

**FEUP** FACULDADE DE ENGENHARIA  
UNIVERSIDADE DO PORTO

Curso MIEM / MIEGI Data 10/20

Disciplina Álgebra Linear e Geometria Analítica Ano 1º Semestre 1º

Nome Júri Augusto Trigo Barbosa (Regente)

Espaço reservado para o avaliador

Notas de apoio ao Capítulo 2 do manual:  
"Noções sobre Álgebra Linear".

### Produto Escalar: Propriedades

d) Propriedade positiva

Seja  $\vec{x} = (x_1, x_2, x_3, \dots, x_m) \in \mathbb{R}^m$

$$\vec{x} \cdot \vec{x} = (x_1, x_2, x_3, \dots, x_m) \cdot (x_1, x_2, x_3, \dots, x_m) =$$

$$= x_1 x_1 + x_2 x_2 + x_3 x_3 + \dots + x_m x_m =$$

$$= (x_1)^2 + (x_2)^2 + (x_3)^2 + \dots + (x_m)^2 =$$

$$= \sum_{i=1}^m (x_i)^2 \geq 0$$

$$\vec{x} \neq \vec{0} \iff \vec{x} \cdot \vec{x} = \sum_{i=1}^m (x_i)^2 > 0$$

$$e) \quad \vec{x} = \vec{0} \iff \sum_{i=1}^m (x_i)^2 = \vec{x} \cdot \vec{x} = 0$$

pág. 2.1

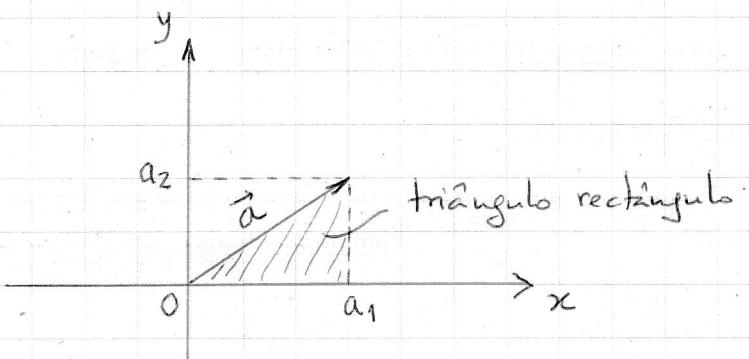
### Norma

$$\mathbb{R}; \vec{a} = (a) \Rightarrow \|\vec{a}\| = |a| = \sqrt{a^2} = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}}$$

pág. 2.2

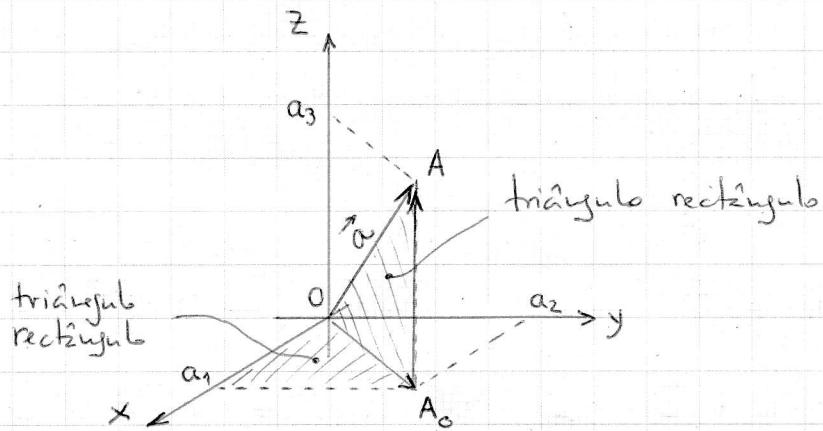
Woj

$$\mathbb{R}^2; \quad \vec{a} = (a_1, a_2)$$



$$\|\vec{a}\|^2 = (a_1)^2 + (a_2)^2 = \vec{a} \cdot \vec{a} \Leftrightarrow \|\vec{a}\| = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}}$$

$$\mathbb{R}^3; \quad \vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$$



$$\vec{a} = \vec{OA}_0 + \vec{A}_0\vec{A}, \quad \vec{OA}_0 = (a_1, a_2, 0), \quad \vec{A}_0\vec{A} = (0, 0, a_3)$$

$$\|\vec{a}\|^2 = \|\vec{OA}_0\|^2 + \|\vec{A}_0\vec{A}\|^2 =$$

$$= (\vec{OA}_0) \cdot (\vec{OA}_0) + (\vec{A}_0\vec{A}) \cdot (\vec{A}_0\vec{A}) =$$

$$= (a_1)^2 + (a_2)^2 + (a_3)^2 = \vec{a} \cdot \vec{a} \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \|\vec{a}\| = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}}$$

pág. 2.2

Wur

### Norma : Propriedades

a) propriedade positiva

Recorrendo à propriedade positiva do produto escalar

$$\vec{x} \neq \vec{0} \Leftrightarrow \vec{x} \cdot \vec{x} = \sum_{i=1}^m (x_i)^2 > 0$$

resulta

$$\vec{x} \neq \vec{0} \Leftrightarrow \sqrt{\vec{x} \cdot \vec{x}} > 0$$

ou seja

$$\vec{x} \neq \vec{0} \Leftrightarrow \|\vec{x}\| > 0$$

c)  $\alpha \in \mathbb{R}$  e  $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_m)$

