

9 janeiro 2019

Duração: 2 horas

Nome: \_\_\_\_\_

Número: \_\_\_\_\_

## Grupo I

Responda às questões deste grupo nos espaços indicados, **sem** apresentar os seus cálculos.

1. Considere as matrizes

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 4 & 1 & 1 \\ 3 & -1 & 8 & 1 & -1 \\ 2 & 3 & 9 & 0 & -7 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

as quais se sabe serem equivalentes por linhas.

- a) Uma base de  $\mathcal{L}(A)$  é:  $((1, 0, 3, 0, -2), (0, 1, 1, 0, -1), (0, 0, 0, 1, 4))$ .
- b) As três primeiras colunas de  $A$  são vetores de  $\mathbb{R}^4$  linearmente **dependentes**.
- c)  $\dim \mathcal{N}(A) = 2$ .
- d) Sendo  $T : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^4$  a transformação linear cuja matriz é  $A$ , uma base para  $\text{Im } T$  é:  
 $((1, 1, 3, 2), (-1, 1, -1, 3), (0, 1, 1, 0))$ .

2. Apresente um exemplo de, ou justifique porque não existe(m):

- a) dois vetores  $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2$  de  $\mathbb{R}^3$  linearmente independentes tais que  $\langle \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2 \rangle = \langle \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, 2\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 \rangle$ ;

Por exemplo, os vetores  $\mathbf{v}_1 = (1, 0, 0)$  e  $\mathbf{v}_2 = (0, 1, 0)$ .

Note-se que, quaisquer que sejam os vetores  $\mathbf{v}_1$  e  $\mathbf{v}_2$ , tem-se sempre  $\langle \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2 \rangle = \langle \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, 2\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 \rangle$ , pelo que quaisquer dois vetores de  $\mathbb{R}^3$  linearmente independentes servem de exemplo.

- b) uma matriz  $A$  tal que  $(1, 0) \in \mathcal{N}(A)$  e  $(0, 1) \in \mathcal{C}(A)$ ;

Por exemplo, a matriz  $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

Note-se que esta é a matriz da aplicação linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(1, 0) = (0, 0)$  (logo,  $(1, 0) \in \text{Nuc } T$ ) e  $T(0, 1) = (0, 1)$  (logo,  $(0, 1) \in \text{Im } T$ ) e lembre-se que  $\mathcal{N}(A) = \text{Nuc } T$  e  $\mathcal{C}(A) = \text{Im } T$ .

- c) uma aplicação linear  $\varphi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  injetiva e tal que  $\varphi(1, 0, 0) = (1, 0, 0, 0)$  e  $\varphi(0, 1, 0) = (1, 1, 0, 0)$ ;

Por exemplo, a aplicação linear  $\varphi$  cuja matriz é

$$M_\varphi = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

isto é, a aplicação linear definida por  $\varphi(1, 0, 0) = (1, 0, 0, 0)$ ,  $\varphi(0, 1, 0) = (1, 1, 0, 0)$  e  $\varphi(0, 0, 1) = (1, 1, 1, 0)$ .

Note-se que  $M_\varphi$  é uma matriz  $4 \times 3$  cuja característica é 3, logo é a matriz de uma aplicação linear de  $\mathbb{R}^3$  em  $\mathbb{R}^4$ , injetiva.

- d) uma matriz  $A$  cujo polinómio característico seja  $p_A(\lambda) = (\lambda - 1)(\lambda - 2)(\lambda - 3)$  e que seja semelhante à matriz  $B = A + 2I$ .

Não existe; se  $A$  fosse semelhante a  $B$ , então  $A$  e  $B$  teriam os mesmos valores próprios; mas, os valores próprios de  $A$  são 1, 2 e 3, e os valores próprios de  $B$  são 3, 4 e 5; logo  $A$  e  $B$  não podem ser semelhantes.

## Grupo II

Responda às questões deste grupo numa folha de teste, apresentando os seus cálculos.

1. Considere os seguintes subespaços do espaço vetorial  $\mathbb{R}^4$ :

$$U = \{(x_1, x_2, x_3, x_4) \in \mathbb{R}^4 : x_1 + x_2 + x_3 = 0 \text{ e } x_4 = -2x_2\}$$

$$V = \langle (1, 0, -1, 1), (1, -2, 1, 4), (1, 2, -3, -2) \rangle.$$

- a) Determine uma base e indique qual a dimensão de cada um desses subespaços.

