

Felipe Bartelt - 2025690830

1) $\exists B = [b_1 \ b_2 \ b_3 \ b_4], b_i \in \mathbb{R}^4$
 $= \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1^T \\ \mathbf{b}_2^T \\ \vdots \\ \mathbf{b}_4^T \end{bmatrix}, \mathbf{b}_i^T \in \mathbb{R}^4$

1) obter valores de b_1

$$B' = [2b_1 \ b_2 \ b_3 \ b_4] \Rightarrow B' = BA, A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & I_{3 \times 3} \end{bmatrix}$$

2) dividir os valores da linha 3 (assumindo que se deseja)

$$\mathbf{b}_3' = \mathbf{b}_3 / 8$$

$$B' = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1^T \\ \mathbf{b}_2^T \\ \mathbf{b}_3^T \\ \mathbf{b}_4^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1^T \\ \mathbf{b}_2^T \\ \mathbf{b}_3^T / 8 \\ \mathbf{b}_4^T \end{bmatrix} = AB, A = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1/8 \end{bmatrix}$$

3) adicionar linha 3 à linha 1:

$$B' = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1^T + \mathbf{b}_3^T \\ \mathbf{b}_2^T \\ \mathbf{b}_3^T \\ \mathbf{b}_4^T \end{bmatrix} = AB, A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

4) trocar as linhas 1 e 4

$$B' = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_4^T \\ \mathbf{b}_2^T \\ \mathbf{b}_3^T \\ \mathbf{b}_1^T \end{bmatrix} = AB, A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

5) Subtrair a linha 2 de cada uma das outras:

$$B' = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1^T - \mathbf{b}_2^T \\ \mathbf{b}_2^T \\ \mathbf{b}_3^T - \mathbf{b}_2^T \\ \mathbf{b}_4^T - \mathbf{b}_2^T \end{bmatrix} = AB, A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

6) substituir coluna 4 pela coluna 3:

$$B' = [b_1 \ b_2 \ b_3 \ b_4] = BA, \ A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

7) eliminar coluna 2:

$$\exists B' = [b_1 \ b_3 \ b_4] = BA \Rightarrow A \in \mathbb{R}^{4 \times 3}$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(2a) $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 2 & 4 & 8 \end{bmatrix}$, Let C denote the basis for the column space

$$A' = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad (\text{L}_2 + (-2)L_1)$$

and R the basis for the row space

$$\Rightarrow C = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \right\}, \ R = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix} \right\}$$

Let \mathcal{K} denote the basis for $\text{Ker}(A)$ and \mathcal{U} denote the basis for $\text{Ker}(A^T)$:

$$\dim(N(A^T)) = \dim(\text{dom}) - \dim(C(A)) = 1$$

$$\dim(N(A)) = \dim(\text{dom}) - \dim(C(A^T)) = 2$$

$$\therefore \mathcal{U} = \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} \right\} (A^T y = 0)$$

$$\mathcal{K} = \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -4 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\} (Ax = 0);$$

$$b) \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 2 & 5 & 8 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} (L_2 + (-2)L_1)$$

$$\mathcal{C} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \end{bmatrix} \right\}, \quad \mathcal{R} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 8 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\dim(C(B)) = 2 \Rightarrow \dim(N(B^T)) = 0$$

$$\dim(C(B^T)) = 2 \Rightarrow \dim(N(B)) = 1$$

$$\therefore \mathcal{N} = \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}, \quad \mathcal{K} = \left\{ \begin{bmatrix} -4 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

$$③ \quad A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 & -2 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}}_C \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}}_R \quad (1)$$

1. A tem duas colunas linearmente independentes, portanto o posto de A $\text{rank}(A) = 2$.

2. Seja \mathcal{C} uma base para $C(A)$, \mathcal{R} uma base para $C(A^T)$

e \mathcal{K} uma base para $N(A)$:

A última igualdade de (1) fornece a decomposição RRQR, ou seja, C contém colunas 2I (base de $C(A)$) e R contém linhas $\perp I$ (base p/ $C(A^T)$):

$$\mathcal{C} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}, \quad \mathcal{R} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}$$

$$N(A): Ax = 0 \Rightarrow x = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$A': \begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ \alpha_4 \end{bmatrix} = 0$$

$$\begin{aligned} 2\alpha_1 + 2\alpha_3 - 2\alpha_4 &= 0 \\ \alpha_2 - \alpha_3 + \alpha_4 &= 0 \end{aligned} \left\{ \begin{array}{l} \alpha_1 = -\alpha_2 \\ \alpha_3 = \alpha_2 + \alpha_4 \end{array} \right.$$

$$\therefore \mathcal{K} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

$$3. \quad Ax = b, \quad Ax = c, \quad b = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad c = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

O posto de A é 2, portanto o Kernel tem dimensão 2.

Isto implica que qualquer sol. x p/ o sistema pode ser escrita por $x' = x + x_0$, $x_0 \in N(A)$ tal que $A(x+x_0) = y$

Como $c \in C(A)$, existem infinitas sol. p/ $Ax = c$

$b \notin C(A) \Rightarrow \nexists x \in \mathbb{R}^3$ tal que $Ax = b$

Dem:

$$b = c_1 \cdot \frac{3}{2} + \omega = \frac{3}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 3/2 \\ 0 \end{bmatrix} + \omega$$

$\omega = \begin{bmatrix} 0 \\ 2-3/2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1/2 \\ 1 \end{bmatrix}$ que não é múltiplo de algum vetor de C

□

4- Apesar de não alterar a dimensão, é possível alterar os vetores de $C(A)$. Tome A' como a matriz A com linhas 2 e 3 trocadas:

$$A' = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ cujo } C(A') = \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

Tome $v = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \in C(A)$. Não existe $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tais que $v = \alpha \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \in C(A')$

No entanto, $C(A^T)$ não sofre alterações (note que a base para $C(A^T)$ se mantém igual)

④ $S = \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ b & b & b & b \\ * & c & c & d \end{bmatrix}$

1) $\begin{bmatrix} a & a & a & a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & b-a & c-a & c-a \\ 0 & b-a & c-a & d-a \end{bmatrix}$

$L_2 - L_1 = L_2'$
 $L_3 - L_1 = L_3''$
 $L_4 - L_1 = L_4'''$

$$\begin{bmatrix} a & a & a & a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & 0 & c-b & c-b \\ 0 & 0 & c-b & d-b \end{bmatrix}$$

$L_3' - L_2' = L_3''$
 $L_4' - L_2' = L_4'''$

$$\begin{bmatrix} a & a & a & a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & 0 & c-b & c-b \\ 0 & 0 & 0 & d-c \end{bmatrix}$$

$L_4'' - L_3'' = L_4'''$

$$U = \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & 0 & c-b & c-b \\ 0 & 0 & 0 & d-c \end{bmatrix} = [u_1 \ u_2 \dots u_4] = \begin{bmatrix} u_1^T \\ u_2^T \\ \vdots \\ u_4^T \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow S = LU$$

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} = [l_1 \ l_2 \dots l_4] = \begin{bmatrix} l_1^T \\ l_2^T \\ \vdots \\ l_4^T \end{bmatrix}$$

$$S = LU = [l_1 \ l_2 \ l_3 \ l_4] \begin{bmatrix} u_1^T \\ u_2^T \\ u_3^T \\ u_4^T \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^4 l_i u_i^T$$

$$S = \begin{bmatrix} 1 & & & & \\ 0 & 1 & & & \\ 0 & 0 & 1 & & \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \end{bmatrix} [a \ a \ a \ a] = \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ a & a & a & a \\ a & a & a & a \\ a & a & a & a \end{bmatrix} +$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 & & & & \\ 0 & 1 & & & \\ 0 & 0 & 1 & & \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \end{bmatrix} [0 \ b-a \ b-a \ b-a] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \end{bmatrix}$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 & & & & \\ 0 & 0 & 1 & & \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \end{bmatrix} [0 \ 0 \ c-b \ c-b] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & c-b & c-b \\ 0 & 0 & c-b & c-b \\ 0 & 0 & c-b & c-b \end{bmatrix} +$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 & & & & \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \end{bmatrix} [0 \ 0 \ 0 \ d-c] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & d-c \\ 0 & 0 & 0 & d-c \\ 0 & 0 & 0 & d-c \end{bmatrix} +$$

$$\Rightarrow S = \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ a & a & a & a \\ a & a & a & a \\ a & a & a & a \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & d-c \end{bmatrix} +$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & d-c \end{bmatrix}$$

2- $a \neq b \neq c \neq d \neq 0$

(5) $A = P^T M^{-1} \hat{A} \Rightarrow MPA = \hat{A}$, $M = ?$, $P = ?$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 4 & 8 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1^T \\ a_2^T \\ a_3^T \end{bmatrix}, \quad \hat{A} = \begin{bmatrix} 0 & -2 & \frac{a}{4} \\ 4 & 8 & -1 \\ 0 & -3 & -\frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{a}_1^T \\ \hat{a}_2^T \\ \hat{a}_3^T \end{bmatrix}$$

by inspection: $\hat{a}_2^T = a_3^T$, $\hat{a}_1^T = a_2^T - \frac{a_3^T}{4}$
 $\hat{a}_3^T = a_1^T - \frac{a_3^T}{2}$

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ maps } \hat{a}_1^T = a_2^T, \quad \hat{a}_2^T = a_3^T$$

$$\hat{a}_3^T = a_1^T$$

$$M = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{4} & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix} \quad \hat{a}_2^T = \hat{a}_3^T, \quad \hat{a}_1^T = \hat{a}_3^T - \frac{\hat{a}_2^T}{4}$$

$$\hat{a}_3^T = \hat{a}_3^T - \frac{\hat{a}_2^T}{2}$$

$$\Rightarrow MPA = \hat{A} \quad \therefore A = P^T M^{-1} \hat{A}$$

(6) Em anexo

(7) Em anexo

(8) $A = A^T \Rightarrow C(A^T) = C(A)$ (espaço coluna e espaço linha iguais)

Como $N(A) = C(A^T)^\perp$ e $C(A^T) = C(A)$, então

$N(A) = C(A)^\perp \quad \therefore$ espaço coluna de A é perpendicular ao nulo de A

$$⑨ P = \{ x \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 1, 2x_1 - x_2 + x_3 = -1 \}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\hookrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -5 & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix}$$

rank 2

$$\begin{array}{l|l} x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 1 & x_1 + \frac{6}{5} - 2x_3 + 3x_3 = 1 \\ -5x_2 - 5x_3 = -3 & \Rightarrow x_2 = -\frac{1}{5} - x_3 \\ x_2 = \frac{3}{5} - x_3 & \end{array}$$

$$P = \left\{ \alpha \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -1/5 \\ 3/5 \\ 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid \alpha \in \mathbb{R} \right\}$$

Seja V um espaço vetorial de dimensão 1 definido por:

$$V = \left\{ \alpha \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid \alpha \in \mathbb{R} \right\}$$

$$\text{então } P = \left\{ v + p \mid v \in V, \mathbb{R}^3 \ni p = \begin{bmatrix} -1/5 \\ 3/5 \\ 0 \end{bmatrix} \right\},$$

que caracteriza um conjunto afim de dimensão 1:

curvas 1D mergulhadas no espaço euclidiano 3D.

40 (i) $Ax = b$ tem sol.
 (ii) $A^T y = 0$
 implica $y^T x = 0$ ou $y^T b = 0$?

Multiplicando (i) por y^T à esquerda:

$$y^T (Ax) = y^T b$$

$$(y^T A)x = y^T b \quad [(y^T A)^T = A^T y = 0 \Rightarrow y^T A = 0^T]$$

$$0^T x = y^T b$$

$$\Rightarrow y^T b = 0 \quad \square$$

Isso também poderia ser justificado pelos dimensões:

$x \in \mathbb{R}^n$, $y \in \mathbb{R}^m$, $b \in \mathbb{R}^m$: $y^T x$ exige que $n=m$
 $y^T b$ funciona p/ $n \neq m$

LI $f = \max \{1-x, x-2, 3-2x\} \quad x \in \mathbb{R}$

Sim, f é convexa.