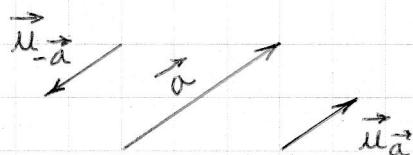
$$\alpha \vec{x} = (\alpha x_1, \alpha x_2, \dots, \alpha x_m)$$

$$\begin{aligned} \|\alpha \vec{x}\| &= \sqrt{(\alpha \vec{x}) \cdot (\alpha \vec{x})} = \sqrt{\alpha^2 (\vec{x} \cdot \vec{x})} = \\ &= \sqrt{\alpha^2} \sqrt{\vec{x} \cdot \vec{x}} = |\alpha| \|\vec{x}\| \end{aligned}$$

pág. 2.3

### Vector unitário (versor)

$$\vec{a} \in \mathbb{R}^m \setminus \{\vec{0}\}$$



$$\|\vec{u}_a\| = \|\vec{u}_{-a}\| = 1$$

pág. 2.3

WV

Pretende-se encontrar os vectores  $\vec{u} \in \mathbb{R}^m$  tais que

$$\vec{u} \parallel \vec{a} \quad e \quad \|\vec{u}\| = 1$$

Se  $\vec{u} \parallel \vec{a}$ , então  $\vec{u} = \alpha \vec{a}$ ,  $\alpha \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$

$$\|\vec{u}\| = 1 \Leftrightarrow \|\alpha \vec{a}\| = 1 \Leftrightarrow |\alpha| \|\vec{a}\| = 1 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow |\alpha| = \frac{1}{\|\vec{a}\|} \Leftrightarrow \alpha = \frac{1}{\|\vec{a}\|} \quad \vee \quad \alpha = \frac{-1}{\|\vec{a}\|}$$

Existem, então, dois versores associados ao vector  $\vec{a}$

$$\vec{u}_{\vec{a}} = \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|} \quad (\text{normalização de } \vec{a})$$

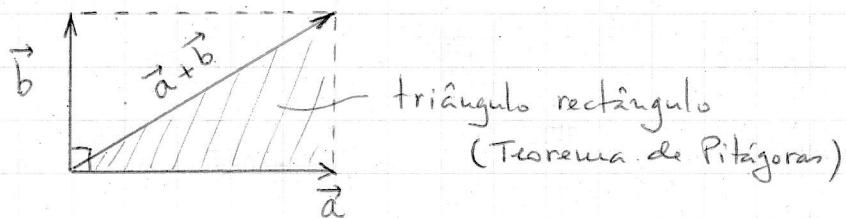
$$\vec{u}_{-\vec{a}} = \frac{-\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$$

pág. 2.4

## Ortogonalidade.

### Teorema [2.3]

$\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^3 \setminus \{\vec{0}\}$  tais que  $\vec{a} \perp \vec{b}$



$$\|\vec{a} + \vec{b}\|^2 = \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 \quad \text{e} \quad \vec{a} \perp \vec{b} \quad (\text{Teorema de Pitágoras})$$

$$\|\vec{a} + \vec{b}\|^2 = (\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b}) =$$

$$= \vec{a} \cdot (\vec{a} + \vec{b}) + \vec{b} \cdot (\vec{a} + \vec{b}) =$$

$$= \vec{a} \cdot \vec{a} + \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{b} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} =$$

$$= \vec{a} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} + 2\vec{a} \cdot \vec{b} =$$

$$= \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 + 2\vec{a} \cdot \vec{b}$$

Atendendo ao teorema de Pitágoras conclui-se que

$$\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$

pág. 2.5

Atenção:  $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0} \vee \vec{b} = \vec{0}$  (Falso)

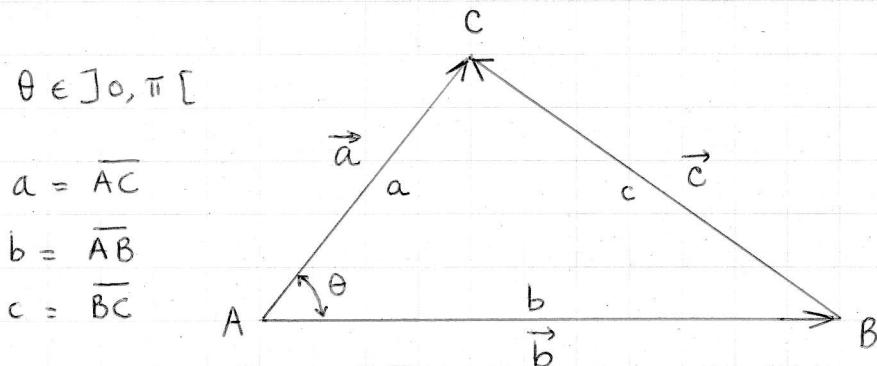
pág. 2.5

Wiz

## Ângulo entre vetores

Teorema [2.4] (Teorema de Carnot)

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\theta) \quad (\text{lei dos cossenos})$$



Teorema [2.5]

Sejam  $\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^3 \setminus \{\vec{0}\}$ .