Temos

$$\begin{aligned} U &= \{(x_1, x_2, x_3, x_4) \in \mathbb{R}^4 : x_1 + x_2 + x_3 = 0 \text{ e } x_4 = -2x_2\} \\ &= \{(x_1, x_2, x_3, x_4) \in \mathbb{R}^4 : x_3 = -x_1 - x_2 \text{ e } x_4 = -2x_2\} \\ &= \{(x_1, x_2, -x_1 - x_2, -2x_2) : x_1, x_2 \in \mathbb{R}\} \\ &= \{x_1(1, 0, -1, 0) + x_2(0, 1, -1, -2) : x_1, x_2 \in \mathbb{R}\} \\ &= \langle (1, 0, -1, 0), (0, 1, -1, -2) \rangle, \end{aligned}$$

o que mostra que os vetores  $\mathbf{u}_1 = (1, 0, -1, 0)$  e  $\mathbf{u}_2 = (0, 1, -1, -2)$  são geradores de  $U$ ; além disso,  $\mathbf{u}_1$  e  $\mathbf{u}_2$  são vetores linearmente independentes (uma vez que são dois vetores tais que nenhum deles é múltiplo do outro); logo  $((1, 0, -1, 0), (0, 1, -1, -2))$  é uma base de  $U$ ; como  $U$  tem uma base formada por dois vetores, tem-se  $\dim U = 2$ .

Seja  $A$  a matriz cujas colunas são os vetores indicados como geradores de  $V$ , isto é,

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 \\ -1 & 1 & -3 \\ 1 & 4 & -2 \end{pmatrix}.$$

Então,  $V = \mathcal{C}(A)$ . Mas,

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 \\ -1 & 1 & -3 \\ 1 & 4 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & 3 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

As colunas principais de  $A$  formam, como sabemos, uma base para  $\mathcal{C}(A)$ , sendo  $\dim \mathcal{C}(A) = \text{car } A$ ; logo, podemos concluir que  $((1, 0, -1, 1), (1, -2, 1, 4))$  é uma base de  $V$  e que  $\dim V = 2$ .

### Outra forma

Seja  $B$  a matriz cujas linhas são os vetores indicados como geradores de  $V$ , isto é,

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & 4 \\ 1 & 2 & -3 & -2 \end{pmatrix}.$$

Temos, então,  $V = \mathcal{L}(B)$ . Mas,

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & 4 \\ 1 & 2 & -3 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -2 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Como sabemos, as linhas não nulas de uma matriz em escada obtida a partir de  $B$  por operações elementares sobre linhas formam uma base para  $\mathcal{L}(B)$  e  $\dim \mathcal{L}(B) = \text{car } B$ . Logo, podemos concluir que  $((1, 0, -1, 1), (0, -2, 2, 3))$  é uma base de  $V$  e que  $\dim V = 2$ .

- b) Verifique se  $(1, 1, 1, 1) \in V$ .

Temos

$$\left( \begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 3 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & \frac{3}{2} \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right).$$

Como

$$\text{car} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} = 2 \quad \text{e} \quad \text{car} \begin{pmatrix} 1 & 1 & | & 1 \\ 0 & -2 & | & 1 \\ -1 & 1 & | & 1 \\ 1 & 4 & | & 1 \end{pmatrix} = 3,$$

concluimos que  $(1, 1, 1, 1) \notin \langle (1, 0, -1, 1), (1, -2, 1, 4) \rangle = V$ .

**Em alternativa (trabalhando com vetores dispostos em linhas):**

Sabemos que  $\mathbf{v} \in \langle \mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n \rangle \iff \text{car}(\frac{A}{\mathbf{v}}) = \text{car } A$ , onde  $A$  é a matriz cujas linhas são os vetores  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ . Como

$$\left( \begin{array}{cccc} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cccc} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cccc} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & \frac{3}{2} \end{array} \right),$$

podemos concluir que  $(1, 1, 1, 1) \notin \langle (1, 0, -1, 1), (0, -2, 2, 3) \rangle = V$ .

- c) Dê um exemplo, caso exista, de um vetor não nulo que pertença a ambos os subespaços.

O vetor  $(1, -2, 1, 4)$  pertence, naturalmente, a  $V$  (já que é um dos geradores desse subespaço); além disso, como  $1 + (-2) + 1 = 0$  e  $4 = -2 \times (-2)$ , vemos que este vetor satisfaz as condições que caracterizam os vetores de  $U$ , ou seja, pertence a  $U$ ; logo,  $(1, -2, 1, 4)$  pertence a ambos os subespaços  $U$  e  $V$ .

