

Lista de Exercícios 1

Exercício 1. As combinações lineares de $v = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ e $w = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ geram um plano em \mathbb{R}^3 .

- (a) Encontre um vetor z que seja perpendicular a v e w .
- (b) Encontre um vetor u que não pertence ao plano.

Exercício 2. Dada a matriz $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, se define:

- (a) O espaço coluna de A : $C(A) = \{y \in \mathbb{R}^m : y = Ax, \text{ para algum } x \in \mathbb{R}^n\}$.
- (b) O espaço nulo de A : $N(A) = \{x \in \mathbb{R}^n : Ax = 0\}$.

Calcular $C(A)$ e $N(A)$ para a matriz $A = [v \ w \ v + 2w]$.

Exercício 3. Dado o conjunto $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5, v_6\}$, onde

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}, \quad v_3 = \begin{bmatrix} -4 \\ -3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad v_4 = \begin{bmatrix} -1 \\ -7 \\ 3 \\ -\frac{7}{3} \end{bmatrix}, \quad v_5 = \begin{bmatrix} 1 \\ -4 \\ -6 \\ -2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad v_6 = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ -\frac{1}{4} \\ 2 \end{bmatrix}$$

- (a) Verifique quais vetores de V , dois a dois, são ortogonais ou paralelos;
- (b) Calcule o ângulo, dois a dois, formado pelos vetores de V .
- (c) Gere todos os subconjuntos, possíveis de V , com 4 vetores, e verifique se algum destes é um conjunto linearmente independente;
- (d) Calcule as normas $\|\cdot\|_1$, $\|\cdot\|_2$ e $\|\cdot\|_\infty$ de cada vetor de V ;
- (e) Calcule $d_1(\cdot, \cdot)$, $d_2(\cdot, \cdot)$ e $d_\infty(\cdot, \cdot)$ entre todos os vetores, dois a dois, de V , onde

$$d_1(v, w) := \|v - w\|_1, \quad d_2(v, w) := \|v - w\|_2 \quad \text{e} \quad d_\infty(v, w) := \|v - w\|_\infty;$$

Exercício 4. Sejam $x, y \in \mathbb{R}^n$ tais que $\|x\| = \|y\| = a > 0$. Mostrar que

- (a) $x - y$ é ortogonal a $x + y$;
- (b) O produto interno de $x - 2y$ e $x + 2y$ é negativo.

Exercício 5. As combinações lineares de $v = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ e $w = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ geram um plano em \mathbb{R}^3 .

- (a) Encontre um vetor z que seja perpendicular a v e w ;
- (b) Encontre um vetor u que não pertença ao plano e verifique $u^T z \neq 0$.

Exercício 6. Dado $x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$. Determine se alguma destas expressões define uma norma em \mathbb{R}^n :

- (a) $\max\{|x_1|, |x_2|, \dots, |x_{n-1}|\}$;

(b) $\sum_{i=1}^n |x_i|^3;$

(c) $\left\{ \sum_{i=1}^n |x_i|^{\frac{1}{2}} \right\}^2;$

(d) $\sum_{i=1}^n 2^{-i} |x_i|;$

Exercício 7. Sejam $a_1, a_2, \dots, a_k \in \mathbb{R}^n$ ortonormais e

$$x = \beta_1 a_1 + \beta_2 a_2 + \beta_k a_k$$

onde $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_k \in \mathbb{R}$. Expresar $\|x\|$ em termos de $\beta = (\beta_1, \dots, \beta_k)$.

Exercício 8. Dados os seguintes vetores $a_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$, $a_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$, $a_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$.

- (a) Verifique que $\{a_1, a_2, a_3\}$ é uma base para o \mathbb{R}^3 ;
- (b) Construir, a partir destes vetores, uma base ortonormal para o \mathbb{R}^3 .

Exercício 9. Consideremos os seguintes n vetores em \mathbb{R}^n :

$$a_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad a_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \dots, \quad a_n = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}.$$

O vector a_i tem as primeiras i componentes iguais a 1, e as restantes iguais a 0.

- (a) Descreva que acontece quando aplicamos o algoritmo de Gram-Schmidt a os vectores a_i 's.
- (b) a_1, a_2, \dots, a_n é uma base?