Na figura anterior considere-se  $\theta = \angle(\vec{a}, \vec{b})$  e

$$\vec{a} = \overrightarrow{AC} \Rightarrow \|\vec{a}\| = \|\overrightarrow{AC}\| = a$$

$$\vec{b} = \overrightarrow{AB} \Rightarrow \|\vec{b}\| = \|\overrightarrow{AB}\| = b$$

$$\vec{c} = \overrightarrow{BC} \Rightarrow \|\vec{c}\| = \|\overrightarrow{BC}\| = c$$

Recorrendo à lei dos cossenos resulta

$$\|\vec{c}\|^2 = \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 - 2\|\vec{a}\|\|\vec{b}\|\cos(\theta) \quad (1)$$

Sabe-se que

$$\vec{a} = \vec{b} + \vec{c} \Leftrightarrow \vec{c} = \vec{a} - \vec{b}$$

$$\|\vec{c}\|^2 = \|\vec{a} - \vec{b}\|^2 = (\vec{a} - \vec{b}) \cdot (\vec{a} - \vec{b}) =$$

$$= \vec{a} \cdot (\vec{a} - \vec{b}) - \vec{b} \cdot (\vec{a} - \vec{b}) \Leftrightarrow$$

pág. 2.6

Wur

$$\Leftrightarrow \|\vec{c}\|^2 = \vec{a} \cdot \vec{a} - \vec{a} \cdot \vec{b} - \vec{b} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} = \\ = \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} \quad (2)$$

Substituindo (2) em (1) obtém-se

$$\|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} = \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 - 2\|\vec{a}\|\|\vec{b}\|\cos(\theta) \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \boxed{\vec{a} \cdot \vec{b} = \|\vec{a}\|\|\vec{b}\|\cos(\theta)} \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \cos(\theta) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\|\|\vec{b}\|} \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \theta = \arccos \left( \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\|\|\vec{b}\|} \right) \text{ e } \theta \in [0, \pi]$$

Consequência:

Sendo  $\theta \in [0, \pi]$  e  $-1 \leq \cos(\theta) \leq 1$ , então

$$-\|\vec{a}\|\|\vec{b}\| \leq \vec{a} \cdot \vec{b} \leq \|\vec{a}\|\|\vec{b}\|$$



valor mínimo

$\vec{a}, \vec{b}$  vetores colineares  
com sentidos opostos

$$\vec{a} \parallel \vec{b}, \theta = \pi$$



valor máximo

$\vec{a}, \vec{b}$  vetores colineares  
com o mesmo sentido

$$\vec{a} \parallel \vec{b}, \theta = 0$$

pág. 2.6

Wiz

Exemplo 1 [2.8]

$\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^3 : \|\vec{a}\| = \|\vec{c}\| = 5, \|\vec{b}\| = 1$  (vetor)

$$\alpha = \hat{x}(\vec{a}, \vec{b}) = \pi/8$$

$$\|\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}\| = \|\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}\| \quad (1)$$

Calcular  $\theta = \hat{x}(\vec{b}, \vec{c})$ .

$$\cos(\theta) = \frac{\vec{b} \cdot \vec{c}}{\|\vec{b}\| \|\vec{c}\|} = \frac{\vec{b} \cdot \vec{c}}{5} \quad (2)$$

Sabe-se que  $\vec{a} \cdot \vec{b} = \|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \cos(\alpha) = 5 \cos(\pi/8)$

Desenvolvendo:

$$\begin{aligned} \|\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}\|^2 &= (\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}) \cdot (\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}) = \\ &= \vec{a} \cdot (\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}) - \vec{b} \cdot (\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}) + \vec{c} \cdot (\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}) = \\ &= \|\vec{a}\|^2 - \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c} - \vec{b} \cdot \vec{a} + \|\vec{b}\|^2 - \vec{b} \cdot \vec{c} + \vec{c} \cdot \vec{a} - \\ &\quad - \vec{c} \cdot \vec{b} + \|\vec{c}\|^2 = \\ &= \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 + \|\vec{c}\|^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} + 2\vec{a} \cdot \vec{c} - 2\vec{b} \cdot \vec{c} = \\ &= 25 + 1 + 25 - 10 \cos(\pi/8) + 2\vec{a} \cdot \vec{c} - 2\vec{b} \cdot \vec{c} \end{aligned}$$

De modo análogo obtém-se

$$\begin{aligned} \|\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}\|^2 &= (\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}) \cdot (\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}) = \\ &= \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 + \|\vec{c}\|^2 + 2\vec{a} \cdot \vec{b} + 2\vec{a} \cdot \vec{c} + 2\vec{b} \cdot \vec{c} = \\ &= 25 + 1 + 25 + 10 \cos(\pi/8) + 2\vec{a} \cdot \vec{c} + 2\vec{b} \cdot \vec{c} \end{aligned}$$

Sabendo que  $\|\vec{a} - \vec{b} + \vec{c}\|^2 = \|\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}\|^2$  (1)

resulta

$$51 + 2\vec{a} \cdot \vec{c} - 2\vec{b} \cdot \vec{c} - 10 \cos(\pi/8) = 51 + 2\vec{a} \cdot \vec{c} + 2\vec{b} \cdot \vec{c} + 10 \cos(\pi/8)$$

pág. 27

e, portanto,

$$4 \vec{b} \cdot \vec{c} = -20 \cos(\pi/8) \Leftrightarrow \vec{b} \cdot \vec{c} = -5 \cos(\pi/8)$$