Demonstração:

Seja $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $h: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

$f(x) = \max(g(x), h(x))$, suponha g e h convexas

Se f é convexa, segue que

$$f(\theta u + (1-\theta)v) \leq \theta f(u) + (1-\theta)f(v), \quad \theta \in [0,1] \\ u, v \in \mathbb{R}$$

$$\text{e} \quad f(\theta u + (1-\theta)v) = \max(g(\theta u + (1-\theta)v), h(\theta u + (1-\theta)v))$$

Como g e h são convexas:

$$\begin{aligned} f(\Theta u + (1-\Theta)v) &\leq \max(\Theta g(u) + (1-\Theta)g(v), \Theta h(u) + (1-\Theta)h(v)) \\ &\leq \Theta \max(g(u), h(u)) + (1-\Theta) \max(g(v), h(v)) \\ &= \Theta f(u) + (1-\Theta) f(v) \end{aligned}$$

$\Rightarrow f$ é convexa se g e h forem convexas. Por indução, segue que $f(x) = \max(f_1(x), f_2(x), \dots, f_K(x))$ é convexa se $f_1(x), f_2(x), \dots, f_K(x)$ forem convexas.

Como $\begin{cases} f_1(x) = 1-x \\ f_2(x) = x-2 \\ f_3(x) = 3-2x \end{cases}$ são convexas (são retas), então

$f(x)$ é convexa

□

$f(x)$ não é diferenciável:

$$\frac{df}{dx} : \frac{df_1}{dx} = -1, \quad \frac{df_2}{dx} = 1, \quad \frac{df_3}{dx} = -2$$

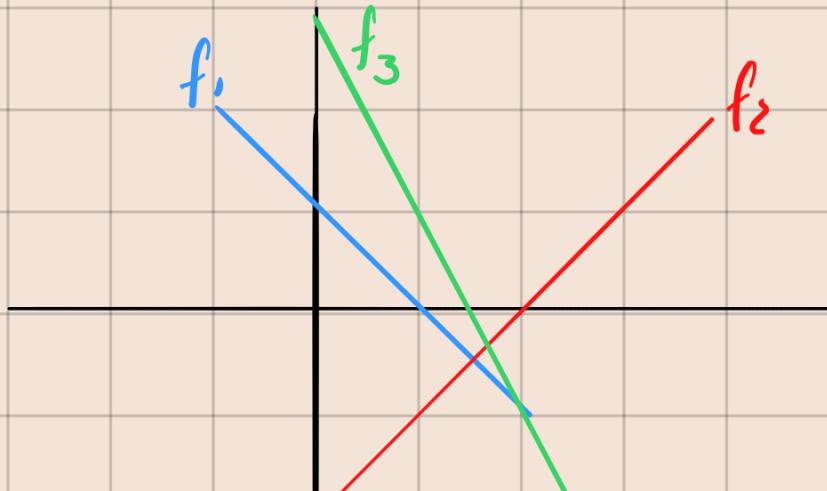
Como não há "transições suaves" entre as derivadas, existem quincas na função. \therefore não é diferenciável □

$$1-x \geq x-2 \Rightarrow x \leq \frac{3}{2}$$

$$1-x \geq 3-2x \Rightarrow x \geq 2$$

$$x-2 \geq 3-2x \Rightarrow x \geq \frac{5}{3}$$

não diferenciável em $x = \frac{5}{3}$



$$\partial f(x) = \begin{cases} 1, & x > 5/3 \\ -2, & x < 5/3 \\ ?, & x = 5/3 \end{cases}$$

$$f(z) \geq f(x) + \xi(z-x)$$

$$f(z) \geq f(5/3) + \xi(z-5/3)$$

$$f(z) \geq -\frac{1}{3} + \xi(z-5/3)$$

$$\max(z-2, 3-2z) \geq \xi(z-5/3) - 1/3$$

$$\max(z, -2z) + \max(-2, 3) \geq \xi(z-5/3) - 1/3$$

$$\max(z, -2z) \geq \xi(z-5/3) - 10/3$$

p/ $z \geq 0$:

$$z \geq \xi(z-5/3) - 10/3$$

$$\xi \leq \frac{z+10/3}{z-5/3} \Rightarrow -2 \leq \xi \leq 1$$

p/ $z \leq 0$:

$$-2z \geq \xi(z-5/3) - 10/3$$

$$\frac{-2z+10/3}{z-5/3} \leq \xi$$

$$-\frac{2(z-5/3)}{z-5/3} \leq \xi \Rightarrow \xi \geq -2$$

$$\Rightarrow \partial f(x) = \begin{cases} 1, & x > 5/3 \\ -2, & x < 5/3 \\ [-2, 1], & x = 5/3 \end{cases}$$

(12) $P = \{x \in \mathbb{R}^n \mid Ax \leq b\}$, $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, $b \in \mathbb{R}^m$

P é convexo $\Leftrightarrow \theta x + (1-\theta)y \in P \quad \forall x, y \in P, \theta \in [0,1]$

$$\begin{aligned} A(\theta x + (1-\theta)y) &= \theta Ax + (1-\theta)Ay \\ &\leq \theta b + (1-\theta)b \\ &= b \end{aligned}$$

$\Rightarrow A(\theta x + (1-\theta)y) \leq b$, logo P é convexo. \square

(13) $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \end{bmatrix}$

$$x = [1 \ 1 \ 2]^T \text{ resolve } Ax = b$$

A dimensão de A é 2, então $\dim(C(A)) = 2$ e $\dim(N(A)) = 1$. Portanto $\exists x_0 \in N(A)$ tal que $A(x+x_0) = b \Rightarrow$ existem infinitas soluções

Note que $x_0 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix} \in N(A)$, então:

$$A(x+x_0) = A \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix} = b$$

$$\begin{aligned} \text{ainda, } A(x+\alpha x_0) &= A \begin{bmatrix} 1+\alpha \\ 1+\alpha \\ 2-2\alpha \end{bmatrix} = (1+\alpha) \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + (1+\alpha) \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + (2-2\alpha) \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} (1+\alpha) - (1+\alpha) \\ 2(1+\alpha) + (2-2\alpha) \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \forall \alpha \in \mathbb{R} \end{aligned}$$

17) $\{(x,y) \mid y=1 \times 1, x \in \mathbb{R}\} = V$ não é um subespaço de \mathbb{R}^2

para ser um subespaço vetorial, deve-se

F ser fechado por multiplicação escalar e

o elemento $(-1, -1)$ não pertence a V

• $V = \{(x,y) \mid x^2 + y^2 = 0, x, y \in \mathbb{R}\}$

$V = \{(0,0)\}$ para \mathbb{R} . Note que $v+u = [0 \ 0]^T \in V, \forall v, u \in V$

e $\alpha v = [0 \ 0]^T \in V \quad \forall v \in V, \alpha \in \mathbb{R} \Rightarrow$ é subespaço de \mathbb{R}^2

• $V = \{(x,y) \mid x^2 - y^2 = 0, x, y \in \mathbb{R}\}$ não é subespaço de \mathbb{R}^2

F Tome $V \ni v = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, V \ni u = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$

$v+u = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix} \notin V$ (não é fechado na soma)

• $V = \{(x,y) \mid x-y=1, x, y \in \mathbb{R}\}$ não é subespaço de \mathbb{R}^2

F $v = \begin{bmatrix} x^1 \\ x^1-1 \end{bmatrix}, \alpha v \in V? \quad \alpha v = \begin{bmatrix} \alpha x^1 \\ \alpha(x^1-1) \end{bmatrix}$

se $x = \alpha x^1 \Rightarrow y = \alpha x^1 - 1 \neq \alpha(x^1-1)$

Tome por exemplo $v = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \notin V$

$$\hookrightarrow \alpha = 0$$

(18) W_1, W_2 subesp. vetoriais de V e

$$W_1 + W_2 = \{w_1 + w_2 \mid w_1 \in W_1, w_2 \in W_2\}$$

Mostre que:

1) $W_1 \cap W_2$ e $W_1 + W_2$ são subespaços:

• $W_1 + W_2$:

Seja $U, V \in W_1 + W_2$:

$$\begin{aligned} \cdot \alpha U &= \alpha(w_1 + w_2), \quad w_1 \in W_1, \quad w_2 \in W_2, \quad \alpha \in \mathbb{R} \\ &= \alpha w_1 + \alpha w_2 \end{aligned}$$

Como W_1 e W_2 são subespaços, $\alpha w_1 \in W_1$ e $\alpha w_2 \in W_2$

portanto $\alpha(w_1 + w_2) \in W_1 + W_2$

$$\begin{aligned} \cdot U + V &= (\underbrace{w_1 + w_2}_U) + (\underbrace{\bar{w}_1 + \bar{w}_2}_V), \quad w_1, \bar{w}_1 \in W_1, \quad w_2, \bar{w}_2 \in W_2 \\ &= (\underbrace{w_1 + \bar{w}_1}_\in W_1) + (\underbrace{w_2 + \bar{w}_2}_\in W_2) \\ \Rightarrow U + V &\in W_1 + W_2 \end{aligned}$$

$$\cdot O \in W_1 + W_2 : \quad O = O + O, \quad O \in W_1, \quad O \in W_2$$

∴ $W_1 + W_2$ é subespaço

$$\bullet W_1 \cap W_2 = \{w \mid w \in W_1 \text{ e } w \in W_2\}$$

Sejam $U, V \in W_1 \cap W_2$, $\alpha \in \mathbb{R}$:

$$\cdot \alpha U : \text{ como } U \in W_1 \cap W_2, \quad U \in W_1 \subset U \in W_2$$

Ambos são espaços vetoriais, portanto $\alpha U \in W_1$, $\alpha U \in W_2$

o que implica $\alpha U \in W_1 \cap W_2$

• $U+V$. Novamente, $u, v \in W_1$ e $u, v \in W_2$. Como ambos são subespaços, $u+v \in W_1$, $u+v \in W_2$. Isto implica que a interseção é não vazia e
 $u+v \in W_1 \cap W_2$

• $O \in W_1 \cap W_2$. Como ambos são subespaços, $O \in W_1$ e $O \in W_2$
 $\Rightarrow O \in W_1 \cap W_2$.

2) $W_1 \cup W_2 \subseteq W_1 \cup W_2 \subseteq W_1 + W_2$:

$$W_1 \cup W_2 = \{w \mid w \in W_1\} \cup \{w \in W_2\}$$

contém todos os elementos de W_1 e W_2 , inclusive os elementos compartilhados ($\{w \mid w_1 \in W_1 \text{ e } w_2 \in W_2\}$). A seja, $W_1 \cup W_2 \supseteq W_1 \cap W_2$

Note que os elementos de W_2 em $W_1 + W_2$ são descritos por $\{w_1 + O \mid w_1 \in W_1, O \in W_2\}$.

Analogamente $\{O + w_2 \mid O \in W_1, w_2 \in W_2\}$ descreve os elementos de W_1 .

A união desses dois conjuntos forma $W_1 \cup W_2$. Portanto,

$$W_1 \cup W_2 \subseteq W_1 + W_2.$$

Ex: Seja $W_1 = \left\{ \begin{bmatrix} a \\ 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid a \in \mathbb{R} \right\}$

$$W_2 = \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ a \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid a \in \mathbb{R} \right\}$$

- o conjunto $W_1 \cup W_2$ contém todos os vetores $\begin{bmatrix} a \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ b \end{bmatrix}, a, b \in \mathbb{R}$
- o conjunto $W_1 + W_2$ contém todos os vetores $\begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix}, a, b \in \mathbb{R}$

o conjunto $w_1 \cap w_2$ só contém o vetor $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

3) $w_1 \cup w_2$ não forma um subespaço

Tome o exemplo anterior:

$$w_1 = \left\{ \begin{bmatrix} a \\ 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid a \in \mathbb{R} \right\}, w_2 = \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ b \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid b \in \mathbb{R} \right\}$$

Tome $u = \begin{bmatrix} a \\ 0 \end{bmatrix} \in w_1$ e $v = \begin{bmatrix} 0 \\ b \end{bmatrix} \in w_2$.