**Resolução alternativa:**

Como  $V = \langle (1, 0, -1, 1), (0, -2, 2, 3) \rangle$ , tem-se

$$\begin{aligned} \mathbf{u} \in V &\iff \mathbf{u} = \alpha(1, 0, -1, 1) + \beta(0, -2, 2, 3), \text{ com } \alpha, \beta \in \mathbb{R} \\ &\iff \mathbf{u} = (\alpha, -2\beta, -\alpha + 2\beta, \alpha + 3\beta), \text{ com } \alpha, \beta \in \mathbb{R}. \end{aligned}$$

Mas, tendo em conta a definição de  $U$ , tem-se

$$(\alpha, -2\beta, -\alpha + 2\beta, \alpha + 3\beta) \in U \iff \alpha - 2\beta - \alpha + 2\beta = 0 \text{ e } \alpha + 3\beta = -2(-2\beta) \iff \alpha = \beta.$$

Logo, estão simultaneamente em  $U$  e em  $V$  todos os vetores da forma  $(\alpha, -2\alpha, \alpha, 4\alpha)$  com  $\alpha \in \mathbb{R}$ ; um exemplo será o vetor  $(1, -2, 1, 4)$ , obtido considerando  $\alpha = 1$ .

2. Seja  $\varphi : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  a aplicação linear definida por  $\varphi(x, y, z, w) = (x - z, -x + y + z, -x - y + w)$ .

a) Determine a matriz da aplicação  $\varphi$ .

Tem-se

$$\varphi(1, 0, 0, 0) = (1, -1, -1),$$

$$\varphi(0, 1, 0, 0) = (0, 1, -1),$$

$$\varphi(0, 0, 1, 0) = (-1, 1, 0),$$

$$\varphi(0, 0, 0, 1) = (0, 0, 1).$$

Logo,

$$M_\varphi = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

b) Indique, justificando, qual a dimensão de  $\text{Nuc } \varphi$ .

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Temos

$$\dim \text{Nuc } \varphi = \dim \mathcal{N}(M_\varphi) = 4 - \text{car } M_\varphi = 4 - 3 = 1.$$

c) Conclua que  $\mathbf{v} = (1, -1, 1) \in \text{Im } \varphi$  e determine o conjunto dos vetores  $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^4$  tais que  $\varphi(\mathbf{u}) = \mathbf{v}$ .

Tem-se

$$\dim \text{Im } \varphi = \text{car } M_\varphi = 3 = \dim \mathbb{R}^3,$$

o que mostra que  $\varphi$  é sobrejetiva, ou seja, que  $\text{Im } \varphi = \mathbb{R}^3$ ; como  $\mathbf{v} = (1, -1, 1) \in \mathbb{R}^3$ , conclui-se que  $\mathbf{v} \in \text{Im } \varphi$ .

Tem-se

$$\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & -1 \\ -1 & -1 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 1 & 2 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 2 \end{array} \right).$$

Mas,

$$\begin{cases} x - z = 1 \\ y = 0 \\ -z + w = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \alpha - 1 \\ y = 0 \\ z = \alpha - 2 \\ w = \alpha \text{ (arbitrário)}. \end{cases}$$

Assim, o conjunto dos vetores  $\mathbf{u} = (x, y, z, w) \in \mathbb{R}^4$  tais que  $\varphi(\mathbf{u}) = \mathbf{v}$  é:

$$\{(\alpha - 1, 0, \alpha - 2, \alpha) : \alpha \in \mathbb{R}\}.$$

3. Considere a matriz

$$A_\alpha = \begin{pmatrix} 3 & 1 & \alpha \\ 0 & 2 & 0 \\ \alpha & 1 & 3 \end{pmatrix}, \alpha \in \mathbb{R}.$$

- a) Determine os valores de  $\alpha$  para os quais a matriz  $A_\alpha$  tem um valor próprio duplo.  
 Calculemos primeiro o polinómio característico de  $A_\alpha$  (aplicar Teorema de Laplace à 2ª linha):

$$p_{A_\alpha}(\lambda) = \begin{vmatrix} 3-\lambda & 1 & \alpha \\ 0 & 2-\lambda & 0 \\ \alpha & 1 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (2-\lambda) \begin{vmatrix} 3-\lambda & \alpha \\ \alpha & 3-\lambda \end{vmatrix} = (2-\lambda)((3-\lambda)^2 - \alpha^2) = (2-\lambda)(3-\lambda-\alpha)(3-\lambda+\alpha).$$

Então,

$$p_{A_\alpha}(\lambda) = 0 \iff \lambda = 2 \vee \lambda = 3 - \alpha \vee \lambda = 3 + \alpha.$$

Logo, os valores próprios de  $A_\alpha$  são:  $2, 3 - \alpha$  e  $3 + \alpha$ . A existência de um valor próprio duplo poderá ocorrer numa das seguintes situações:

$$\begin{aligned} 3 - \alpha = 2 &\iff \alpha = 1 \\ 3 + \alpha = 2 &\iff \alpha = -1 \\ 3 - \alpha = 3 + \alpha &\iff \alpha = 0. \end{aligned}$$

Logo:

- Para  $\alpha = 1$ , a matriz tem um valor próprio duplo (2) e um valor próprio simples (4);
- para  $\alpha = -1$ , a matriz tem um valor próprio duplo (2) e um valor próprio simples (4);
- para  $\alpha = 0$  a matriz tem um valor próprio duplo (3) e um valor próprio simples (2);
- para os restantes valores de  $A$  a matriz tem três valores próprios distintos.

- b) Existe algum valor de  $\alpha$  para o qual a matriz  $A_\alpha$  seja semelhante à matriz  $\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$ ? Justifique.

Note-se que  $\lambda = 2$  é sempre um dos valores próprios de  $A_\alpha$ . Por outro lado, tem-se

$$\begin{cases} 3 - \alpha = 1 \\ 3 + \alpha = 5 \end{cases} \iff \alpha = 2.$$

Logo, para  $\alpha = 2$ , a matriz  $A_\alpha$  tem três valores próprios distintos 2,1,e 5, sendo, portanto, diagonalizável e semelhante à matriz  $\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$  (matriz diagonal com esses valores próprios na diagonal).

De modo análogo se vê que o mesmo se passa quando  $\alpha = -2$ , caso em que se tem  $3 - \alpha = 5$  e  $3 + \alpha = 1$ .

- c) Determine os valores próprios de  $A_1$  e os respectivos subespaços próprios.

Os valores próprios de  $A_1$  já foram calculados na alínea a): são  $\lambda_1 = 2$  (duplo) e  $\lambda_2 = 4$ .

Calculemos  $V_2 = \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^3 : (A - 2I)\mathbf{u} = \mathbf{0}\}$  (subespaço próprio associado ao valor próprio  $\lambda_1 = 2$ ); temos, então, de encontrar as soluções do sistema homogêneo cuja matriz simples é

$$A - 2I = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Mas,

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} x + y + z = 0 \\ y = \alpha \\ z = \beta, \alpha, \beta \in \mathbb{R} \end{cases} \iff \begin{cases} x = -\alpha - \beta \\ y = \alpha \\ z = \beta, \alpha, \beta \in \mathbb{R} \end{cases}$$

Logo,

$$V_2 = \{(-\alpha - \beta, \alpha, \beta) : \alpha, \beta \in \mathbb{R}\} = \langle (-1, 1, 0), (-1, 0, 1) \rangle.$$

De modo análogo se calcula  $V_4$ .

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} -x + y + z = 0 \\ -2y = 0 \\ z = \alpha, \alpha \in \mathbb{R} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x = \alpha \\ y = 0 \\ z = \alpha, \alpha \in \mathbb{R} \end{cases}$$

Logo

$$V_4 = \{(\alpha, 0, \alpha) : \alpha \in \mathbb{R}\} = \langle (1, 0, 1) \rangle.$$

- d)** Diga, justificando convenientemente, se a matriz  $A_1$  é ou não diagonalizável e, em caso afirmativo, indique uma matriz que a diagonaliza.

Para  $\alpha = 1$ , tem-se  $\dim V_2 = 2$  (grau de indeterminação do sistema homogêneo que resolvemos para calcular  $V_2$ ), ou seja, tem-se  $\text{mg}(2) = 2$ ; uma vez que 4 é um valor próprio simples, sabemos que  $\text{mg}(4) = \text{ma}(4) = 1$ ; como a soma das multiplicidades geométricas dos valores próprios é 3 (igual à ordem da matriz), a matriz é diagonalizável.

