text{posto}(A) = p$ . Mostre que  $X = \begin{bmatrix} T^{-1} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times m}$  satisfaz  $AXA = A$  e  $(AX)^T = AX$ .
19. Se  $A = QR$  é a fatoração ortogonal de  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  e  $A$  é matriz não singular, prove que  $R$  é também não singular.
20. Seja  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  com  $\text{posto}(A) = n$  e  $A = QR$  uma fatoração ortogonal de  $A$ . Mostre que:
- (a)  $(A^T A)^{-1} = (R^T R)^{-1}$ .
- (b) Se  $R = \begin{bmatrix} \alpha & v^T \\ 0 & S \end{bmatrix}$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ ,  $S \in \mathbb{R}^{(n-1) \times (n-1)}$  e  $C = (S^T S)^{-1}$ , então
- $$(A^T A)^{-1} = \begin{bmatrix} (1 + v^T C v) / \alpha & -v^T C / \alpha \\ -C v / \alpha & C \end{bmatrix}.$$
21. Se  $A$  é matriz  $n \times n$  e  $Q_{ij}$  é a matriz de rotação plana dos eixos  $i$  e  $j$  de um ângulo  $\theta$  dado,
- (a) Mostre que  $Q_{ij}$  é ortogonal.
- (b) Mostre que as linhas  $i$  e  $j$  de  $QA$  são combinação linear das linhas  $i$  e  $j$  da matriz  $A$ .
- (c) Seja  $x \in \mathbb{R}^n$ . Escreva o vetor  $Q_{ij}x$ .
22. Usando Householder, encontre a transformação do vetor  $v = (3 \ 4 \ 1 \ 3 \ 1)^T$ , no vetor  $(\tau \ 0 \ 0 \ 0 \ 0)^T$ . Qual o valor de  $\tau$ ?
23. Sejam  $x$  e  $y$  vetores não nulos de  $\mathbb{R}^n$ . Escreva um algoritmo para determinar uma matriz de Householder  $P$  tal que  $Px$  seja um múltiplo de  $y$ .
24. Sejam  $x$  e  $y$  vetores unitários de  $\mathbb{R}^n$ . Escreva um algoritmo, usando transformações de Givens, que calcule uma matriz ortogonal  $Q$  tal que  $Q^T x = y$ .

25. Sejam  $x$  e  $y$  vetores de  $\mathbb{R}^m$  e seja  $Q \in \mathbb{R}^{m \times m}$ , matriz ortogonal. Mostre que, se  $Qx = \begin{bmatrix} \alpha \\ u \end{bmatrix}$  e  $Q^T y = \begin{bmatrix} \beta \\ v \end{bmatrix}$ , com  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$  e  $u, v \in \mathbb{R}^{(m-1)}$ , então  $\langle u, v \rangle = x^T y - \alpha\beta$ .