Substituindo em (2) obtém-se

$$\cos(\theta) = -\cos(\pi/8) \Leftrightarrow \theta = \pi - \frac{\pi}{8} = \frac{7\pi}{8}$$

pág. 2.7

Exemplo 2

$$\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}, \vec{d} \in \mathbb{R}^n : \|\vec{a}\| = \sqrt{2}, \|\vec{b}\| = \|\vec{d}\| = 1 \text{ (versores)}$$

$$\alpha = \gamma(\vec{a}, \vec{b}) = \pi/4$$

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b}$$

$$\vec{a} \parallel \vec{d} \Leftrightarrow \vec{d} = k \vec{a}, k \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$$

Calcular  $\|\vec{c}\|$  e  $\theta = \gamma(\vec{c}, \vec{d})$

$$\begin{aligned} \|\vec{c}\|^2 &= (\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = \|\vec{a}\|^2 + \|\vec{b}\|^2 + 2\vec{a} \cdot \vec{b} = \\ &= 2 + 1 + 2\vec{a} \cdot \vec{b} = 3 + 2\vec{a} \cdot \vec{b} \end{aligned}$$

ou seja, sabendo que

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \cos(\alpha) = \sqrt{2} \cos(\pi/4) = \sqrt{2} \left( \frac{\sqrt{2}}{2} \right) = 1$$

$$\|\vec{c}\|^2 = 3 + 2(1) = 5 \Leftrightarrow \|\vec{c}\| = \sqrt{5}$$

Por outro lado,

$$\cos(\theta) = \frac{\vec{c} \cdot \vec{d}}{\|\vec{c}\| \|\vec{d}\|} = \frac{\vec{c} \cdot \vec{d}}{\sqrt{5}} \quad (1)$$

$$\vec{c} \cdot \vec{d} = (\vec{a} + \vec{b}) \cdot k \vec{a} = k \|\vec{a}\|^2 + k \vec{a} \cdot \vec{b} \Leftrightarrow \underline{\text{pág. 2.7}}$$

Wyr

$$\vec{c} \cdot \vec{d} = k (\|\vec{a}\|^2 + \vec{a} \cdot \vec{b}) = k (2+1) = 3k \quad (2)$$

Além disso,

$$\|\vec{d}\| = 1 \Leftrightarrow \|k\vec{a}\| = 1 \Leftrightarrow |k| \|\vec{a}\| = 1 \Leftrightarrow$$

$$\Rightarrow |k| = \frac{1}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow k = \frac{1}{\sqrt{2}} \vee k = -\frac{1}{\sqrt{2}}$$

Assim, se  $k = \frac{1}{\sqrt{2}} > 0$  (os vectores  $\vec{a}$  e  $\vec{d}$  têm o mesmo sentido)  
então

$$\vec{c} \cdot \vec{d} = 3k = \frac{3}{\sqrt{2}} \quad (2)$$

$$\cos(\theta) = \frac{\vec{c} \cdot \vec{d}}{\sqrt{5}} = \frac{3}{\sqrt{10}} = \frac{3\sqrt{10}}{10} \Leftrightarrow$$

$$\Rightarrow \theta = \arccos\left(\frac{3\sqrt{10}}{10}\right) \quad (1)$$

Por outro lado, se  $k = -\frac{1}{\sqrt{2}} < 0$  (os vectores  $\vec{a}$  e  $\vec{d}$   
têm sentidos opostos), então

$$\vec{c} \cdot \vec{d} = 3k = -\frac{3}{\sqrt{2}} \quad (2)$$

$$\cos(\theta) = \frac{\vec{c} \cdot \vec{d}}{\sqrt{5}} = \frac{-3}{\sqrt{10}} = -\frac{3\sqrt{10}}{10} \Leftrightarrow$$

$$\Rightarrow \theta = \arccos\left(-\frac{3\sqrt{10}}{10}\right) \quad (1)$$

pág. 2.7

## Desigualdade de Cauchy-Schwarz

### Teorema [2.12; 18]

Sejam  $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$

$$(\vec{x} \cdot \vec{y})^2 \leq (\vec{x} \cdot \vec{x})(\vec{y} \cdot \vec{y}) \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow (\vec{x} \cdot \vec{y})^2 \leq \|\vec{x}\|^2 \|\vec{y}\|^2 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow |\vec{x} \cdot \vec{y}| \leq \|\vec{x}\| \|\vec{y}\|$$

Condição de igualdade:

$$|\vec{x} \cdot \vec{y}| = \|\vec{x}\| \|\vec{y}\| \text{ se e só se } \vec{x} = k\vec{y}, k \in \mathbb{R}$$

$$|\vec{x} \cdot \vec{y}| = |k\vec{y} \cdot \vec{y}| = |k| \|\vec{y}\|^2$$

$$\|\vec{x}\| \|\vec{y}\| = \|k\vec{y}\| \|\vec{y}\| = |k| \|\vec{y}\| \|\vec{y}\| = |k| \|\vec{y}\|^2$$

pág. 2.8

## Desigualdade triangular

### Teorema [2.13; 19]

Sejam  $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$

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

$$\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = (\vec{x} + \vec{y}) \cdot (\vec{x} + \vec{y}) = \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2 + 2(\vec{x} \cdot \vec{y})$$

$$\text{Sabe-se que } \boxed{\vec{x} \cdot \vec{y}} \leq |\vec{x} \cdot \vec{y}| \leq \|\vec{x}\| \|\vec{y}\|$$

pág. 2.8

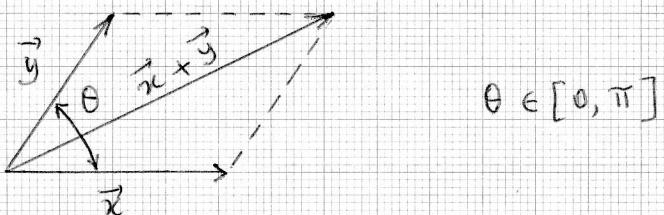
Wiz

pero que

$$\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 \leq \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2 + 2\|\vec{x}\|\|\vec{y}\| \quad (\Rightarrow)$$

$$(\Rightarrow) \quad \|\vec{x} + \vec{y}\|^2 \leq (\|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|)^2 \quad \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \|\vec{x} + \vec{y}\| \leq \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|$$



