Curso de Tecnologia em Sistemas de Computação Disciplina : Álgebra Linear Gabarito da AP1 - Segundo Semestre de 2009 Professores: Márcia Fampa & Mauro Rincon

(3.0)1. Seja  $V = \mathbb{R}^3$ . Verifique se W é ou não subspaço vetorial de V, onde:

(a) 
$$W = \{(x, y, z) : x, y, z \in \mathbb{R} \text{ e } y = 0\}.$$

# Solução:

 $0 \in W$  pois podemos tomar x=y=z=0. E as seguintes condições são satisfeitas:

$$(x_1, 0, z_1) + (x_2, 0, z_2) = (x_1 + x_2, 0, z_1 + z_2) = (x_3, 0, z_3) \in W$$
 onde  $x_3 = x_1 + x_2$  e  $z_3 = z_1 + z_2$ .

$$\alpha(x,0,z)=(\alpha x,0,\alpha z)=(x_4,0,z_4)\in W \text{ onde } x_4=\alpha x \text{ e } z_4=\alpha z.$$

Logo, W é subespaço vetorial de V.

(b) 
$$W = \{(x, y, z) : y = x \in z = 3x\}.$$

## Solução:

 $0 \in W$  pois podemos tomar x = 0. E as seguintes condições são satisfeitas:

$$(x_1, x_1, 3x_1) + (x_2, x_2, 3x_2) = (x_1 + x_2, x_1 + x_2, 3(x_1 + x_2)) = (x_3, x_3, 3x_3) \in W$$
 onde  $x_3 = x_1 + x_2$ .

$$\alpha(x, x, 3x) = (\alpha x, \alpha x, 3\alpha x) = (x_1, x_1, 3x_1) \in W \text{ onde } x_1 = \alpha x.$$

Logo, W é subespaço vetorial de V.

(c)  $W = \{(x, y, z) : x + y + z = 0\}.$ 

### Solução:

 $0 \in W$  pois podemos tomar x = y = z = 0. E as seguintes condições são satisfeitas:

Sejam  $(x_1, y_1, z_1)$  e  $(x_2, y_2, z_2)$ , tais que  $x_1 + y_1 + z_1 = 0$  e  $x_2 + y_2 + z_2 = 0$ .

Logo,  $(x_1 + x_2) + (y_1 + y_2) + (z_1 + z_2) = 0.$ 

Ou seja,  $(x_1, y_1, z_1) + (x_2, y_2, z_2) \in W$ .

Sejam  $\alpha \in \Re$  e (x, y, z) tal que x + y + z = 0.

 $\alpha(x+y+z) = \alpha x + \alpha y + \alpha z = 0.$ 

Logo  $\alpha(x, y, z) \in W$ .

Logo, W é subespaço vetorial de V.

(d)  $W = \{(x, y, z) : x^2 + y^2 + z^2 \le 2\}.$ 

# Solução:

Considere  $(x_1, y_1, z_1) = (0, 1, 1)$  e  $(x_2, y_2, z_2) = (1, 0, 0)$ . Como  $(x_1, y_1, z_1) \in W$ ,  $(x_2, y_2, z_2) \in W$  e  $(x_1, y_1, z_1) + (x_2, y_2, z_2) \notin W$ , W não é subespaço vetorial.

- (2.0)2. No espaço vetorial  $P_3(t)$  dos polinômios em t de grau máximo 3, consideremos a base  $\{1, 1-t, (1-t)^2, (1-t)^3\}$ . Sejam os polinômios  $p_1(t) = 2-3t+3t^2+2t^3, p_2(t) = 1+6t-5t^3$  e  $p_3(t) = 5t-t^2-4t^3$ .
  - (a) Determine as coordenadas do polinômio  $p_2(t)$  em relação a esta base.

#### Solução:

Se  $\{1, 1-t, (1-t)^2, (1-t)^3\}$  é uma base de  $P_3(t)$ , então todo polinômio pode ser escrito como combinação linear dos vetores desta base.

Consideremos o polinômio  $p_2(t) = 1 + 6t - 5t^3$ 

$$1 + 6t - 5t^3 = a(1) + b(1-t) + c(1-t)^2 + d(1-t)^3$$

$$1 + 6t - 5t^3 = a + b - bt + c(1 - 2t + t^2) + d(1 - 3t + 3t^2 - t^3)$$

$$1 + 6t - 5t^3 = a + b - bt + c - 2ct + ct^2 + d - 3dt + 3dt^2 - dt^3$$

$$1 + 6t - 5t^3 = (a + b + c + d) + (-b - 2c - 3d)t + (c + 3d)t^2 + (-d)t^3$$

Pela igualdade de polinômios, temos:

$$\begin{cases} a+b+c+d=1\\ -b-2c-3d=6\\ c+3d=0\\ -d=-5 \end{cases}$$

Resolvendo o sistema por substituição de baixo para cima, temos d=5, c=-3d=-15, b=-6-2c-3d=9 e a=1-b-c-d=2 Assim, as coordenadas de  $p_2(t)$  em relação à base acima são: a=2, b=9, c=-15 e d=5. Logo,  $p_2(t)$  pode ser escrito como :  $p_1(t)=2(1)+9(1-t)-15(1-t)^2+5(1-t)^3$ .

(b) Verifique se  $p_1(t)$ ,  $p_2(t)$  e  $p_3(t)$  são linearmente independentes.