Lista de Exercícios 2

Dado o conjunto $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5, v_6\}$, onde

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}, \quad v_3 = \begin{bmatrix} -4 \\ -3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad v_4 = \begin{bmatrix} -1 \\ -7 \\ 3 \\ -\frac{7}{3} \end{bmatrix}, \quad v_5 = \begin{bmatrix} 1 \\ -4 \\ -6 \\ -2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad v_6 = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ -\frac{1}{4} \\ 2 \end{bmatrix}$$

Exercício 1. Seja A uma matriz de ordem n . Se

$$A(1,:), \quad A(2,:), \dots, A(n,)$$

são os vetores linha de A , e

$$A(:, 1), \quad A(:, 2), \dots, A(:, n)$$

são os vetores coluna de A . Note que, para todo $i = 1, 2, \dots, n$

$$A(i, :) \quad \text{e} \quad A^T(:, i)$$

são vetores em \mathbb{R}^n . Então, determine se alguma destas expressões define uma norma matricial em $\mathbb{R}(n, n)$:

(a) $\max\{\|A(1, :)\|_1, \|A(2, :)\|_1, \dots, \|A(n, :)\|_1\};$

(b) $\sum_{i=1}^n \|A(i, :)\|_\infty^3;$

(c) $\left\{ \sum_{i=1}^n \|A(:, i)\|_2^2 \right\}^{\frac{1}{2}};$

(d) $\sum_{i=1}^n 2^{-i} \|A(:, i)\|_\infty;$

Exercício 2. Dadas as matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} v_3 & v_1 & v_2 & v_6 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} v_3 & v_5 & v_2 & v_6 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} v_3 & v_1 + v_5 & v_2 & v_6 \end{bmatrix},$$

$$D = \begin{bmatrix} v_5 & v_4 & v_1 & v_3 \end{bmatrix}$$

Calcule as normas matriciais $\|\cdot\|_1$, $\|\cdot\|_2$, $\|\cdot\|_F$ e $\|\cdot\|_\infty$ das matrizes $A^2 - C$, $B + C$, CB e $D - 2A$;

Exercício 3. Sejam $A, B \in \mathbb{R}^{m \times n}$. Sob cada uma das suposições abaixo, determine se $A = B$ deve sempre valer, ou se $A = B$ vale apenas algumas vezes.

(a) Se $Ax = Bx$ é verdadeiro para todo $x \in \mathbb{R}^n$.

(b) Se $Ax = Bx$ é verdadeiro para algum $x \in \mathbb{R}^n$.

Exercício 4. Uma matriz $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ é dita **assimétrica** se $A^T = -A$.

(a) Encontre todas as matrizes assimétricas de ordem 2.

- (b) Explique o porque as entradas da diagonal de uma matriz assimétrica devem ser zero.
- (c) Mostrar que se A é assimétrica e $x \in \mathbb{R}^n$ temos $(Ax) \perp x$. Dica: $x^T(Ax) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}x_i x_j$

Exercício 5. Suponha que p é um polinomio de grau $n - 1$ ou menor:

$$p(t) = c_1 + c_2 t + \cdots + c_n t^{n-1}$$

A derivada $p'(t)$ é um polinomio de grau $n - 2$ ou menor:

$$p'(t) = d_1 + d_2 t + \cdots + d_{n-1} t^{n-2}$$

Encontrar uma matriz D para a qual $d = Dc$.

Exercício 6. Dada $A \in \mathbb{R}^{(n-1) \times n}$, definida por

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & \cdots & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & & \ddots & \ddots & & & \vdots \\ \vdots & & & \ddots & \ddots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique se as colunas da matriz A são L.I.

Exercício 7. Seja a matriz por blocos $S = \begin{bmatrix} A \\ I \end{bmatrix}$ onde $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$. Discuta

- (a) Quando S tem colunas L.I?
- (b) Quando S tem linhas L.I?

Sua resposta pode depender de m , n , ou se A tem ou não colunas ou linhas L.I.

Exercício 8. Suponhamos que precisemos calcular $z = (A + B)(x + y)$, onde $A, B \in \mathbb{R}^{m \times n}$ e $x, y \in \mathbb{R}^n$.

