

UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARANÁ

Gabarito 1a. Avaliação de CM005 - Álgebra Linear - Turma G

1. Seja $U = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; 1 - x = \frac{2-y}{2} = z + 1\}$. Verifique se U é subespaço vetorial de \mathbb{R}^3 .

Solução: Nota-se inicialmente, que U é a interseção dos planos $\pi_1 : 1 - x = \frac{2-y}{2}$ e $\pi_2 : 1 - x = z + 1$, os quais são planos não-paralelos passando pela origem de \mathbb{R}^3 (e portanto, são s.e.v. de \mathbb{R}^3); logo, U é uma reta passando pela origem de \mathbb{R}^3 e assim, é um s.e.v. de \mathbb{R}^3 . [Note que utilizando-se as equações de π_1 e π_2 , obtem-se que:

$(x, y, z) \in U \Leftrightarrow 2 - 2x = 2 - y$ e $1 - x = z + 1 \Leftrightarrow 2x = y$ e $-x = z \Leftrightarrow (x, y, z) = (x, 2x, -x) = x \cdot (1, 2, -1)$, ou seja, U é o s.e.v. de \mathbb{R}^3 gerado por $(1, 2, -1)$.]

2. Sejam o espaço vetorial real $\mathcal{C}(\mathbb{R}) = \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}; f \text{ é contínua}\}$ e $B = \{\sin x, \sin 2x, \cos x\}$. Determine se B é L.I. ou é L.D..

Solução: Observe que, pela definição, B é L.I. se, e somente se, a igualdade

$$\alpha_1 \cdot \sin x + \alpha_2 \cdot \sin 2x + \alpha_3 \cdot \cos x = 0 \quad (\text{função nula})$$

para todo $x \in \mathbb{R}$, implicar $\alpha_1 = 0 = \alpha_2 = \alpha_3$. Em particular, deve-se ter:

$$\begin{aligned} x = 0 &\Rightarrow \alpha_1 \cdot 0 + \alpha_2 \cdot 0 + \alpha_3 \cdot 1 = 0 \\ x = \frac{\pi}{2} &\Rightarrow \alpha_1 \cdot 1 + \alpha_2 \cdot 0 + \alpha_3 \cdot 0 = 0 \\ x = \frac{\pi}{4} &\Rightarrow \alpha_1 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} + \alpha_2 \cdot 1 + \alpha_3 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \end{aligned} \Rightarrow \begin{cases} \alpha_3 = 0, \\ \alpha_1 = 0, \\ \alpha_2 = 0. \end{cases}$$

Portanto, B é L.I..

3. Seja $W = \left\{ X \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \mid X \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \cdot X \right\}$ o s.e.v. de $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$. Determine uma base de W e $\dim(W)$.

Solução: Seja $X \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$, $X = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$. Daí, segue que:

$$X \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a-b & a \\ c-d & c \end{bmatrix} \quad (\text{I})$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \cdot X = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a+c & b+d \\ -a & -b \end{bmatrix} \quad (\text{II})$$

Portanto,

$$(\text{I}) = (\text{II}) \Leftrightarrow \begin{bmatrix} a-b & a \\ c-d & c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a+c & b+d \\ -a & -b \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} a-b = a+c \\ a = b+d \\ c-d = -a \\ c = -b \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -b = c \\ a = b+d \end{cases}$$

Logo,

$$X \in W \Leftrightarrow X = \begin{bmatrix} b+d & b \\ -b & d \end{bmatrix} \Leftrightarrow X = b \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} + d \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix},$$

e assim, W é o s.e.v. de $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ gerado por $v_1 = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$ e $v_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$. Dado que v_1 e v_2 não são múltiplos entre si (ou seja, são vetores L.I.), segue que $\{v_1, v_2\}$ é uma base de W e, portanto, $\dim(W) = 2$.