# Solução:

$$a(p_1) + b(p_2) + c(p_3) = 0$$

$$a(2 - 3t + 3t^2 + 2t^3) + b(1 + 6t - 5t^3) + c(5t - t^2 - 4t^3) = 0$$

$$(2a - 5b - 4c)t^3 + (3a - c)t^2 + (-3a + 6b + 5c)t + (2a + b) = 0$$

$$0t^3 + 0t^2 + 0t + 0$$

Pela igualdade de polinômios, temos:

$$\begin{cases} 2a - 5b - 4c = 0 \\ 3a - c = 0 \implies c = 3a \\ -3a + 6b + 5c = 0 \\ 2a + b = 0 \implies b = -2a \end{cases}$$

A segunda e a terceira equações são satisfeitas para qualquer valor de a, já que:

$$2a - 5b - 4c = 0$$

$$2a - 5(-2a) - 4(3a) = 0$$

$$2a + 10a - 12a = 0$$

$$0 = 0,$$

$$e$$

$$-3a + 6b + 5c = 0$$

$$-3a + 6(-2a) + 5(3a) = 0$$

$$-3a - 12a + 15a = 0$$

$$0 = 0$$

Logo o sistema tem infinitas soluções, tais que  $a \in \mathbb{R}$ , b=-2a e c=3a. Consequentemente, os polinômios são linearmente dependentes.

(2.0)3. Seja  $P_2$  o espaço vetorial dos polinômios de grau 2. Considere os polinômios  $v_1 = -x^2 - 6x$ ,  $v_2 = x^2 - 3x - 1$  e  $v_3 = -3x^2 + 2$ .

i) Mostre que  $v_1$  pode ser escrito como uma combinação linear dos vetores  $\{v_2, v_3\}$ .

## Solução:

Determinar a e b tais que  $v_1 = av_2 + bv_3$ , ou seja

$$-x^2 - 6x = ax^2 - 3ax - a - 3bx^2 + 2b.$$

Pela igualdade de polinômios, temos:

$$\begin{cases} a-3b=-1\\ -3a=-6 \Rightarrow a=2\\ -a+2b=0 \Rightarrow b=a/2=1 \end{cases}$$

Substituindo os valores a=2 e b=1 obtidos com as duas últimas equações na primeira equação, temos -1=-1, logo o sistema tem como única solução a=2, b=1, mostrandop que  $v_1$  pode ser escrito como combinação linear de  $v_2$  e  $v_3$ .

ii) Podemos afirmar, a partir do item anterior, que o conjunto de vetores  $\{v_1, v_2, v_3\}$  são linearmente dependentes? Porquê?

### Solução:

Sim, pois a relação  $\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \alpha_3 v_3 = 0$  é satisfeita para  $\alpha_1 = -1$ ,  $\alpha_1 = 2$  e  $\alpha_3 = 1$ , ou seja para  $(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) \neq (0, 0, 0)$ .

(3.0)4. Seja W o subspaço de  $\mathbb{R}^4$  gerado pelos vetores

$$u_1 = (1, -2, 5, -3), \quad u_2 = (2, 3, 1, -4), \quad u_3 = (3, 8, -3, -5).$$

- (a) Determine uma base e a dimensão de W.
- (b) Estenda a base de W obtida no item anterior a uma base de todo o espaço  $\mathbb{R}^4$ .
- (c) Calcule o módulo do vetor  $u_2$ .

(d) Calcule o ângulo entre os vetores  $u_1$  e  $u_3$ .

### Solução:

(a) A base e a dimensão de W podem ser obtidas escalonando-se a matriz, cujas linhas são os vetores dados:

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 5 & -3 \\ 2 & 3 & 1 & -4 \\ 3 & 8 & -3 & -5 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 5 & -3 \\ 0 & 7 & -9 & 2 \\ 0 & 14 & -18 & 4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 5 & -3 \\ 0 & 7 & -9 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Da matriz escalonada obtemos a base para W, dada por  $\{(1, -2, 5, -3), (0, 7, -9, 2)\}$ . A dimensão de W é 2 pois temos 2 vetores na base.

(b) Sabemos que qualquer conjunto de vetores LI de um espaço vetorial de dimensão finita é parte de uma base, ou seja, pode ser estendido até completar uma base para o espaço. Para encontrarmos uma base para  $\mathbb{R}^4$  é necessário acrescentarmos mais dois vetores à base de W, tais que os quatro vetores resultantes sejam linearmente independentes. Por exemplo, o conjunto de vetores  $\{(1,-2,5,-3),(0,7,-9,2),(0,0,1,0),(0,0,0,1)\}$  forma uma base para  $\mathbb{R}^4$ , já que a matriz abaixo, cujas linhas são estes vetores, tem posto igual a 4.

$$\begin{pmatrix}
1 & -2 & 5 & -3 \\
0 & 7 & -9 & 2 \\
0 & 0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

(c) 
$$|u_2| = \sqrt{2^2 + 3^2 + 1^2 + (-4)^2} = \sqrt{4 + 9 + 1 + 16} = \sqrt{30}$$
.

(d) Seja  $\theta$  o ângulo entre os vetores  $u_1$  e  $u_3$ .

$$|u_1| = \sqrt{1^2 + (-2)^2 + 5^2 + (-3)^2} = \sqrt{1 + 4 + 25 + 9} = \sqrt{39}.$$

$$|u_3| = \sqrt{3^2 + 8^2 + (-3)^2 + (-5)^2} = \sqrt{9 + 64 + 9 + 25} = \sqrt{107}.$$

$$\cos(\theta) = \frac{u_1 \cdot u_3}{|u_1| \cdot |u_3|} = \frac{3 - 16 - 15 + 15}{\sqrt{39}\sqrt{107}} = \frac{-13}{\sqrt{4173}} \Longrightarrow \theta = \arccos\frac{-13}{\sqrt{4173}}.$$