- (a) Calcular a quantidade aproximada de **flops** se calculamos $z = (A + B)(x + y)$;
- (b) Calcular a quantidade aproximada de **flops** se calculamos $z = Ax + Ay + Bx + By$;
- (c) Qual método requer menos quantidade de **flops**?

Exercício 9. Elabore um algoritmo que calcule $(xy^T)^k$ onde $x, y \in \mathbb{R}^n$ e $k \geq 0$ é um inteiro.

Exercício 10. Dada $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Elabore os seguintes algoritmos:

- (a) Multiplique por 2 a todos os elementos da coluna 1.
- (b) Multiplique por c a todos os elementos da coluna j , onde $j = 1, \dots, n$.
- (c) Multiplique simultaneamente as colunas $1, 2, \dots, n$ por c_1, c_2, \dots, c_n .
- (d) Multiplique simultaneamente as linhas $1, 2, \dots, n$ por c_1, c_2, \dots, c_n .

(e) Troque as linhas i e j .

Exercício 11. Sejam as matrizes $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Note que para calcular $C = AB$, podemos usar a seguinte **formula** para calcular cada coluna j :

$$C(:, j) = \sum_{k=1}^n B(k, j)A(:, k) \quad j = 1, \dots, n$$

(a) Considerando B sendo **triangular superior**. Então

- (1) Usando e modificando a formula, elabore um algoritmo que calcule $C = AB$ e aproveite a estrutura especial de B (sem multiplicações por zero).
- (2) Assuma que A também é **triangular superior**. Usando e modificando a formula, elabore um algoritmo que calcule $C = AB$ e aproveite a estrutura especial de A e B (sem multiplicações por zero).

(b) Considerando B sendo **triangular inferior**. Então

- (1) Usando e modificando a formula, elabore um algoritmo que calcule $C = AB$ e aproveite a estrutura especial de B (sem multiplicações por zero).
- (2) Assuma que A também é **triangular inferior**. Usando e modificando a formula, elabore um algoritmo que calcule $C = AB$ e aproveite a estrutura especial de A e B (sem multiplicações por zero).

Use o seguinte modelo para dar sua a resposta de cada item:

```
function C=Mult(A,B)
C=zeros(n,n);
for j=1:n
    v=B( ,j);
    for k=
        C( , )=C( , )+v( ) A( , );
    end
end
```

Exercício 12. Dado $t_1, t_2, \dots, t_m \in \mathbb{R}$. Elabore um algoritmo que gere a matriz de Vandermonde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & t_1 & \cdots & t_1^{n-2} & t_1^{n-1} \\ 1 & t_2 & \cdots & t_2^{n-2} & t_2^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & t_m & \cdots & t_m^{n-2} & t_m^{n-1} \end{bmatrix}$$

Lista de Exercícios 3

Dadas as seguintes matrizes

$$A = \begin{bmatrix} -4 & -3 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 5 & -1 & 3 \\ 3 & 2 & -\frac{1}{4} & 2 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} -4 & -3 & 2 & 1 \\ 1 & -4 & -6 & -2 \\ 0 & 5 & -1 & 3 \\ 3 & 2 & -\frac{1}{4} & 2 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} -4 & -3 & 2 & 1 \\ 2 & -2 & -3 & 2 \\ 0 & 5 & -1 & 3 \\ 3 & 2 & -\frac{1}{4} & 2 \end{bmatrix},$$

$$D = \begin{bmatrix} 1 & -4 & -6 & -2 \\ -1 & -7 & 3 & -\frac{7}{3} \\ 1 & 2 & 3 & 4 \\ -4 & -3 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad E = \begin{bmatrix} 3 & -4 & -1 & 0 \\ 2 & -3 & -7 & 5 \\ -\frac{1}{4} & 2 & 3 & -1 \\ 2 & 1 & -\frac{7}{3} & 3 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad F = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -4 & 1 \\ -4 & -7 & -3 & 2 \\ -6 & 3 & 2 & 3 \\ -2 & -\frac{7}{3} & 1 & 4 \end{bmatrix}$$

Exercício 1. Determine a decomposição LU , de A , B , C , D , E , F , se possível.