Consequentemente, $u, v \in w_1 \cup w_2$. Entretanto, $u+v$ não pertence à união: $u+v = \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} \notin w_1 \cup w_2$

4) Como $w_1 \cup w_2$ será subespaço se

$$w_1 \cup w_2 = w_1 \cap w_2 \text{ ou } w_1 \cup w_2 = w_1 + w_2, \text{ segue que}$$

$w_1 \cup w_2$ será subespaço se $w_1 \subseteq w_2$ ou $w_2 \subseteq w_1$.

5) $w_1 + w_2$ é o menor subespaço que contém a união.

19) w_1 e w_2 subespaços com bases

$$\mathcal{B}_{w_1} = \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \\ -2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}, \mathcal{B}_{w_2} = \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ -6 \\ -5 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ -7 \\ 3 \end{bmatrix} \right\}$$

Escalonando para facilitar:

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 \\ -2 & 1 & -1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 0 & -5 & 2 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 7 & -3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 5 & 2 \\ -6 & -7 \\ -5 & 3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 9/2 \\ 0 & -13 \\ 0 & 1/2 \end{bmatrix}$$

$$\alpha \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \\ -2 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \gamma \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} \stackrel{?}{=} \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ -7 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ -2 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ -7 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ -8 \\ 5 \end{bmatrix}$$

$$4\beta = -8 \Rightarrow \beta = -2$$

$$2\beta - \gamma = 5 \Rightarrow \gamma = -9$$

$$2\alpha + 2(-2) + 0 = 2 \Rightarrow \alpha = 2$$

$$2(2) + 3(-2) - 1(-9) = -1$$

$$2 - 6 + 9 = 5 \neq -1$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ -4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$4\beta = -4 \Rightarrow \beta = -1$$

$$2(-1) - \gamma = 0 \Rightarrow \gamma = -2$$

$$2\alpha + 1(-1) = 5 \Rightarrow \alpha = 3$$

$$2(3) + 3(-1) - 1(-2) = 2$$

$$3 - 3 + 2 = 2 \quad \checkmark$$

A interseção tem dimensão 1 e sua base é

darde por $\mathcal{B}_{W_1 \cap W_2} = \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ -6 \\ -5 \end{bmatrix} \right\} = \{U^{\perp}\}$

• $W_1 + W_2$

Tomando as bases de W_1 e W_2 :

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

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & -5 & 2 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & \frac{8}{5} & -\frac{16}{5} & -\frac{24}{5} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 6 \end{bmatrix}$$

$W_1 + W_2$ tem dimensão 4 com base:

$$\mathcal{B}_{W_1 + W_2} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \\ -2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ -7 \\ 3 \end{bmatrix} \right\} = \{U_1, U_2, U_3, U_4\}$$

(20) 1) $U_1 = \{(x, y, 0) \in \mathbb{R}^3 | x, y \in \mathbb{R}\}$

$$U_2 = \{(0, 0, z) \in \mathbb{R}^3 | z \in \mathbb{R}\}$$

$$U_1 + U_2 = U_1 \oplus U_2 \text{ soma direta.}$$

Note que os vetores de U_2 são LI em relação aos de $U_1 \Rightarrow \forall \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^3 \exists \alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tais que

$$\begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \alpha V + \beta w \text{ para vetores } V \in U_1, w \in U_2$$

$$\text{Ainda, } 0 = \alpha \begin{bmatrix} x \\ y \\ 0 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ z \end{bmatrix} \Rightarrow \alpha = \beta = 0$$

$$2) U_1 = \left\{ (x, y, 0) \in \mathbb{R}^3 \mid x, y \in \mathbb{R} \right\}$$

$$U_2 = \left\{ (0, 0, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z \in \mathbb{R} \right\}$$

$$U_3 = \left\{ (0, y, 0) \in \mathbb{R}^3 \mid y \in \mathbb{R} \right\}$$

$U_1 + U_2 + U_3$ não é uma soma direta:

$$\text{temos } u = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \in U_1, v = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \in U_2, w = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \in U_3$$

$$\text{então } Q = u + v + w = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

\therefore não é soma direta.

