

Curso de Tecnologia em Sistemas de Computação  
Disciplina : Álgebra Linear  
GABARITO da AP1 - Primeiro Semestre de 2017  
Professores: Márcia Fampa & Mauro Rincon

---

(1.5)1. Em cada item abaixo, calcular o ângulo  $\theta$  no intervalo  $[0^\circ, 90^\circ]$ , entre os vetores  $v$  e  $w$ , e afirmar, justificando a afirmação, se os vetores são ortogonais, paralelos, ou nenhuma das duas opções.

(0.5)a.  $v = (1, -1, 3), w = (5, 2, -1)$ .

(0.5)b.  $v = (1, 0, 1), w = (1, 1, 0)$ .

(0.5)c.  $v = (1, 1, 2), w = (3, 3, 6)$ .

**Solução:**

(a)  $\cos \theta = \frac{v \cdot w}{|v| \cdot |w|}$

$$v \cdot w = 5 - 2 - 3 = 0 \Rightarrow \cos \theta = 0 \Rightarrow \theta = 90^\circ.$$

Os vetores são ortogonais. Justificativa:  $v \cdot w = 0$  ou  $\theta = 90^\circ$ .

(b)  $\cos \theta = \frac{v \cdot w}{|v| \cdot |w|}$ .

$$|v| = \sqrt{1 + 0 + 1} = \sqrt{2}.$$

$$|w| = \sqrt{1 + 1 + 0} = \sqrt{2}.$$

$$v \cdot w = 1 + 0 + 0 = 1.$$

$$\cos \theta = \frac{1}{2} \Rightarrow \theta = \arccos\left(\frac{1}{2}\right) = 60^\circ.$$

Os vetores não são nem ortogonais nem paralelos. Justificativa  $\theta = 60^\circ$  ou  $v \cdot w \neq 0$  e  $\frac{v_1}{w_1} \neq \frac{v_2}{w_2}$ .

$$(c) \cos \theta = \frac{v \cdot w}{|v| \cdot |w|}.$$

$$|v| = \sqrt{1 + 1 + 4} = \sqrt{6}.$$

$$|w| = \sqrt{9 + 9 + 36} = \sqrt{54} = 3 \cdot \sqrt{6}.$$

$$v \cdot w = 3 + 3 + 12 = 18$$

$$\cos \theta = \frac{18}{18} = 1 \Rightarrow \theta = 0^\circ.$$

Os vetores são paralelos. Justificativa:  $\theta = 0^\circ$  ou  $\frac{v_1}{w_1} = \frac{v_2}{w_2} = \frac{v_3}{w_3} = \frac{1}{3}$ .

- (1.5)2. Considere os vetores  $u = (0, 1, -1)$  e  $w = (2, k, 3k - 2)$  de  $\mathbb{R}^3$ , onde  $k \in \mathbb{R}$ . Determine todos os possíveis valores de  $k$  de modo que a projeção ortogonal do vetor  $w$  sobre o vetor  $u$  seja igual ao vetor  $-2u$ .

**Solução:**

$$\begin{aligned} \text{proj}_u w &= \left( \frac{w \cdot u}{u \cdot u} \right) u = -2u \Leftrightarrow \\ \frac{-2k + 2}{2}(0, 1, -1) &= (-2)(0, 1, -1) \Leftrightarrow -k + 1 = -2, \\ k &= 3. \end{aligned}$$

- (2.0)3. Considere sistema  $Ax = b$ , onde

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}, x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, \text{ e } b = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Seja  $S = \left\{ x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, x_1, x_2 \in \mathbb{R} \right\}$  o conjunto de todas as soluções do sistema. Prove que  $S$  é um subespaço vetorial do  $\mathbb{R}^2$ .

**Solução:**

$$(a) S \neq \emptyset, \text{ pois } A \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} = b.$$

$$(b) \text{ Sejam } \bar{x} \text{ e } \tilde{x} \in S. \text{ Então } A(\bar{x} + \tilde{x}) = A\bar{x} + A\tilde{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}. \text{ Logo } \bar{x} + \tilde{x} \in S.$$

- (c) Sejam  $\bar{x} \in S$  e  $\alpha \in \mathbb{R}$ .  $A(\alpha\bar{x}) = \alpha A\bar{x} = \alpha 0 = 0$ . Logo  $\alpha\bar{x} \in S$ .  
Logo,  $S$  é um subspaço vetorial do  $\mathbb{R}^2$ .

(2.0)4. Considere o seguinte subspaço vetorial do  $\mathbb{R}^3$ :

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 | x + y - z = 0\}.$$

Considere a base  $B = \{v_1, v_2\}$  que gera  $S$ , onde  $v_1 = (1, 0, 1)$  e  $v_2 = (-1, 1, 0)$ . Aplicar o processo de ortogonalização de Gram-Schmidt a base  $B$ , para obter uma nova base ortonormal para  $S$ .

**Solução:** Como  $\langle v_1, v_2 \rangle = -1$ ,  $B$  não é ortogonal. Procuremos uma base  $B' = \{u_1, u_2\}$  que seja ortonormal aplicando o processo de ortogonalização de Gram-Schmidt

$$u_1 = \frac{v_1}{|v_1|} = \frac{(1, 0, 1)}{\sqrt{2}} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$$

$$w_2 = v_2 - \langle v_2, u_1 \rangle u_1 = (-1, 1, 0) - \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right)\left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$$

$$w_2 = (-1, 1, 0) - \left(-\frac{1}{2}, 0, -\frac{1}{2}\right) = \left(-\frac{1}{2}, 1, \frac{1}{2}\right)$$

$$u_2 = \frac{w_2}{|w_2|} = \frac{\left(-\frac{1}{2}, 1, \frac{1}{2}\right)}{\frac{\sqrt{6}}{2}} = \left(-\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}\right)$$

Logo,  $B' = \left\{\left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right), \left(-\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}\right)\right\}$  é uma base ortonormal de  $S$ .

(3.0)5. Dadas as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 9 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} -7 & 1 \\ 2 & -5 \\ -2 & -3 \end{bmatrix}$$

Se possível, calcular as matrizes abaixo. Se não for possível, determinar a razão.

- (a) A matriz  $(A - A^2)$ .

Solução:

$$A - A^2 = \begin{bmatrix} 5 & 9 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 5 & 9 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 5 & 9 \\ 4 & 7 \end{bmatrix}$$

$$A - A^2 = \begin{bmatrix} 5 & 9 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 61 & 108 \\ 48 & 85 \end{bmatrix}$$

$$A - A^2 = \begin{bmatrix} -56 & -99 \\ -44 & -78 \end{bmatrix}.$$

(b) A matriz  $(AB)^T$ .

Solução:

Não é possível calcular o produto  $AB$  pois o número de colunas de  $A$  é diferente do número de linhas de  $B$ .

(c) A matriz  $(BA)^T$ .

Solução:

$$BA = \begin{bmatrix} -7 & 1 \\ 2 & -5 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 5 & 9 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -31 & -56 \\ -10 & -17 \\ -22 & -99 \end{bmatrix}.$$

$$(BA)^T = \begin{bmatrix} -31 & -10 & -22 \\ -56 & -17 & -99 \end{bmatrix}.$$