Exercício 2. Verifique se as matrizes AA^T , B^TB , CC^T , D^TD , EE^T e FF^T são positivas definidas.

Exercício 3. Determine a decomposição de Cholesky, de todas as matrizes definidas positivas, do item(d).

Exercício 4. Dados os vetores:

$$b = \begin{bmatrix} 3 \\ 10 \\ -18 \\ \frac{7}{4} \end{bmatrix}, \quad \tilde{b} = \begin{bmatrix} -12 \\ 7 \\ -10 \\ -5 \end{bmatrix}, \quad \hat{b} = \begin{bmatrix} 8 \\ -15 \\ -9 \\ -\frac{31}{4} \end{bmatrix}, \quad \hat{\hat{b}} = \begin{bmatrix} -44 \\ 19 \\ 49 \\ \frac{131}{4} \end{bmatrix}, \quad \bar{b} = \begin{bmatrix} -2 \\ 29 \\ 0 \\ \frac{65}{4} \end{bmatrix}, \quad \tilde{\tilde{b}} = \begin{bmatrix} -\frac{221}{3} \\ -\frac{128}{3} \\ \frac{107}{4} \\ \frac{58}{9} \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \bar{\bar{b}} = \begin{bmatrix} -\frac{80}{3} \\ -\frac{445}{6} \\ 5 \\ -\frac{787}{18} \end{bmatrix}$$

e as matrizes A , B , C , D , E e F , do exercício anterior, resolva os seguintes sistemas de equações:

$$Ax = b, \quad Bx = \tilde{b}, \quad Cx = \hat{b}, \quad Dx = \tilde{\tilde{b}}, \quad AA^Tx = \hat{\hat{b}}, \quad CC^Tx = \bar{b}, \quad EE^Tx = \tilde{\tilde{\tilde{b}}} \quad \text{e} \quad FF^Tx = \bar{\bar{b}}$$

Exercício 5. Usando pivoteamento parcial, resolva os seguintes sistemas de equações:

$$Ax = b, \quad Cx = \hat{b} \quad \text{e} \quad Ex = \bar{\bar{b}}$$

Exercício 6. Usando pivoteamento completo, resolva os seguintes sistemas de equações:

$$Bx = \tilde{b}, \quad Dx = \tilde{\tilde{b}}, \quad \text{e} \quad Fx = \bar{\bar{\bar{b}}}$$

Exercício 7. Usando a decomposição LU , obtida no item (c) do exercício 1, de A , C e F , determine A^{-1} , C^{-1} e F^{-1} , respectivamente.

Dados os seguintes vetores em \mathbb{R}^4

$$v_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}, \quad v_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ -7 \\ 3 \\ -\frac{7}{3} \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad v_3 = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ -\frac{1}{4} \\ 2 \end{bmatrix}$$

Verifique:

1. $\|v_1\|_\infty \geq \|v_2\|_1 + \|v_3\|_2$ ☐ F
2. $\|v_3\|_2 \leq \|v_1\|_1 + \|v_2\|_\infty$ ☐ V
3. $\|v_1 - v_2\|_2 \leq \|v_1 - v_2\|_1$ ☐ V
4. $\|v_2 - v_3\|_1 \leq \|v_1 - v_3\|_\infty$ ☐ F

Dadas as seguintes matrizes em $\mathbb{R}^{3 \times 3}$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes desigualdades:

1. $\|D\|_F > \|B\|_1 + \|A\|_\infty$ ☐ F
2. $\|B\|_1 > \|C\|_\infty + \|A\|_F$ ☐ F
3. $\|D + C\|_\infty \leq \|D + A\|_\infty$ ☐ V
4. $\|A + B\|_F \geq \|C + D\|_F$ ☐ F

Dados os seguintes vetores $a_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, a_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, a_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$.

Desta forma:

1. Verifique que $\{a_1, a_2, a_3\}$ é uma base para o \mathbb{R}^3 ;
2. Construir, a partir destes vectores, uma base ortonormal para o \mathbb{R}^3 .

