

Curso de Tecnologia em Sistemas de Computação  
Disciplina : Álgebra Linear  
GABARITO DA AP2 - Primeiro Semestre de 2013  
Professores: Márcia Fampa & Mauro Rincon

---

(3.0)1. Determine se as transformações de  $\mathbb{R}^{n \times n}$  em  $\mathbb{R}^{n \times n}$  abaixo são ou não lineares, justificando detalhadamente sua resposta.

- (a)  $T(A) = A + I$ , onde  $I$  é a matriz identidade de ordem  $n$ .
- (b)  $T(A) = A + A^T$ , onde  $A^T$  é a matriz transposta de  $A$ .
- (c)  $T(A) = \frac{7}{2}A$ .

**Solução:**

$T$  é uma transformação linear se

$$T(\alpha A_1 + \beta A_2) = \alpha T(A_1) + \beta T(A_2)$$

para todo  $A_1$  e  $A_2$  em  $\mathbb{R}^{n \times n}$  e  $\alpha$  e  $\beta$  escalares.

- (a)  $T(A) = A + I$ .

Como  $T(A_1 + A_2) = A_1 + A_2 + I \neq A_1 + I + A_2 + I = T(A_1) + T(A_2)$ , então  $T$  não é uma transformação linear.

- (b)  $T(A) = A + A^T$ .

Como  $T(\alpha A_1 + \beta A_2) = (\alpha A_1 + \beta A_2) + (\alpha A_1 + \beta A_2)^T = \alpha(A_1 + A_1^T) + \beta(A_2 + A_2^T) = \alpha T(A_1) + \beta T(A_2)$ , então  $T$  é uma transformação linear.

- (c)  $T(A) = \frac{7}{2}A$ .

Como  $T(\alpha A_1 + \beta A_2) = \frac{7}{2}(\alpha A_1 + \beta A_2) = \alpha(\frac{7}{2}A_1) + \beta(\frac{7}{2}A_2) = \alpha T(A_1) + \beta T(A_2)$ , então  $T$  é uma transformação linear.

- (2.0)2. Ache os autovalores da matriz  $A$  abaixo e os autovetores correspondentes ao menor autovalor positivo.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \\ -5 & 2 & 5 & -1 \end{pmatrix}.$$

**Solução:**

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} -\lambda & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -\lambda & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 - \lambda & 1 \\ -5 & 2 & 5 & -1 - \lambda \end{pmatrix}.$$

Os autovalores de  $A$  são as raízes de  $P(\lambda) = \det(A - \lambda I) = 0$ .

$$\begin{aligned} \det(A - \lambda I) &= -\lambda \begin{vmatrix} -\lambda & 0 & 1 \\ 1 & 1 - \lambda & 1 \\ 2 & 5 & -1 - \lambda \end{vmatrix} \\ &\quad + \begin{vmatrix} 0 & -\lambda & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ -5 & 2 & -1 - \lambda \end{vmatrix} \\ &= -\lambda(-\lambda(1 - \lambda)(-1 - \lambda) + 5 - 2(1 - \lambda) + 5\lambda) \\ &\quad + (5\lambda + 4 + 5 + 2\lambda(-1 - \lambda)) \\ &= \lambda^4 - 10\lambda^2 + 9 \end{aligned}$$

Logo

$$\lambda^2 = \frac{10 \pm 8}{2} = 9 \text{ ou } 1.$$

Portanto,

$$\lambda_1 = -1, \lambda_2 = 1, \lambda_3 = -3, \lambda_4 = 3.$$

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

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \\ -5 & 2 & 5 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = 1 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} z = x \\ w = y \\ x = y \\ 0 = 0 \end{cases}$$

Logo, os autovetores são do tipo  $v = (x, -x, x, -x) = x(1, -1, 1, -1)$ ,  $x \neq 0$ .

(2.0)3. Seja  $P$  o espaço de polinômios de grau menor ou igual a 2. Encontre a dimensão e uma base do subespaço de  $P$ , gerado pelos vetores dados em cada um dos itens abaixo.

(a)  $x, x - 1, x^2 + 1$ .

**Solução:**

Representando o polinômio  $ax^2 + bx + c$  pelo vetor  $(a, b, c)$ , a dimensão do subespaço é dada pelo número de linhas linearmente independentes da matriz

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Logo, a dimensão do subespaço é igual a 3 e os três vetores (ou equivalentemente, os três polinômios) dados,  $x, x - 1, x^2 + 1$ , formam uma base para o subespaço.

(b)  $x^2, x^2 - x - 1, x + 1$ .

**Solução:**

Representando o polinômio  $ax^2 + bx + c$  pelo vetor  $(a, b, c)$ , a dimensão do subespaço é dada pelo número de linhas linearmente independentes da matriz

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Logo, a dimensão do subespaço é igual a 2 e dois quaisquer dos vetores dados, por exemplo,  $x^2, x + 1$ , formam uma base para o subespaço.

(3.0)4. Considere o sistema linear  $Ax = b$ , onde

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 4 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 3 & 1 \end{bmatrix} \text{ e } b = \begin{pmatrix} 7 \\ 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

(a) Calcule o determinante da matriz  $A$ .

- (b) Determine a matriz inversa de  $A$ .
- (c) Determine a solução do sistema  $Ax = b$ , usando a inversa de  $A$ .

**Solução:**

- (a) Calcule o determinante da matriz  $A$ .

$$\det(A) = (-1) \begin{vmatrix} 2 & 0 & 3 \\ 4 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} + (1) \begin{vmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 4 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 3 \end{vmatrix}.$$

$$\det(A) = (-1)(4+0+12-6-0-0) + (1)(12+0+4-2-0-2) = 2.$$

- (b) Determine a matriz inversa de  $A$ .

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

forma escalonada:

$$\begin{aligned}
 M &= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 1 & 0 & \vdots & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 3 & 1 & \vdots & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -6 & \vdots & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 5 & -1 & \vdots & -1 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -6 & \vdots & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 5 & -1 & \vdots & -1 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -6 & \vdots & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 5 & -1 & \vdots & -1 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -6 & \vdots & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 0 & 6 & 5 \\ 1 & 0 & -1 & 2 & \vdots & -1 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -6 & \vdots & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & \vdots & 1 & -6 & -1 & 2 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

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:

$$\begin{aligned}
 M &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -6 & \vdots & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \vdots & 1 & -5 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \vdots & -1 & 6 & 1 & -2 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 3 & \vdots & 0 & 5 & 1 & -2 \\ 0 & 2 & 0 & 0 & \vdots & -7 & 31 & 6 & -10 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \vdots & 1 & -5 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \vdots & -1 & 6 & 1 & -2 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \vdots & \frac{3}{2} & -\frac{13}{2} & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \vdots & -\frac{7}{2} & \frac{31}{2} & 3 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \vdots & 1 & -5 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \vdots & -1 & 6 & 1 & -2 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

Assim

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} & -\frac{13}{2} & -1 & 2 \\ -\frac{7}{2} & \frac{31}{2} & 3 & -5 \\ 1 & -5 & -1 & 2 \\ -1 & 6 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

(c) Determine a solução do sistema  $Ax = b$  usando a inversa de  $A$ .

$$Ax = b \Rightarrow x = A^{-1}b = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} & -\frac{13}{2} & -1 & 2 \\ -\frac{7}{2} & \frac{31}{2} & 3 & -5 \\ 1 & -5 & -1 & 2 \\ -1 & 6 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 7 \\ 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$