### Condição de igualdade

$$\|\vec{x} + \vec{y}\| = \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\| \text{ se e só se } \vec{y} = k\vec{x}, k \in \mathbb{R}_0^+$$

$$\begin{aligned} \|\vec{x} + \vec{y}\| &= \|\vec{x} + k\vec{x}\| = \|(k+1)\vec{x}\| = \\ &= |k+1| \|\vec{x}\| \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\| &= \|\vec{x}\| + \|k\vec{x}\| = \|\vec{x}\| + |k| \|\vec{x}\| = \\ &= (1 + |k|) \|\vec{x}\| \end{aligned}$$

$$|k+1| = 1 + |k| \text{ se e só se } k \in \mathbb{R}_0^+$$

pág. 2.8

## Projeções ortogonais entre vetores

Teorema [2.7; 22]

$$\vec{a} = \text{proj}_{\vec{b}} \vec{a} + \vec{a}_\perp \quad e \quad \text{proj}_{\vec{b}} \vec{a} = k \vec{b}, \quad k \in \mathbb{R}$$

Logo

$$\vec{a} = k \vec{b} + \vec{a}_\perp \quad e \quad \vec{b} \neq \vec{0}$$

então

$$\begin{aligned} \vec{a} \cdot \vec{b} &= (k \vec{b} + \vec{a}_\perp) \cdot \vec{b} = k \vec{b} \cdot \vec{b} + \vec{a}_\perp \cdot \vec{b} = \\ &= k \vec{b} \cdot \vec{b} \end{aligned}$$

e, portanto,

$$k = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\vec{b} \cdot \vec{b}} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|^2}$$

Concluindo

$$\text{proj}_{\vec{b}} \vec{a} = k \vec{b} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|^2} \vec{b}$$

$$\vec{a}_\perp = \vec{a} - \text{proj}_{\vec{b}} \vec{a}$$

## Propriedades

Seja  $\theta = \angle(\vec{a}, \vec{b})$

i)  $\theta \in [0, \pi/2[$ ,  $\vec{a} \cdot \vec{b} > 0$ ,  $k > 0$

ii)  $\theta \in ]\pi/2, \pi]$ ,  $\vec{a} \cdot \vec{b} < 0$ ,  $k < 0$

pág. 2.10

W.W

$$\text{iii) } \theta = \pi/2, \vec{a} \cdot \vec{b} = 0, k = 0$$

iv)

$$\begin{aligned} \|\overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{b}} \vec{a}\| &= \|k\vec{b}\| = |k| \|\vec{b}\| = \\ &= \left| \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|^2} \right| \|\vec{b}\| = \frac{|\vec{a} \cdot \vec{b}|}{\|\vec{b}\|^2} \|\vec{b}\| = \\ &= \frac{|\vec{a} \cdot \vec{b}|}{\|\vec{b}\|} \end{aligned}$$

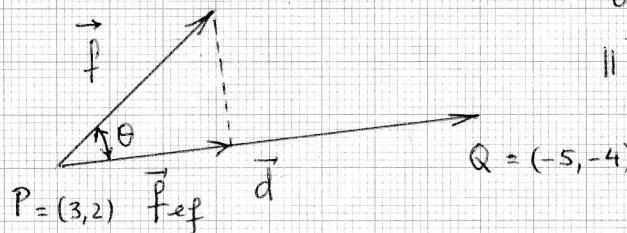
v) Se  $\vec{b}$  é vetor, isto é,  $\|\vec{b}\| = 1$  entao

$$\overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{b}} \vec{a} = (\vec{a} \cdot \vec{b}) \vec{b}$$

$$\|\overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{b}} \vec{a}\| = |\vec{a} \cdot \vec{b}|$$

pág. 2.10Exemplo 3 [2.11]

$$\vec{f} = (3, -1)$$



$$\vec{d} = \vec{PQ} = (-8, -6)$$

$$\|\vec{d}\| = \sqrt{100} = 10$$

$$\text{força efectiva : } \vec{f}_{ef} = \|\vec{f}\| \cos(\theta) = \sqrt{10} \cos(\theta)$$

$$\text{deslocamento : } d = \|\vec{d}\| = 10$$

$$W = \vec{f}_{ef} \cdot \vec{d} = \|\vec{f}\| \cos(\theta) \|\vec{d}\| = \vec{f} \cdot \vec{d} =$$

$$= (3, -1) \cdot (-8, -6) = -24 + 6 = -18 < 0$$

pág. 2.10W

Como  $W = -18 < 0$  o trabalho é resistente, pelo que  $\theta \in [\pi/2, \pi]$  e  $\cos(\theta) \in [-1, 0[$ .