Dados os seguintes vetores em \mathbb{R}^4

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad v_3 = \begin{bmatrix} -4 \\ -3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Verifique:

1. $\|v_1\|_\infty \leq \|v_2\|_1 + \|v_3\|_2$ ☐ V
2. $\|v_3\|_2 \leq \|v_1\|_1 + \|v_2\|_\infty$ ☐ V
3. $\|v_1 - v_2\|_2 \leq \|v_1 - v_2\|_1$ ☐ V
4. $\|v_2 - v_3\|_1 \geq \|v_1 - v_3\|_\infty$ ☐ V

Dadas as seguintes matrizes em $\mathbb{R}^{3 \times 3}$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes desigualdades:

1. $\|D\|_F > \|B\|_1 + \|A\|_\infty$ ☐
2. $\|B\|_1 > \|C\|_\infty + \|A\|_F$ ☐
3. $\|D + C\|_\infty \leq \|D + A\|_\infty$ ☒
4. $\|A + B\|_F \geq \|C + D\|_F$ ☐

Para uma matriz $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ elabore um Algoritmo que:

Multiplique o escalar $c \in \mathbb{R}$ a todos os elementos da coluna j , onde $j = 1, \dots, n$, da matriz A .

Anexe sua resposta, contendo o algoritmo.

Dado $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n$. Determine se a expressão:

$$N(x) = \sum_{i=1}^n |x_i|^3$$

define uma norma em \mathbb{R}^n .

Dado $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n$. Determine se a expressão:

$$N(x) = \sum_{i=1}^n 2^{-i} |x_i|$$

define uma norma em \mathbb{R}^n .

Anexe sua resposta, contendo a justificativa detalhada.

Para uma matriz $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ elabore um Algoritmo que:

Multiplique simultaneamente as linhas $1, 2, \dots, n$ por c_1, c_2, \dots, c_n respectivamente, da matriz A .

Anexe sua resposta, contendo o algoritmo.

Para uma matriz $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ elabore um Algoritmo que:

Multiplique o escalar $c \in \mathbb{R}$ a todos os elementos da linha i , onde $i = 1, \dots, n$, da matriz A .

Para uma matriz $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ elabore um Algoritmo que:

Multiplique o escalar $c \in \mathbb{R}$ a todos os elementos da coluna j , onde $j = 1, \dots, n$, da matriz A .

Dadas as seguintes matrizes em $\mathbb{R}^{3 \times 3}$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes desigualdades:

1. $\|A\|_F \leq \|B\|_1 + \|D\|_\infty$ ☒ V
2. $\|A\|_1 \geq \|B\|_\infty + \|C\|_F$ ☐ F
3. $\|A - D\|_\infty \geq \|A - D\|_F$ ☒ V
4. $\|D - C\|_F \leq \|A - C\|_\infty$ ☒ V

são verdadeiras ou falsas. Assim, arrastre e solte sobre o texto.

☒ V ☐ F

Dados os seguintes vetores $a_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$, $a_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$, $a_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$.

Desta forma:

1. Verifique que $\{a_1, a_2, a_3\}$ é uma base para o \mathbb{R}^3 ;
2. Construir, a partir destes vetores, uma base ortonormal para o \mathbb{R}^3 .

Anexe sua resposta, contendo a justificativa detalhada.

Dados os seguintes vetores em \mathbb{R}^4

Tempo restante

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad v_3 = \begin{bmatrix} -4 \\ -3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Verifique:

1. $\|v_1\|_\infty \leq \|v_2\|_1 + \|v_3\|_2$ ☐
2. $\|v_3\|_2 \leq \|v_1\|_1 + \|v_2\|_\infty$ ☐
3. $\|v_1 - v_2\|_2 \leq \|v_1 - v_2\|_1$ ☐
4. $\|v_2 - v_3\|_1 \geq \|v_1 - v_3\|_\infty$ ☐

Dados os seguintes vetores $a_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$, $a_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$, $a_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$.

Desta forma:

1. Verifique que $\{a_1, a_2, a_3\}$ é uma base para o \mathbb{R}^3 ;
2. Construir, a partir destes vectores, uma base ortonormal para o \mathbb{R}^3 .

Dado $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n$. Determine se a expressão:

$$N(x) = \max\{|x_1|, |x_2|, \dots, |x_{n-1}|\}$$

define uma norma em \mathbb{R}^n .

