

Monitoria de MA327

semana 3

Monitor: Lucas

September 1, 2021

(Callioli). Seja V o conjunto dos pares ordenados de números reais. V não é um espaço vetorial em relação a nenhum dos dois seguintes pares de operações sobre V :

a) $(x_1, y_1) + (x_2, y_2) = (x_1 + x_2, y_1 + y_2)$ e $\alpha(x, y) = (x, \alpha y)$;

b) $(x_1, y_1) + (x_2, y_2) = (x_1, y_1)$ e $\alpha(x, y) = (\alpha x, \alpha y)$.

Diga em cada caso quais dos 8 axiomas não se verificam.

$$\begin{aligned}\alpha(\beta(x, y)) &= (x, (\alpha\beta)y) = (\alpha\beta)(x, y) \quad \checkmark \\ &= (x, \alpha(\beta y))\end{aligned}$$

$$(\alpha + \beta)u = \alpha u + \beta u \quad \star$$

$u = (x, y)$

$$(\alpha + \beta)(x, y) = (x, (\alpha + \beta)y) = (x, \alpha y + \beta y) \quad \neq$$

$$\star = \alpha(x, y) + \beta(x, y) = (x, \alpha y) + (x, \beta y) = (2x, (\alpha + \beta)y)$$

$$\begin{array}{cc} \text{1.} & \text{2.} \\ \alpha(u+v) &= \alpha u + \alpha v \\ u = (x, y) & v = (a, b) \end{array}$$

$$1.) \alpha((x, y) + (a, b)) = \alpha(x+a, y+b) = (x+a, \alpha(y+b)) = \quad \checkmark$$

$$2.) \alpha(x, y) + \alpha(a, b) = (x, \alpha y) + (a, \alpha b) = (x+a, \alpha(y+b))$$

$$b) \begin{cases} u+v=v+u \\ u \neq v \\ (1,0) \neq (0,1) \end{cases}$$

X

$$\begin{aligned} \alpha(u+v) &= \alpha u + \alpha v \\ \alpha(u) & \quad \alpha u \\ \alpha u &= \alpha u \end{aligned}$$

✓

$$\begin{aligned} \Rightarrow u+(v+w) &= (u+v)+w \\ \begin{matrix} u+v \\ u \end{matrix} &= \begin{matrix} u+w \\ u \end{matrix} \end{aligned}$$

✓

$$\begin{aligned} (\alpha+\beta)u &= \alpha u + \beta u \\ (\alpha+\beta)u &= \alpha u \end{aligned}$$

$$\alpha=\beta=1 \quad u=(1,0)$$

X

$$\begin{aligned} u+(-u) &= 0 \\ u &= 0 \\ (1,0) &\neq 0 \end{aligned}$$

X

$$\begin{aligned} (1+1) \cdot (1,0) &\neq 1 \cdot (1,0) \\ (2,0) &\neq (1,0) \end{aligned}$$

$$(\alpha\beta)u = \alpha(\beta u) \quad \uparrow \quad \checkmark$$

$$1 \cdot u = u \quad \checkmark$$

$$\begin{aligned} 0+u &= u+0 = u \\ 0 &\neq u \end{aligned} \quad \text{X}$$

3.^a Questão (Callioli). No espaço vetorial $M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$, consideremos os vetores

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ e } C = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

Existem $t_1, t_2 \in \mathbb{R}$ de maneira que $A = t_1 B + t_2 C$?

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & t_1 \\ 2t_1 & 2t_1 \\ t_1 & t_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} t_2 & 2t_2 \\ t_2 & 0 \\ 0 & -t_2 \end{pmatrix}$$

• $t_2 = 1$

• $t_1 = 0$

• $0 = 0 + 0$

• $0 \neq 0 - 1 = -1$

↯ falso (não existem)

Exercício 4.3

Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ associada a matriz

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

Considere o círculo unitário centrado na origem S . Faça a representação gráfica da imagem do círculo S pela transformação linear T .

Resolução 1 - desenhando

Quais pontos estão em S ?