4. Sejam os s.e.v. $U = \{(x, y, z, w) \in \mathbb{R}^4; x + 2y - z + w = 0\}$ e $V = [(1, 0, 0, 1), (1, 2, 0, 1)] \subset \mathbb{R}^4$. Determine uma base para $U + V$ e verifique se a soma $U + V$ é direta.

Solução: Inicialmente, nota-se que

$$(x, y, z, w) \in U \Leftrightarrow (x, y, z, w) = (x, y, x + 2y + w, w) = x \cdot (1, 0, 1, 0) + y \cdot (0, 1, 2, 0) + w \cdot (0, 0, 1, 1).$$

Portanto, $U = [v_1, v_2, v_3]$, onde $v_1 = (1, 0, 1, 0)$, $v_2 = (0, 1, 2, 0)$ e $v_3 = (0, 0, 1, 1)$. Por sua vez, $V = [v_4, v_5]$, onde $v_4 = (1, 0, 0, 1)$ e $v_5 = (1, 2, 0, 1)$. Segue daí que $U + V$ é o s.e.v. de \mathbb{R}^4 gerado por v_1, v_2, v_3, v_4, v_5 , e assim, realizando-se operações elementares na matriz cujas linhas são dadas pelas coordenadas destes 5 vetores, pode-se obter um conjunto de geradores mais simples para $U + V$.

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} &\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -5 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & -5 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -5 & 1 \end{bmatrix} \\ &\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -5 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -5 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Portanto, $U + V = [(1, 0, 0, 0), (0, 1, 0, 0), (0, 0, 1, 0), (0, 0, 0, 1)] = \mathbb{R}^4$ e assim, $\dim(U + V) = 4$. Também, $\dim(V) = 2$, já que V é gerado por um par de vetores não-paralelos entre si (L.I.); resta, portanto, determinar $\dim(U)$. Para tanto, sejam $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3 \in \mathbb{R}$ tais que

$$\begin{aligned} \alpha_1 \cdot (1, 0, 1, 0) + \alpha_2 \cdot (0, 1, 2, 0) + \alpha_3 \cdot (0, 0, 1, 1) &= (0, 0, 0, 0) \Leftrightarrow (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_1 + 2\alpha_2 + \alpha_3, \alpha_3) = (0, 0, 0, 0) \\ &\Leftrightarrow \alpha_1 = 0 = \alpha_2 = \alpha_3. \end{aligned}$$

Logo, $\{v_1, v_2, v_3\}$ é L.I. e portanto, $\dim(U) = 3$. Daí, segue que:

$$\dim(U \cap V) = \dim(U) + \dim(V) - \dim(U + V) = 3 + 2 - 4 = 1$$

e assim, $U \cap V \neq \{(0, 0, 0, 0)\}$, ou seja, a soma $U + V$ não é direta.

5. Mostre que o conjunto $D = \{1, 1 - t, (1 - t)^2, 1 - t^3\}$ é uma base de $P_3(\mathbb{R})$.

Solução: Sabe-se que $\dim(P_3\mathbb{R}) = 4$ e, portanto, qualquer conjunto de 4 vetores L.I. de $P_3(\mathbb{R})$ é uma base de tal espaço vetorial. É suficiente então, mostrar que tais vetores são L.I.. Para tanto, sejam $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4 \in \mathbb{R}$ tais que

$$\alpha_1 \cdot 1 + \alpha_2 \cdot (1 - t) + \alpha_3 \cdot (1 - t)^2 + \alpha_4 \cdot (1 - t^3) = 0 \quad (\text{polinômio nulo})$$

$$\Leftrightarrow (\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4) \cdot 1 - (\alpha_2 + 2\alpha_3) \cdot t + \alpha_3 \cdot t^2 - \alpha_4 \cdot t^3 = 0 \cdot 1 + 0 \cdot t + 0 \cdot t^2 + 0 \cdot t^3$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 0 \\ \alpha_2 + 2\alpha_3 = 0 \\ \alpha_3 = 0 \\ \alpha_4 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \alpha_1 = 0 = \alpha_2 = \alpha_3 = \alpha_4,$$

ou seja, D é um conjunto L.I. e, portanto, é uma base de $P_3(\mathbb{R})$.