Dadas as seguintes matrizes em $\mathbb{R}^{3 \times 3}$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes desigualdades:

1. $\|A\|_1 \leq \|B\|_F + \|C\|_\infty$ ☐
2. $\|D\|_F \geq \|B\|_1 + \|C\|_\infty$ ☐
3. $\|A - B\|_\infty \leq \|A - B\|_1$ ☐
4. $\|B - C\|_1 \geq \|A - C\|_F$ ☐

Dadas as seguintes matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 100 & 0 & 0 \\ 0 & 10 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 30 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 20 & 0 \\ -1 & 5 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. A é Definida Positiva ☐
2. B é Definida Positiva ☐
3. C é Definida Positiva ☐
4. D é Definida Positiva ☐

Dadas as seguintes matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. A é Definida Positiva ☐
2. B é Definida Positiva ☐
3. C é Definida Positiva ☐
4. D é Definida Positiva ☐

Dado um sistema de equações lineares $Ax = b$ temos que a matriz aumentada associada é

$$[A \mid b] \in \mathbb{R}^{3 \times 4}$$

Tempo restante 4:59

e obtivemos a forma reduzida escalonada desta matriz:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 4 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. O sistema $Ax = b$ tem uma única solução. ☐
2. $\text{posto}(A) = 2$. ☐
3. A solução do sistema é $x^* = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}$. ☐
4. Existe A^{-1} . ☐

Dado um sistema de equações lineares $Ax = b$ temos que a matriz aumentada associada é

$$[A \mid b] \in \mathbb{R}^{3 \times 4}$$

e obtivemos a forma reduzida escalonada desta matriz:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. O sistema $Ax = b$ tem uma única solução. ☐
2. $\text{posto}(A) = 2$. ☒
3. Uma solução do sistema é $x^* = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$. ☒
4. Existe A^{-1} . ☐

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração LU da matriz A , isto é $A = LU$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Ly = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $Ux = y$.

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração LU da matriz A , isto é $A = LU$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Ly = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $Ux = y$.

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração de Cholesky da matriz A , isto é $A = GG^T$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Gy = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $G^T x = y$.

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração de Cholesky da matriz A , isto é $A = GG^T$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Gy = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $G^T x = y$.

Dado um sistema de equações lineares $Ax = b$ temos que a matriz aumentada associada é

$$[A \mid b] \in \mathbb{R}^{3 \times 4}$$

e obtivemos a forma reduzida escalonada desta matriz:

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

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. O sistema $Ax = b$ tem uma única solução. ☐
2. $\text{posto}(A) = 3$. ☐
3. A solução do sistema é $x^* = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$. ☐
4. Existe A^{-1} . ☐

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração LU da matriz A , isto é $A = LU$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Ly = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $Ux = y$.

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 4 \\ 0 & 4 & 6 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração de Cholesky da matriz A , isto  $A = GG^T$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Gy = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $G^T x = y$.

Dadas as seguintes matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. A  Definida Positiva ☐
2. B  Definida Positiva ☐
3. C  Definida Positiva ☐
4. D  Definida Positiva ☐

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração de Cholesky da matriz A , isto  $A = GG^T$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Gy = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $G^T x = y$.

Dadas as seguintes matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 30 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. A  Definida Positiva ☐
2. B  Definida Positiva ☐
3. C  Definida Positiva ☐
4. D  Definida Positiva ☐

Seja o sistema linear $Ax = b$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \text{e} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

Desta forma:

1. Calcule a fatoração LU da matriz A , isto é $A = LU$.
2. Resolva o sistema triangular inferior $Ly = b$.
3. Resolva o sistema triangular superior $Ux = y$.

Dado um sistema de equações lineares $Ax = b$ temos que a matriz aumentada associada é

$$[A \mid b] \in \mathbb{R}^{3 \times 4}$$

e obtivemos a forma reduzida escalonada desta matriz:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 4 \end{bmatrix}$$

Verifique quais das seguintes afirmações:

1. O sistema $Ax = b$ tem uma única solução. ☒
2. $\text{posto}(A) = 2$. ☐
3. A solução do sistema é $x^* = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}$. ☐
4. Existe A^{-1} . ☒