P3 de Álgebra Linear I – 2005.2

Data: 21 de novembro de 2005.

Início: 17h:05min Fim: 18h:55min

Nome:	Matrícula:	
Assinatura:	Turma:	

Questão	Valor	Nota	Revis.
1a	2.0		
1b	1.0		
2a	1.0		
2b	1.0		
2c	1.0		
2d	1.0		
3a	1.0		
3b	1.0		
3c	1.0		
Total	10.0		

Instruções:

- Não é permitido usar calculadora. Mantenha o celular desligado. Escreva de forma clara e legível.
- É proibido desgrampear a prova. Prova com folhas faltando ou rasuradas terá nota zero.
- Justifique cuidadosamente todas as respostas de forma completa, ordenada e coerente.
- Faça a prova na sua turma.

1)

(1.a) Considere a matriz

$$M = \left(\begin{array}{rrr} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{array}\right).$$

Sabendo que (1,1,1) é um autovetor de Me que 1 é um autovalor de M,escreva Mna forma

$$M = P D P^{-1},$$

onde D é uma matriz diagonal.

(1.b) Considere a matriz

$$Q = \left(\begin{array}{ccc} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{array}\right).$$

Determine uma forma diagonal C de Q.

Resposta:

2) Considere as matrizes

$$E = \begin{pmatrix} 1/3 & 2/3 & e \\ b & 1/3 & f \\ c & d & g \end{pmatrix}, \qquad F = \begin{pmatrix} -1/3 & 2/3 & q \\ m & 1/3 & r \\ n & p & s \end{pmatrix}.$$

- (2.a) Ache b, c, d, e, f e g para que E represente na base canônica um espelhamento (ortogonal) em relação a um plano.
- (2.b) Determine a equação cartesiana do plano de espelhamento do item (2.a).
- (2.c) Ache m, n, p, q, r e s para que F represente na base canônica uma rotação.
- (2.d) Determine $\cos(\varphi)$, onde φ é o ângulo da rotação do item (2.c).

Resposta:

3) Considere os vetores

$$v_1 = (1, 1, 0), \quad v_2 = (1, 0, 1), \quad v_3 = (0, 1, 1),$$

a base

$$\beta = \{v_1, v_2, v_3\}$$

e a transformação linear

$$T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3, \qquad T(v) = (v \cdot v_1) v_1 + (v \cdot v_2) v_2.$$

- (3.a) Determine a matriz da transformação linear T na base β .
- (3.b) Determine explicitamente a matriz N de mudança de base da base canônica à base β .
- (3.c) Determine uma forma diagonal de T.

Resposta: