

Curso de Tecnologia em Sistemas de Computação  
Disciplina : Álgebra Linear  
Gabarito da AP2 - Segundo Semestre de 2019  
Professores: Márcia Fampa & Mauro Rincon

---

- (2.0)1. Sendo  $A$  uma matriz real quadrada de ordem 4, cujo determinante é igual a 2, qual o valor de  $y$  na equação  $\det(3AA^tA) = 4y$ ? Justifique sua resposta.

**Solução:**

$$\begin{aligned}\det(3AA^tA) &= \det(3A) \cdot \det(A^t) \cdot \det(A) \\ &= 3^4 \det(A) \cdot \det(A^t) \cdot \det(A) \\ &= 3^4 \det(A) \cdot \det(A) \cdot \det(A) \\ &= 81 \cdot 2 \cdot 2 \cdot 2 = 81 \cdot 4 \cdot 2.\end{aligned}$$

Logo,

$$4y = 81 \cdot 4 \cdot 2 \Rightarrow y = 162.$$

- (2.0)2. Determine os autovalores de  $A$  e os autovetores associados ao maior autovalor de  $A$ .

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

**Solução:** A equação característica é

$$\begin{vmatrix} 3 - \lambda & 2 \\ 3 & -2 - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

ou

$$\lambda^2 - \lambda - 12 = 0.$$

Logo, os autovalores de  $A$  são  $\lambda_1 = 4$  e  $\lambda_2 = -3$ . Para encontrar os autovetores associados a  $\lambda_1 = 4$ , temos:

$$Ax = 4x \Rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = 4 \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -x_1 + 2x_2 = 0 \\ 3x_1 - 6x_2 = 0 \end{cases}$$

Obtemos então  $(x_1, x_2) = (2x_2, x_2)$ . Logo, qualquer múltiplo não-nulo de  $(2, 1)^T$  é um autovetor associado a  $\lambda_1 = 4$ .

(3.0)3. Determine se cada uma das transformações abaixo é ou não linear. Justifique sua resposta.

(a)

$$T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, T(x, y, z) = (x, y, 0)$$

**Solução:** Sejam  $u_1 = (x_1, y_1, z_1)$  e  $u_2 = (x_2, y_2, z_2)$  vetores em  $\mathbb{R}^3$  e  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Temos:  $T(u_1) = (x_1, y_1, 0)$  e  $T(u_2) = (x_2, y_2, 0)$ . Logo

$$T(u_1 + u_2) = T(x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2) = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, 0) = T(u_1) + T(u_2).$$

$$T(\alpha u_1) = T(\alpha x_1, \alpha y_1, \alpha z_1) = (\alpha x_1, \alpha y_1, 0) = \alpha T(u_1).$$

Logo, a transformação é linear.

(b)

$$T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2, T(x, y, z) = (3x + 2, 2y - z)$$

**Solução:** Neste caso, temos  $T(0, 0, 0) = (2, 0) \neq (0, 0)$ . Logo, a transformação não é linear.

(c)

$$T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, T(x, y) = (x^2, 3y)$$

**Solução:** Sejam  $u_1 = (x_1, y_1)$  e  $u_2 = (x_2, y_2)$  vetores em  $\mathbb{R}^2$ . Temos:  $T(u_1) = (x_1^2, 3y_1)$  e  $T(u_2) = (x_2^2, 3y_2)$ . Logo

$$T(u_1) + T(u_2) = (x_1^2 + x_2^2, 3y_1 + 3y_2).$$

No entanto,

$$\begin{aligned} T(u_1 + u_2) &= T(x_1 + x_2, y_1 + y_2) = ((x_1 + x_2)^2, 3(y_1 + y_2)) \\ &= (x_1^2 + 2x_1x_2 + x_2^2, 3y_1 + 3y_2) \neq T(u_1) + T(u_2). \end{aligned}$$

Logo, a transformação não é linear.

(3.0)4. Seja  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  a transformação linear tal que  $T(1, 0, 0) = (1, 2)$ ,  $T(0, 1, 0) = (0, 1)$  e  $T(0, 0, 1) = (-1, 3)$

- (a) Determinar  $N(T)$  e uma de suas bases.  $T$  é injetora? Justifique.
- (b) Determinar  $Im(T)$  e uma de suas bases.  $T$  é sobrejetora? Justifique.

**Solução:**

Temos:

$$\begin{aligned} T(x, y, z) &= xT(1, 0, 0) + yT(0, 1, 0) + zT(0, 0, 1) \\ &= x(1, 2) + y(0, 1) + z(-1, 3) \\ &= (x - z, 2x + y + 3z) \end{aligned}$$

(a)

$$N(T) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / (x - z, 2x + y + 3z) = (0, 0)\}$$

O sistema:

$$\begin{cases} x - z = 0 \\ 2x + y + 3z = 0 \end{cases}$$

admite solução geral  $(z, -5z, z)$ ,  $z \in \mathbb{R}$ . Logo

$$N(T) = \{(z, -5z, z) / z \in \mathbb{R}\}$$

A única variável livre é  $z$ . Portanto,  $\dim N(T) = 1$ . Fazendo  $z = 1$ , obtem-se  $(1, -5, 1)$  e  $\{(1, -5, 1)\}$  é uma base de  $N(T)$ . Ainda  $T$  não é injetora, pois  $N(T) \neq \{(0, 0, 0)\}$ .

(b)

$$Im(T) = [T(1, 0, 0), T(0, 1, 0), T(0, 0, 1)] = [(1, 2), (0, 1), (-1, 3)]$$

Considerando o Teorema da dimensão, temos:

$$\dim Im(T) = \dim \mathbb{R}^3 - \dim N(T) = 3, 1 = 2$$

Logo,  $Im(T) = \mathbb{R}^2$  e qualquer base de  $\mathbb{R}^2$  é base de  $Im(T)$ . Uma delas é  $\{(1, 2), (0, 1)\}$ . Ainda,  $T$  é sobrejetora, pois  $Im(T) = \mathbb{R}^2$  que é o contradomínio.