

## Álgebra Linear I

### Resolução dos Exercícios Programados 8 - EP8

1. Dada a matriz  $M = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ , calcular  $MM^T$  e concluir que  $M$  é ortogonal.

Solução.

$$M^T = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad MM^T = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} \cos^2 \theta + \sin^2 \theta + 0 & \cos \theta \sin \theta - \sin \theta \cos \theta + 0 & 0 \\ \sin \theta \cos \theta - \cos \theta \sin \theta + 0 & \sin^2 \theta + \cos^2 \theta + 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Portanto, a matriz  $M$  é ortogonal.

2. Determine os valores de  $a$ , de modo que o sistema

$$\begin{cases} x + y - z = 1 \\ 2x + 3y + az = 3 \\ x + ay + 3z = 2 \end{cases}$$

tenha (a) nenhuma solução

(b) mais de uma solução

(c) uma única solução

Solução

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 2 & 3 & a & 3 \\ 1 & a & 3 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_2 \leftarrow -2L_1 + L_2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2+a & 1 \\ 1 & a & 3 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_3 \leftarrow -L_1 + L_3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2+a & 1 \\ 0 & a-1 & 4 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_3 \leftarrow -(a-1)L_2 + L_3}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2+a & 1 \\ 0 & 0 & -a^2 - a + 6 & -a + 2 \end{bmatrix}$$

Obtemos o seguinte sistema equivalente

$$\begin{cases} x + y - z = 1 \\ y + (a+2)z = 1 \\ (3+a)(2-a)z = 2-a \end{cases}$$

que tem solução única se o coeficiente de  $z$  na terceira equação não é zero, isto é, se  $a \neq 2$  e  $a \neq -3$ . No caso de  $a = 2$ , a terceira equação é  $0=0$  e o sistema tem mais de uma solução. No caso de  $a = -3$ , a terceira equação é  $0=5$  e o sistema não tem solução.

Logo, o sistema não possui solução se  $a = -3$ , possui mais de uma solução para  $a = 2$  e uma única solução se  $a \neq 2$  e  $a \neq -3$ .

3. Determine uma base para cada um dos seguinte espaços vetoriais:

(a)  $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / y = 2x\}$

(b)  $S = \{(x, y) \in \mathbb{R}^3 / x + y = 0\}$

Solução

(a) Se  $(x, y, z) \in S \Rightarrow (x, y, z) = (x, 2x, z) = x(1, 2, 0) + z(0, 0, 1)$ . Então, todo vetor de  $S$  é combinação linear dos vetores  $(1, 2, 0)$  e  $(0, 0, 1)$ . Como estes vetores são LI, o conjunto  $\{(1, 2, 0) \text{ e } (0, 0, 1)\}$  é uma base de  $S$ .

(b) Se  $(x, y) \in S \Rightarrow (x, y) = (x, -x) = x(1, -1)$ . Então, todo vetor de  $S$  é combinação linear do vetor  $(1, -1)$ . Como este vetor é LI, o conjunto  $\{(1, -1)\}$  é uma base de  $S$ .

4. Projete o vetor  $u = (1, -1, 1)$  ortogonalmente na direção do vetor  $v = (2, 1, 1)$ .

Solução. A norma do vetor  $v$  é  $\|(2,1,1)\| = \sqrt{2^2 + 1^2 + 1^2} = \sqrt{6}$ . Logo este vetor não é unitário. O seu versor é o vetor  $v' = \left(\frac{2}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}\right)$ .

O vetor projeção é  $proj_v u = proj_{v'} u = \langle u, v' \rangle v' =$

$$\left(\frac{2}{\sqrt{6}} - \frac{1}{\sqrt{6}} + \frac{1}{\sqrt{6}}\right) \left(\frac{2}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}\right) = \frac{2}{\sqrt{6}} \left(\frac{2}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}\right) = \left(\frac{2}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3}\right).$$

5. Encontre  $T(x,y)$ , onde  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  é definida por  $T(1,0)=(1,-1,0)$  e  $T(1,1)=(2,0,1)$ .

Solução.

$$(x,y)=(x-y)(1,0)+y(1,1) \Rightarrow T(x,y)=(x-y)T(1,0)+yT(1,1)=$$

$$= T(x,y)=(x-y)(1,-1,0)+y(2,0,1)= (x+y,y-x,y)$$

6. Encontre uma transformação linear  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , cujo núcleo é gerado pelo vetor  $(1,0,-1)$ .

Solução. Considere a base canônica do  $\mathbb{R}^3$  e faça  $T(1,0,-1)=(0,0)$ ,  $T(0,1,0)=(0,1)$  e  $T(0,0,1)=(1,0)$ . A imagem de  $T$  é gerada pelas imagens dos vetores desta base. Daí,

$$\begin{aligned} T(x, y, z) &= T(x(1,0,0) + y(0,1,0) + z(0,0,1)) = xT(1,0,0) + yT(0,1,0) + zT(0,0,1) = \\ &= x(1,2,0,-4) + y(2,0,-1,-3) + z(0,0,0) = (x+2y, 2x-y, -4x-3y). \end{aligned}$$

7. Seja  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  a transformação linear definida por

$T(x, y, z) = (x+2y-z, y+z, x+y-2z)$ . Encontre uma base e a dimensão de seu núcleo e de sua imagem.

Solução. Para  $(x, y, z) \in N(T)$ ,  $T(x, y, z) = (0,0,0)$ . Daí,

$$\begin{cases} x+2y-z=0 \\ y+z=0 \\ x+y-2z=0 \end{cases} \quad \text{Conjunto-solução é o conjunto } \{(3k, -k, k); k \in \mathbb{R}\}. \text{ Logo, o}$$

núcleo é gerado pelo conjunto  $\{(3, -1, 1)\}$ . Assim,  $\dim N(T)=1$  e  $\{(3, -1, 1)\}$  é uma base do  $N(T)$ .

Para  $(a, b, c) \in \text{Im}(T)$ , deve existir  $(x, y, z)$  tal que  $T(x, y, z) = (a, b, c)$ . Daí,

$$\begin{cases} x+2y-z=a \\ y+z=b \\ x+y-2z=c \end{cases} \quad \text{Conjunto-solução é o conjunto } \{(b+c, b, c); b, c \in \mathbb{R}\}. \text{ Logo, o}$$

núcleo é gerado pelo conjunto  $\{(1,1,0), (1,0,1)\}$ . Assim,  $\dim \text{Im}(T)=2$  e  $\{(1,1,0), (1,0,1)\}$  é uma base da  $\text{Im}(T)$ .