Dica: podemos parametrizar S por $(\cos t, \sin t)$ para $t \in \mathbb{R}$.

Como é a imagem desses pontos?

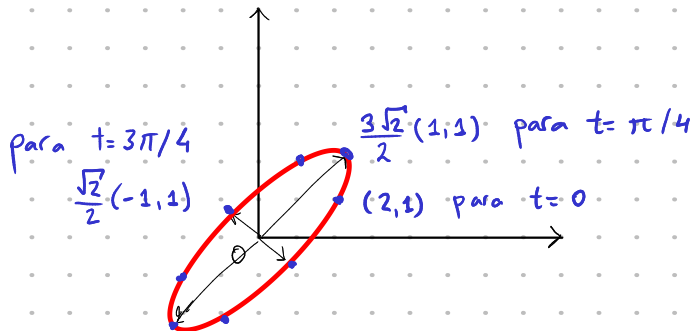
Vamos aplicar a função T !

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos t \\ \sin t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \cos t + 1 \sin t \\ 1 \cos t + 2 \sin t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

podemos testar alguns pontos, como $t \in \{0, \pi/2, \pi, 3\pi/2 \dots\}$.

$\pi/4, 3\pi/4, \dots$

Esboço (fazer vários pontos)



É uma elipse?

Sim! Por que? Para justificar, eu precisaria falar de autovetores ou transformações inversas. . .

Uma intuição:

Existem duas direções “especiais” para a transformação T :

1. Se $v = \lambda(1, 1)$, então $T(v) = 3v$.
2. Se $v = \lambda(1, -1)$, então $T(v) = v$.

Esses eixos são ortogonais, e o círculo é esticado ^{para formar} ~~em~~ uma elipse ao longo desses eixos. Mais tarde, veremos que eles são autovetores.

Exercício 4.4

Considere a transformação linear $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por:

$$T(x, y) = (2x - y, -x + 2y).$$

Determine uma base para cada subespaço:

$$W = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid T(x, y) = 3(x, y)\}$$

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

Resolução

Para o subespaço W :

Se $T(x, y) = 3(x, y)$, então:

$$(2x - y, -x + 2y) = (3x, 3y)$$

$$\iff 2x - y = 3x \wedge -x + 2y = 3y$$

$$\iff y = -x \wedge 4x - 2y = 0$$

$$\iff y = -x \wedge 4x - 2(-x) = 6x = 0$$

$$\iff x = y = 0$$

Então $\{\}$ é base (isso mesmo, o conjunto vazio).

Para o subespaço U :

Se $T(x, y) = (x, y)$, então:

$$\begin{aligned}(2x - y, -x + 2y) &= (x, y) \\ \iff (2x - y, -x + 2y) - (x, y) &= (0, 0) \\ \iff (x - y, -x + y) &= (0, 0) \\ \iff x = y \wedge x = y\end{aligned}$$

Chamando $x = y$ de t , então

$$U = \{(t, t) \mid t \in \mathbb{R}\}$$

que possui base $\{(1, 1)\}$.

Exercício 4.6

Determine a transformação linear $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathcal{P}_3(\mathbb{R})$ tal que:


$$T(1, 1) = x^2 - 1$$

$$T(1, -1) = x^3 + 1.$$

Resolução

Vamos encontrar $T(1, 0)$ e $T(0, 1)$ para determinar os valores de T na base canônica:

1. pela linearidade de T , sabemos que

$$T(1, 0) = \frac{T(2, 0)}{2} = \frac{T(1, 1) + T(1, -1)}{2}$$


2. da mesma forma,

$$T(0, 1) = \frac{T(0, 2)}{2} = \frac{T(1, 1) - T(1, -1)}{2}$$

Faltou substituir

Pela linearidade de T ,

$$T(a, b) = T(a, 0) + T(0, b) = aT(1, 0) + bT(0, 1)$$

*+ (1, 1)
e + (1, -1).*



observação

(obs.: em geral, podemos resolver um sistema linear para obter os vetores da base canônica como combinação linear dos vetores dados pela questão.)