# Álgebra Linear - Lista de Exercícios 9

Meu nome Sensacional

22 de outubro de 2021

1. Seja B uma matriz  $3 \times 3$  com autovalores 0, 1 e 2. Com essa informação, ache:

- (a) o posto de B;
- (b) o determinante de  $B^TB$ ;
- (c) os autovalores de  $B^T B$ ;
- (d) os autovalores de  $(B^2 + I)^{-1}$ .

Resolução:

2. Ache os autovalores das seguintes matrizes

(a) 
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 6 \end{bmatrix}$$
; (b)  $B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 3 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ ; (c)  $C = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{bmatrix}$ .

Resolução:

3. Descreva todas as matrizes S que diagonalizam as matrizes A e  $A^{-1}$ :

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

Resolução:

4. Ache  $\Lambda$  e S que diagonalizem A

$$A = \begin{bmatrix} 0.6 & 0.9 \\ 0.4 & 0.1 \end{bmatrix}.$$

Qual limite de  $\Lambda^k$  quando  $k \to +\infty$ ? E o limite de  $A^k$ ?

Resolução:

5. Seja  $Q(\theta)$  a matriz de rotação do ângulo  $\theta$  em  $\mathbb{R}^2$ :

$$Q(\theta) = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\mathrm{sen}\theta \\ \mathrm{sen}\theta & \cos \theta \end{bmatrix}.$$

Ache os autovalores e autovetores de  $Q(\theta)$  (eles podem ser complexos).

Resolução:

6. Suponha que $A$ e $B$ são duas matrizes $n \times n$ com os mesmo autovalores $\lambda_1, \ldots, \lambda_n$ e os mes	smos
autovetores $x_1, \ldots, x_n$ . Suponha ainda que $x_1, \ldots, x_n$ são LI. Prove que $A = B$ .	

7. Seja  $Q(\theta)$  como na Questão 5. Diagonalize  $Q(\theta)$  e mostre que

$$Q(\theta)^n = Q(n\theta).$$

## Resolução:

Resolução:

8. Suponha que  $G_{k+2}$  é a média dos dois números anteriores  $G_{k+1}$  e  $G_k$ . Ache a matriz A que faz com que

$$\begin{bmatrix} G_{k+2} \\ G_{k+1} \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} G_{k+1} \\ G_k \end{bmatrix}.$$

- (a) Ache os autovalores e autovetores de A;
- (b) Ache o limite de  $A^n$  quando  $n \to +\infty$ ;
- (c) Mostre que  $G_n$  converge para 2/3 quando  $G_0=0$  e  $G_1=1$ .

### Resolução:

9. Ache a solução do sistema de EDOs usando o método de diagonalização:

$$\begin{cases} u_1'(t) = 8u_1(t) + 3u_2(t), \\ u_2'(t) = 2u_1(t) + 7u_2(t), \end{cases}$$

onde u(0) = (5, 10).

#### Resolução:

10. Seja  $\mathcal{F}(\mathbb{R};\mathbb{R})$  o espaço vetorial das funções reais de uma variável real. Considere em  $\mathcal{F}(\mathbb{R};\mathbb{R})$  o subespaço

$$S := \text{Span} \left\{ e^{2x} \sin x, e^{2x} \cos x, e^{2x} \right\}.$$

e o operador linear  $D: S \to S$  definido por D(f) = f'. Considere, ainda, as funções  $f_1(x) = e^{2x} \sin x, f_2(x) = e^{2x} \cos x$  e  $f_3(x) = e^{2x} \exp \mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$ . Determine:

(a) a matriz de D em relação à base  $\mathcal{B} = \{f_1, f_2, f_3\}$ . Lembre-se de que, dada a base  $\mathcal{B}$ , podemos enxergar os elementos de como vetores em  $\mathbb{R}^3$ . Por exemplo:

$$(1,2,3)_{\mathcal{B}} = f_1 + 2f_2 + 3f_3.$$

(b) os autovalores de D e as funções de S que são autovetores de D.

### Resolução: