Curso de Tecnologia em Sistemas de Computação

Disciplina : Álgebra Linear

GABARITO da AP2 - Primeiro Semestre de 2019

Professores: Márcia Fampa & Mauro Rincon

(2.0)1. Determine o determinante de cada uma das matrizes abaixo, utilizando as propriedades sobre determinantes vistas no curso. Em cada caso, apresente a propriedade utilizada. Em seguida, responda, justificando, para qual(is) das matrizes é possível calcular-se a inversa.

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 6 & 7 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -3 & 5 & -7 \\ 8 & 4 & 2 & 6 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 5 & 6 & 7 & 6 \\ 1 & -3 & 5 & -3 \\ 4 & 9 & -3 & 9 \\ 2 & 7 & 8 & 7 \end{bmatrix};$$

$$C = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & -3 & 7 & -8 \\ 0 & 0 & 5 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

## Solução:

- (a) Como A tem uma linha de 0s, det(A)=0.
- (b) Como a segunda e a quarta colunas de B são iguais,  $\det(B)=0$ .
- (c) Como C é triangular, det(C) é igual ao produto dos elementos da diagonal. Assim, det(C)=-120.

É possível calcular a inversa apenas de C, pois é a única das três matrizes cujo determinante é diferente de zero.

(3.0)2. Considere o sistema linear Ax = b, onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -4 \\ -1 & -1 & 5 \\ 2 & 7 & -3 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

(a) Determine a matriz inversa de A.

## Solução:

Forme a matriz em bloco  $M=(A\,\dot{:}\,I)$  e reduza M por linhas à forma escalonada:

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -4 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 5 & \vdots & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 7 & -3 & \vdots & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & -4 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & \vdots & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 5 & \vdots & -2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & -4 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & \vdots & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & -5 & -3 & 1 \end{pmatrix}$$

A metade esquerda de M está agora em forma triangular; logo A tem uma inversa. Além disso, reduza por linhas M à forma canônica reduzida por linhas:

$$M \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & \vdots & -9 & -6 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & \vdots & \frac{7}{2} & \frac{5}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & -\frac{5}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$
$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \vdots & -16 & -11 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & \vdots & \frac{7}{2} & \frac{5}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & -\frac{5}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I \vdots A^{-1} \end{pmatrix}$$

Assim

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} -16 & -11 & 3\\ \frac{7}{2} & \frac{5}{2} & -\frac{1}{2}\\ -\frac{5}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

(b) Determine a solução do sistema Ax = b usando a inversa de A. Solução:

$$Ax = b \Rightarrow x = A^{-1}b = \begin{pmatrix} -16 & -11 & 3\\ \frac{7}{2} & \frac{5}{2} & -\frac{1}{2}\\ -\frac{5}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1\\ 2\\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -41\\ 9\\ -6 \end{pmatrix}$$

(2.0)3. Ache os autovalores da transformação linear abaixo e os autovetores correspondentes ao autovalor negativo.

$$T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$$
 tal que  $T(x, y, z) = (3x - 4z, 3y + 5z, -z)$ 

## Solução:

A transformação T é dada pela matriz

$$A = \left(\begin{array}{ccc} 3 & 0 & -4 \\ 0 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & -1 \end{array}\right),$$

е

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} 3 - \lambda & 0 & -4 \\ 0 & 3 - \lambda & 5 \\ 0 & 0 & -1 - \lambda \end{pmatrix}.$$

Então,  $P(\lambda) = det(A - \lambda I) = (3 - \lambda)^2(-1 - \lambda)$ . Os autovalores de T, são, portanto, os autovalores de A,

$$\lambda_1 = 3 \text{ e } \lambda_2 = -1.$$

Os autovetores associados a  $\lambda_2 = -1$  são obtidos abaixo:

$$\begin{pmatrix} 3 & 0 & -4 \\ 0 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -1 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} 3x & -4z = -x \\ 3y - 5z = -y \\ -z = -z \end{cases}$$
$$\Rightarrow \begin{cases} 4x & -4z = 0 \\ 4y - 5z = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & -z = 0 \\ y - \frac{5}{4}z = 0 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

Solução:  $x=z,\ y=\frac{5}{4}z,\ z$  qualquer. Os autovetores são do tipo  $v=(z,\frac{5}{4}z,z),\ z\neq 0.$ 

- (3.0)4. Para cada das transformações lineares de  $\mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$  abaixo, determine seu núcleo, sua imagem e diga se ela é injetora ou sobrejetora, justificando a resposta.
  - (a)  $L(x) = (x_3, x_2, x_1)^T$ .

Solução:

Núcleo, N(L): Se x está no núcleo de L, então L(x)=0, ou seja,  $x_3=0, x_2=0$  e  $x_1=0$ . Portanto,  $N(L)=\{(0,0,0)^T\}$ .

Imagem, I(L): Dado  $y = (y_1, y_2, y_3)^T \in \mathbb{R}^3$ ,  $y = L((y_3, y_2, y_1)^T)$ . Logo,  $I(L) = \mathbb{R}^3$ .

Como  $N(L) = \{(0,0,0)^T\}$ , L é injetora e como  $I(L) = \mathbb{R}^3$ , L é também sobrejetora.

(b)  $L(x) = (x_1, x_2, 0)^T$ .

## Solução:

Núcleo, N(L): Se x está no núcleo de L, então L(x) = 0, ou seja,  $x_1 = 0$  e  $x_2 = 0$ . Portanto, N(L) é o subespaço unidimensional de  $\mathbb{R}^3$  gerado por  $e_3 = (0,0,1)^T$ .

Imagem, I(L): Um vetor y pertence à imagem de L se e somente se y é a soma de um múltiplo de  $e_1 = (1,0,0)^T$  com um múltiplo de  $e_2 = (0,1,0)^T$ . Logo, I(L) é o subespaço bidimensional de  $\mathbb{R}^3$  gerado por  $[e_1,e_2]$ .

Como  $N(L) \neq \{(0,0,0)^T\}$ , L não é injetora e como  $I(L) \neq I\!\!R^3$ , L também não é sobrejetora.