Questão 6

Resolve $A^kx = b$ através de um método recursivo:

$$\begin{aligned} A^k x &= A(\underbrace{A^{k-1} x}_{y_1}) = b \\ A(A^{k-2} x) &= y_1 \\ \vdots & \\ A\left(A \dots A\left(A\left(\underbrace{Ax}_{y_{k-1}}\right)\right)\right) &= b \\ \underbrace{\quad\quad\quad}_{y_1} & \end{aligned}$$

Isso é, resolve-se $Ay_1 = b$, e então $Ay_2 = y_1 \dots$ até que se resolva $Ax = y_{k-1}$. As soluções são obtidas por meio de decomposição PALU.

```
In [1]: import numpy as np
from scipy.linalg import lu

A = np.array([
    [0., 8., 8., 6., 4., 3.],
    [5., 2., 4., 6., 9., 5.],
    [3., 1., 4., 7., 9., 3.],
    [4., 7., 9., 9., 3., 5.],
    [3., 2., 1., 5., 4., 5.],
    [1., 7., 2., 3., 7., 1.]
])

b = np.array([391., 830., 588., 483., 223., 840.]).reshape(-1, 1)

k = 10

def solve_power_lineq(A, b, k):
    """Solve  $A^k x = b$  using a recursive PA=LU decomposition:
    A ( $A^{k-1}$ ) x = b
    """
    A_ = A.copy()
    P_inv, L, U = lu(A_) # A = P_inv @ L @ U
    P = P_inv.T
    b_ = b.copy()

    for _ in range(k):
        y = np.linalg.solve(L, P @ b_)
        x = np.linalg.solve(U, y)
        b_ = x
    return x

x = solve_power_lineq(A, b, k)
print(f'A solução obtida para  $A^{10} x = b$  foi: {x.ravel()}^T')
```

A solução obtida para $A^{10} x = b$ foi: [-0.00070265 -0.00208541 0.01872547 -0.021508
62 0.000916 0.01347027]^T

Solução obtida utilizando-se $x = (A^{10})^{-1}b$ para comparação

```
In [2]: exp_sol = np.linalg.inv(np.linalg.matrix_power(A, k)) @ b
print(f"Solução explícita {exp_sol.ravel()}^T")
```

```
Solução explícita [-0.00070265 -0.00208541  0.01872547 -0.02150862  0.000916      0.01  
347027]^T
```

Questão 7

Seja $A^{-1}b = x$, o que implica $b = Ax$. Tem-se então $u = d^T x$, que não possui contas implícitas de inversa de matriz:

Computa-se $PA = LU$ e resolve-se $LUX = Pb \rightarrow Ly = Pb$, $Ux = y$.

Finalmente $u = d^T A^{-1}b = d^T x$.

```
In [3]: import numpy as np  
from scipy.linalg import lu  
  
A = np.array([  
    [0., 8., 8., 6., 4., 3.],  
    [5., 2., 4., 6., 9., 5.],  
    [3., 1., 4., 7., 9., 3.],  
    [4., 7., 9., 9., 3., 5.],  
    [3., 2., 1., 5., 4., 5.],  
    [1., 7., 2., 3., 7., 1.]  
)  
  
b = np.array([391., 830., 588., 483., 223., 840.]).reshape(-1, 1)  
  
P_inv, L, U = lu(A) # A = P_inv @ L @ U  
P = P_inv.T  
y = np.linalg.solve(L, P @ b)  
x = np.linalg.solve(U, y)  
print(f'A solução obtida para Ax = b foi:\nx={x.ravel()}^T')  
  
d = np.array([1., 3., 9., 8., 5., 10.]).reshape(-1, 1)  
u = d.T @ x  
print(f'O produto interno u = <d, x> é: {u[0,0]}')
```

```
A solução obtida para Ax = b foi:  
x=[120.95694496  56.65531012  19.19568202 -56.26169974  72.75215275  
-56.41544989]^T  
O produto interno u = <d, x> é: -186.80331960564075
```

Comparando o valor obtido fazendo-se explicitamente $d^T A^{-1}b$:

```
In [4]: print((d.T @ (np.linalg.inv(A) @ b))[0,0])
```

```
-186.80331960564087
```