

UNIVERSIDADE FEDERAL DA PARAÍBA - UFPB
CENTRO DE INFORMÁTICA - CI
DEPARTAMENTO DE COMPUTAÇÃO CIENTÍFICA - DCC
DISCIPLINA: Métodos Matemáticos I

Aluno(a):

**Lista de Exercícios - Mudança de Base.
Produto Interno e Norma.**

01. Dado o espaço vetorial \mathbb{V} e o conjunto \mathbf{B} de \mathbb{V} , verifique se \mathbf{B} é uma base de \mathbb{V} e, caso positivo, determine a matriz mudança da base canônica do espaço \mathbb{V} para a base \mathbf{B} e, **usando a matriz mudança de base**, expresse o vetor \mathbf{v} (dado na base canônica) porém agora na base \mathbf{B} .

Sugestão. Use algum *software* para resolver os sistemas lineares envolvidos.

(a) $\mathbb{V} = \mathbb{P}_3$, $\mathbf{B} = \{1 - x, 1 + x, x + x^2, x^2 + x^3\}$, $\mathbf{v} = 1 + x + x^2 + x^3$.

(b) $\mathbb{V} = \mathbb{P}_3$, $\mathbf{B} = \{1, 1 + x, 1 + 2x^2, 1 + 3x^3\}$, $\mathbf{v} = x - 2x^2 + 5x^3$.

(c) $\mathbb{V} = \mathbb{M}_{2 \times 2}$, $\mathbf{B} = \{M_1, M_2, M_3, M_4\}$, com $M_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$, $M_2 = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$,
 $M_3 = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$, $M_4 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$, $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$.

(d) $\mathbb{V} = \mathbb{M}_{2 \times 2}$, $\mathbf{B} = \{M_1, M_2, M_3, M_4\}$, com $M_1 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$, $M_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$,
 $M_3 = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$, $M_4 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$, $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$.

(e) $\mathbb{V} = \mathbb{R}^4$, $\mathbf{B} = \{(1, 2, 1, 0), (2, 0, 1, 1), (0, 1, 1, 2), (1, 2, 0, 1)\}$,
 $\mathbf{v} = (0, 1, 0, 0)$

(f) $\mathbb{V} = \mathbb{R}^4$, $\mathbf{B} = \{(1, 0, 1, 1), (1, 0, 0, 1), (0, 1, 1, 0), (0, 1, 1, 1)\}$,
 $\mathbf{v} = (0, 0, 1, 0)$.

02. Sejam $v_1 = (x_1, y_1)$, $v_2 = (x_2, y_2)$ vetores arbitrários de \mathbb{R}^2 . Verifique se a função $\varphi : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ define um produto interno. **Se não definir**, diga porque.

(a) $\varphi(v_1, v_2) = 2x_1x_2 - x_1y_2 - x_2y_1 + 2y_1y_2$.

$$(b) \varphi(v_1, v_2) = 2x_1x_2 + x_1y_2 + x_2y_1 + 2y_1y_2.$$

$$(c) \varphi(v_1, v_2) = x_1x_2 - y_1y_2 + x_1y_2 + x_2y_1.$$

$$(d) \varphi(v_1, v_2) = x_1x_2 + y_1y_2 + x_1y_2 + x_2y_1.$$

03. Considere o espaço vetorial \mathbb{V} , o PI, a norma induzida pelo PI e o vetores v_1 e v_2 de \mathbb{V} dados.

- (i) **Determine** se v_1 e v_2 são ortogonais entre si.
- (ii) **Verifique** a desigualdade triangular da norma para os vetores v_1 e v_2 .
- (iii) Caso v_1 e v_2 não sejam ortogonais, **verifique** a desigualdade de Cauchy-Schwarz para os vetores v_1 e v_2 .
- (iv) Caso v_1 e v_2 não sejam ortogonais, **determine** o ângulo entre os vetores v_1 e v_2 .

Sugestão. Use o WolframAlpha para calcular as integrais e somas.

$$(a) \mathbb{V} = \mathcal{L}^2(\mathbb{R}) = \{a = (a_1, a_2, \dots) \text{ tal que } \sum_{n=1}^{\infty} a_n^2 \text{ seja convergente} \} \\ \text{com o PI dado por } \langle a, b \rangle = \sum_{i=1}^{\infty} a_n b_n, \text{ para } v_1 = \{\frac{1}{2^n}\} \text{ e } v_2 = \{(\frac{2}{3})^n\}.$$

$$(b) \mathbb{V} = \mathbb{P}_2[0, 1] \text{ com o PI dado por } \langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)g(x)dx, \text{ para } v_1 = 1 - 3x + x^2 \text{ e } v_2 = 2 - x^2.$$

$$(c) \mathbb{V} = \mathbb{M}_{2 \times 3} \text{ com o PI dado por } \langle A, B \rangle = \text{tr}(B^t A), \text{ para } v_1 = \begin{bmatrix} 9 & 8 & 7 \\ 6 & 5 & 4 \end{bmatrix} \text{ e } v_2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix}.$$

$$(d) \mathbb{V} = \mathcal{C}^0[0, 1] \text{ com o PI dado por } \langle f, g \rangle = \int_0^1 e^{-x} f(x)g(x)dx, \text{ para } v_1 = \frac{1}{1+x^2} \text{ e } v_2 = \ln(1+x).$$

Referências.

- [1] J. L. Boldrini, S. R. Costa, V. L. Figueiredo, H. G. Wetzler; Álgebra Linear, 3a edição, editora HARBRA, 1986.
- [2] E. L. Lima; Álgebra Linear, Coleção Matemática Universitária, 6a edição, 2003.
- [3] S. Lipschutz, M. Lipson; Álgebra Linear, tradução da 4a edição norte americana “Schaum’s outline of theory and problems of linear algebra”, Bookman, 2011.
- [4] G. Strang; Álgebra Linear e suas aplicações, tradução da 4a edição norte-americana “Linear algebra and its application” , Cengage Learning, 2014.