Cálculo da força efectiva:  $\vec{f}_{\text{ef}}$

$$\vec{f}_{\text{ef}} = \text{proj}_{\vec{d}} \vec{f} = \frac{\vec{f} \cdot \vec{d}}{\|\vec{d}\|^2} \vec{d} = \underbrace{\frac{-18}{100}}_{<0} (-8, -6) =$$

$= \frac{-9}{25} (-4, -3)$ : trata-se de um vector com o sentido oposto ao de  $\vec{d}$

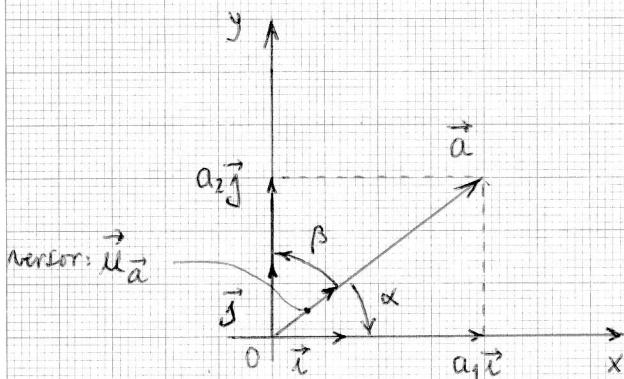
$$W = \vec{f}_{\text{ef}} \cdot \vec{d} = \frac{-9}{25} (-4, -3) \cdot (-8, -6) =$$

$$= \frac{-9}{25} (32 + 18) = -18 \quad \checkmark$$

pág. 2.10

Projeções -  $\mathbb{R}^2$

Vetores coordenados unitários:  $\vec{i} = (1, 0)$ ,  $\vec{j} = (0, 1)$



Ângulos directores de  $\vec{a}$ :

$$\alpha = \star(\vec{a}, \vec{i}) \text{ e } \beta = \star(\vec{a}, \vec{j})$$

Cossenos directores de  $\vec{a}$ :

$$\cos(\alpha), \cos(\beta)$$

$$\vec{a} = a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} = \text{proj}_{\vec{i}} \vec{a} + \text{proj}_{\vec{j}} \vec{a} = (\vec{a} \cdot \vec{i}) \vec{i} + (\vec{a} \cdot \vec{j}) \vec{j}$$

pág. 2.11

WV

### Teoremas:

Seja  $\vec{a} \in \mathbb{R}^2 \setminus \{\vec{0}\}$

$$\vec{a} \cdot \vec{i} = \|\vec{a}\| \cos(\alpha)$$

$$\vec{a} \cdot \vec{j} = \|\vec{a}\| \cos(\beta)$$

$$\vec{a} = (\vec{a} \cdot \vec{i})\vec{i} + (\vec{a} \cdot \vec{j})\vec{j} = \|\vec{a}\| [\cos(\alpha)\vec{i} + \cos(\beta)\vec{j}] \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \vec{u}_{\vec{a}} = \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|} = \cos(\alpha)\vec{i} + \cos(\beta)\vec{j} \quad e \quad \|\vec{u}_{\vec{a}}\| = 1$$

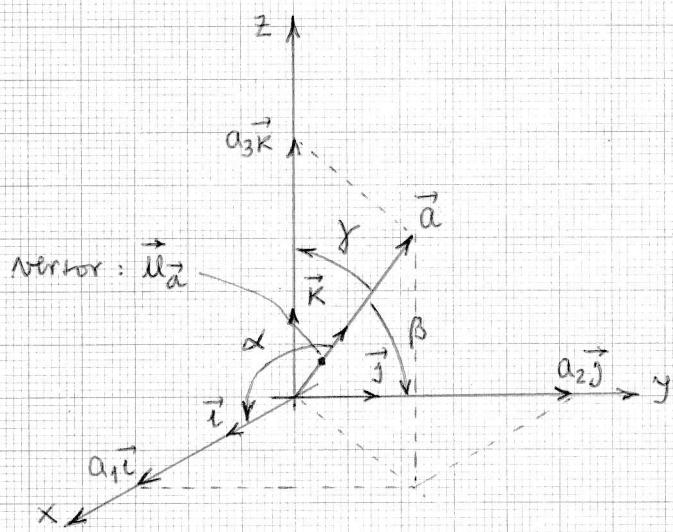
Uma vez que  $\|\vec{u}_{\vec{a}}\| = 1$  entao

$$\sqrt{\cos^2(\alpha) + \cos^2(\beta)} = 1 \Leftrightarrow \cos^2(\alpha) + \cos^2(\beta) = 1$$

pág. 2.11

### Projeções - $\mathbb{R}^3$

Vetores coordenados unitários:  $\vec{i} = (1, 0, 0)$ ,  $\vec{j} = (0, 1, 0)$ ,  $\vec{k} = (0, 0, 1)$



Ângulos diretores de  $\vec{a}$ :

$$\alpha = \angle(\vec{a}, \vec{i}), \beta = \angle(\vec{a}, \vec{j}), \gamma = \angle(\vec{a}, \vec{k})$$