Para encontrar uma matriz que diagonaliza  $A_1$  bastará encontrar três vetores próprios de  $A_1$  linearmente independentes e formar a matriz com esses vetores como colunas; os dois vetores próprios  $(-1, 1, 0)$  e  $(-1, 0, 1)$  (associados ao valor próprio 2) são linearmente independentes; como  $(1, 0, 1)$  é um vetor próprio associado ao outro valor próprio, podemos concluir que os três vetores próprios

$$(1, 1, 0), (-1, 0, 1), (1, 0, 1)$$

são vetores linearmente independentes (ver teorema enunciado na p. 175 dos slides das aulas). Assim, a matriz

$$P = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

é uma matriz que diagonaliza  $A_1$ .

4. Sejam  $V$  e  $W$  dois espaços vetoriais reais e  $T : V \rightarrow W$  uma transformação linear. Sendo  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k \in V$  tais que  $(T(\mathbf{v}_1), \dots, T(\mathbf{v}_k))$  é uma base de  $W$  e sabendo que  $T$  é injetiva, mostre que  $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$  é uma base de  $V$ .

Tendo em conta a definição de uma base de um espaço vetorial, para provar que  $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$  é uma base de  $V$  teremos de mostrar que :

1.  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$  são vetores linearmente independentes;
  2.  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$  geram  $V$ .
1. Suponhamos que  $\alpha_1 \mathbf{v}_1 + \dots + \alpha_k \mathbf{v}_k = \mathbf{0}$  e mostremos que terá de ser  $\alpha_1 = \dots = \alpha_k = 0$ , o que estabelecerá a independência linear dos vetores  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$ .
- Temos

$$\begin{aligned} \alpha_1 \mathbf{v}_1 + \dots + \alpha_k \mathbf{v}_k = \mathbf{0} &\stackrel{(i)}{\Rightarrow} T(\alpha_1 \mathbf{v}_1 + \dots + \alpha_k \mathbf{v}_k) = T(\mathbf{0}) \\ &\stackrel{(ii)}{\Rightarrow} \alpha_1 T(\mathbf{v}_1) + \dots + \alpha_k T(\mathbf{v}_k) = \mathbf{0} \\ &\stackrel{(iii)}{\Rightarrow} \alpha_1 = \dots = \alpha_k = 0. \end{aligned}$$

Justificação das diversas passagens:

(i) - porque  $T$  é uma aplicação, logo um elemento só tem uma imagem;

(ii) - usámos duas propriedades conhecidas das transformações lineares;

(iii) - porque, por hipótese,  $(T(\mathbf{v}_1), \dots, T(\mathbf{v}_k))$  é uma base de  $W$ , logo,  $T(\mathbf{v}_1), \dots, T(\mathbf{v}_k)$  são vetores linearmente independentes.

2. Mostremos agora que  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$  geram  $V$ , ou seja, que todo o vetor de  $V$  se pode escrever como combinação linear dos vetores  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$ .

Seja  $\mathbf{v}$  um vetor qualquer de  $V$ ; a sua imagem por  $T$ ,  $T(\mathbf{v})$ , é um vetor de  $W$  e, como tal, tendo em conta que  $(T(\mathbf{v}_1), \dots, T(\mathbf{v}_k))$  é uma base de  $W$ , poderá escrever-se como combinação linear dos vetores  $T(\mathbf{v}_1), \dots, T(\mathbf{v}_k)$ ; assim, existem escalares  $\beta_1, \dots, \beta_k$  tais que  $T(\mathbf{v}) = \beta_1 T(\mathbf{v}_1) + \dots + \beta_k T(\mathbf{v}_k)$ .

Mas,

$$\begin{aligned} T(\mathbf{v}) = \beta_1 T(\mathbf{v}_1) + \dots + \beta_k T(\mathbf{v}_k) &\stackrel{(i)}{\Rightarrow} T(\mathbf{v}) = T(\beta_1 \mathbf{v}_1 + \dots + \beta_k \mathbf{v}_k) \\ &\stackrel{(ii)}{\Rightarrow} \mathbf{v} = \beta_1 \mathbf{v}_1 + \dots + \beta_k \mathbf{v}_k \end{aligned}$$

Vemos então que  $\mathbf{v}$  se escreve como combinação linear dos vetores  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$ , o que conclui a demonstração.

Justificação das passagens:

(i) - usando uma das propriedades de uma transformação linear;

(ii) - porque, por hipótese,  $T$  é injetiva.