Cossenos diretores de  $\vec{a}$ :

$$\cos(\alpha), \cos(\beta), \cos(\gamma)$$

$$\begin{aligned} \vec{a} &= a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} + a_3 \vec{k} = \vec{\text{proj}}_{\vec{i}} \vec{a} + \vec{\text{proj}}_{\vec{j}} \vec{a} + \vec{\text{proj}}_{\vec{k}} \vec{a} = \\ &= (\vec{a} \cdot \vec{i}) \vec{i} + (\vec{a} \cdot \vec{j}) \vec{j} + (\vec{a} \cdot \vec{k}) \vec{k} \end{aligned}$$

pág. 2.12

Nm

### Teoremas [2.10]; [2.11]

Seja  $\vec{a} \in \mathbb{R}^3 \setminus \{\vec{0}\}$

$$\vec{a} \cdot \vec{i} = \|\vec{a}\| \cos(\alpha)$$

$$\vec{a} \cdot \vec{j} = \|\vec{a}\| \cos(\beta)$$

$$\vec{a} \cdot \vec{k} = \|\vec{a}\| \cos(\gamma)$$

$$\vec{a} = (\vec{a} \cdot \vec{i}) \vec{i} + (\vec{a} \cdot \vec{j}) \vec{j} + (\vec{a} \cdot \vec{k}) \vec{k} =$$

$$= \|\vec{a}\| [\cos(\alpha) \vec{i} + \cos(\beta) \vec{j} + \cos(\gamma) \vec{k}] \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \vec{u}_{\vec{a}} = \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|} = \cos(\alpha) \vec{i} + \cos(\beta) \vec{j} + \cos(\gamma) \vec{k} \quad \text{e} \quad \|\vec{u}_{\vec{a}}\| = 1$$

Uma vez que  $\|\vec{u}_{\vec{a}}\| = 1$  entao

$$\sqrt{\cos^2(\alpha) + \cos^2(\beta) + \cos^2(\gamma)} = 1 \quad \Rightarrow \quad \cos^2(\alpha) + \cos^2(\beta) + \cos^2(\gamma) = 1$$

pág. 2.12

### Projeções - $\mathbb{R}^n$

Vetores coordenados unitários:

$$\vec{e}_1 = (1, 0, 0, \dots, 0), \vec{e}_2 = (0, 1, 0, \dots, 0), \vec{e}_3 = (0, 0, 1, \dots, 0), \dots, \vec{e}_n = (0, 0, 0, \dots, 1)$$

$$\vec{a} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3 + \dots + a_n \vec{e}_n =$$

$$= \vec{\text{proj}}_{\vec{e}_1} \vec{a} + \vec{\text{proj}}_{\vec{e}_2} \vec{a} + \vec{\text{proj}}_{\vec{e}_3} \vec{a} + \dots + \vec{\text{proj}}_{\vec{e}_n} \vec{a} =$$

$$= (\vec{a} \cdot \vec{e}_1) \vec{e}_1 + (\vec{a} \cdot \vec{e}_2) \vec{e}_2 + (\vec{a} \cdot \vec{e}_3) \vec{e}_3 + \dots + (\vec{a} \cdot \vec{e}_n) \vec{e}_n$$

pág. 2.13

Wim

## Conjuntos ortogonais de vectores

### Teorema [2.23]

Seja  $S = \{\vec{s}_1, \vec{s}_2, \vec{s}_3, \dots, \vec{s}_k\} \subset \mathbb{R}^n$  um conjunto ortogonal, tal que

$$\vec{s}_i \neq \vec{0}, \quad i=1,2,3,\dots,k$$

Seja  $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ , tal que

$$\vec{x} \in L(S) \Leftrightarrow \vec{x} = \alpha_1 \vec{s}_1 + \alpha_2 \vec{s}_2 + \alpha_3 \vec{s}_3 + \dots + \alpha_k \vec{s}_k, \quad \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots, \alpha_k \in \mathbb{R}$$

i) Mostrar que  $S$  é linearmente independente.

Recorrendo à definição, pretende-se mostrar que

$$\beta_1 \vec{s}_1 + \beta_2 \vec{s}_2 + \beta_3 \vec{s}_3 + \dots + \beta_k \vec{s}_k = \vec{0} \Rightarrow \beta_1 = \beta_2 = \beta_3 = \dots = \beta_k = 0$$

(soluções triviais)

Comecemos por mostrar que  $\beta_1 = 0$ . Tendo em atenção que  $\vec{s}_1 \neq \vec{0}$ , então

$$(\beta_1 \vec{s}_1 + \beta_2 \vec{s}_2 + \beta_3 \vec{s}_3 + \dots + \beta_k \vec{s}_k) \cdot \vec{s}_1 = \vec{0} \cdot \vec{s}_1 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \underbrace{\beta_1 \vec{s}_1 \cdot \vec{s}_1}_{=0} + \underbrace{\beta_2 \vec{s}_2 \cdot \vec{s}_1}_{=0} + \underbrace{\beta_3 \vec{s}_3 \cdot \vec{s}_1}_{=0} + \dots + \underbrace{\beta_k \vec{s}_k \cdot \vec{s}_1}_{=0} = 0 \Leftrightarrow$$

(os vectores são ortogonais)

$$\Leftrightarrow \beta_1 \vec{s}_1 \cdot \vec{s}_1 = 0 \Leftrightarrow \beta_1 \underbrace{\|\vec{s}_1\|^2}_{>0} = 0 \Leftrightarrow \beta_1 = 0$$

O processo anterior pode ser repetido para os restantes vectores  $(\vec{s}_2, \vec{s}_3, \dots, \vec{s}_k)$  do conjunto  $S$ , obtendo-se

$$\beta_2 = \beta_3 = \dots = \beta_k = 0$$

Heg. 2.14

Como a solução nula (trivial)  $\beta_1 = \beta_2 = \beta_3 = \dots = \beta_k = 0$  é a única solução, conclui-se que o vetor nulo é gerado de forma única pelos elementos do conjunto  $S$  e, portanto,  $S$  é um conjunto linearmente independente.

ii) Se  $\vec{x} \in L(S)$ , então

$$\vec{x} = \alpha_1 \vec{s}_1 + \alpha_2 \vec{s}_2 + \alpha_3 \vec{s}_3 + \dots + \alpha_k \vec{s}_k, \quad \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots, \alpha_k \in \mathbb{R}$$

Conseguimos por mostrar que  $\alpha_1 = \frac{\vec{x} \cdot \vec{s}_1}{\|\vec{s}_1\|^2}$ . Tendo em atenção que  $\vec{s}_1 \neq \vec{0}$ , então

$$(\alpha_1 \vec{s}_1 + \alpha_2 \vec{s}_2 + \alpha_3 \vec{s}_3 + \dots + \alpha_k \vec{s}_k) \cdot \vec{s}_1 = \vec{x} \cdot \vec{s}_1 \quad (\Rightarrow)$$

$$\underbrace{\alpha_1 \vec{s}_1 \cdot \vec{s}_1}_{=0} + \underbrace{\alpha_2 \vec{s}_2 \cdot \vec{s}_1}_{=0} + \underbrace{\alpha_3 \vec{s}_3 \cdot \vec{s}_1}_{=0} + \dots + \underbrace{\alpha_k \vec{s}_k \cdot \vec{s}_1}_{=0} = \vec{x} \cdot \vec{s}_1 \quad (\Rightarrow)$$

(os vetores são ortogonais)

$$\Leftrightarrow \alpha_1 \vec{s}_1 \cdot \vec{s}_1 = \vec{x} \cdot \vec{s}_1 \Leftrightarrow \alpha_1 \|\vec{s}_1\|^2 = \vec{x} \cdot \vec{s}_1 \Leftrightarrow \alpha_1 = \frac{\vec{x} \cdot \vec{s}_1}{\|\vec{s}_1\|^2}$$

Além disso, conclui-se que

$$\alpha_1 \vec{s}_1 = \frac{\vec{x} \cdot \vec{s}_1}{\|\vec{s}_1\|^2} \vec{s}_1 = \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_1} \vec{x}$$

O processo anterior pode ser repetido para os restantes vectores  $(\vec{s}_2, \vec{s}_3, \dots, \vec{s}_k)$  do conjunto  $S$ , obtendo-se

$$\alpha_2 \vec{s}_2 = \frac{\vec{x} \cdot \vec{s}_2}{\|\vec{s}_2\|^2} \vec{s}_2 = \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_2} \vec{x}, \quad \alpha_3 \vec{s}_3 = \frac{\vec{x} \cdot \vec{s}_3}{\|\vec{s}_3\|^2} \vec{s}_3 = \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_3} \vec{x}, \dots,$$

$$\alpha_k \vec{s}_k = \frac{\vec{x} \cdot \vec{s}_k}{\|\vec{s}_k\|^2} \vec{s}_k = \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_k} \vec{x}$$

Concluindo

$$\vec{x} = \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_1} \vec{x} + \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_2} \vec{x} + \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_3} \vec{x} + \dots + \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_k} \vec{x}$$

pág. 2.14

Willy

Teorema [2.24]

Seja  $S = \{\vec{s}_1, \vec{s}_2, \vec{s}_3, \dots, \vec{s}_k\} \subset \mathbb{R}^n$  um conjunto orthonormal.

Seja  $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ , tal que

$$\vec{x} \in L(S) \Leftrightarrow \vec{x} = \alpha_1 \vec{s}_1 + \alpha_2 \vec{s}_2 + \alpha_3 \vec{s}_3 + \dots + \alpha_k \vec{s}_k, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots, \alpha_k \in \mathbb{R}$$

i) O conjunto  $S$  é linearmente independente.

A demonstração é idêntica à apresentada no alínea i) do teorema anterior, onde, neste caso, se considere

$$\|\vec{s}_1\| = \|\vec{s}_2\| = \|\vec{s}_3\| = \dots = \|\vec{s}_k\| = 1$$

ii) Mais uma vez, a demonstração desta propriedade é idêntica à apresentada no alínea ii) do teorema anterior. Neste caso, obtém-se

$$\alpha_1 = \vec{x} \cdot \vec{s}_1, \quad \alpha_2 = \vec{x} \cdot \vec{s}_2, \quad \alpha_3 = \vec{x} \cdot \vec{s}_3, \dots, \quad \alpha_k = \vec{x} \cdot \vec{s}_k$$

e

$$\vec{x} = (\vec{x} \cdot \vec{s}_1) \vec{s}_1 + (\vec{x} \cdot \vec{s}_2) \vec{s}_2 + (\vec{x} \cdot \vec{s}_3) \vec{s}_3 + \dots + (\vec{x} \cdot \vec{s}_k) \vec{s}_k =$$

$$= \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_1} \vec{x} + \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_2} \vec{x} + \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_3} \vec{x} + \dots + \overrightarrow{\text{proj}}_{\vec{s}_k} \vec{x}$$

pág. 2.15