6. Sejam $B = \{1 + t, -1 + t^2, t - t^2\}$ e $C = \{2 - t, 1 - t^2, t + t^2\}$ bases de $P_2(\mathbb{R})$. Calcule as matrizes de mudança de base $[I]_C^B$ e $[I]_B^C$.

Solução: Para construir a matriz $[I]_C^B$, denote $v_1 = 1 + t$, $v_2 = -1 + t^2$, $v_3 = t - t^2$, $w_1 = 2 - t$, $w_2 = 1 - t^2$ e $w_3 = t + t^2$. Daí, segue que:

$$\begin{aligned} v_1 &= a \cdot w_1 + b \cdot w_2 + c \cdot w_3 \Leftrightarrow 1 + t = a \cdot (2 - t) + b \cdot (1 - t^2) + c \cdot (t + t^2) \\ &= (2a + b) \cdot 1 + (-a + c) \cdot t + (-b + c) \cdot t^2 \\ \begin{cases} 2a + b = 1 \Rightarrow 2(c - 1) + c = 1 \Rightarrow c = 1 \\ -a + c = 1 \Rightarrow a = c - 1 \Rightarrow a = 0 \\ -b + c = 0 \Rightarrow b = c \Rightarrow b = 1 \end{cases} &\Rightarrow [v_1]_C = \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v_2 &= d \cdot w_1 + e \cdot w_2 + f \cdot w_3 \Leftrightarrow -1 + t^2 = d \cdot (2 - t) + e \cdot (1 - t^2) + f \cdot (t + t^2) \\ &= (2d + e) \cdot 1 + (-d + f) \cdot t + (-e + f) \cdot t^2 \\ \begin{cases} 2d + e = -1 \Rightarrow 2f + (f - 1) = -1 \Rightarrow f = 0 \\ -d + f = 0 \Rightarrow d = f \Rightarrow d = 0 \\ -e + f = 1 \Rightarrow e = f - 1 \Rightarrow e = -1 \end{cases} &\Rightarrow [v_2]_C = \begin{bmatrix} d \\ e \\ f \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v_3 &= g \cdot w_1 + h \cdot w_2 + i \cdot w_3 \Leftrightarrow t - t^2 = g \cdot (2 - t) + h \cdot (1 - t^2) + i \cdot (t + t^2) \\ &= (2g + h) \cdot 1 + (-g + i) \cdot t + (-h + i) \cdot t^2 \\ \begin{cases} 2g + h = 0 \Rightarrow h = -2g \Rightarrow h = \frac{4}{3} \\ -g + i = 1 \Rightarrow i = 1 + g \Rightarrow i = \frac{1}{3} \\ -h + i = -1 \Rightarrow 2g + (1 + g) = -1 \Rightarrow g = -\frac{2}{3} \end{cases} &\Rightarrow [v_3]_C = \begin{bmatrix} g \\ h \\ i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{2}{3} \\ \frac{4}{3} \\ \frac{1}{3} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Daí, segue que:

$$[I]_C^B = \begin{bmatrix} [v_1]_C \\ [v_2]_C \\ [v_3]_C \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -\frac{2}{3} \\ 1 & -1 & \frac{4}{3} \\ 1 & 0 & \frac{1}{3} \end{bmatrix}.$$

Para determinar $[I]_B^C$ basta lembrar que $[I]_B^C = [I]_C^B^{-1}$; sendo assim, segue que:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 0 & 0 & -\frac{2}{3} & ; & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & \frac{4}{3} & ; & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & \frac{1}{3} & ; & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} &\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{3} & ; & 0 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & \frac{4}{3} & ; & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{2}{3} & ; & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{3} & ; & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & ; & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & ; & -\frac{3}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ &\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{3} & ; & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & ; & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & ; & -\frac{3}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & ; & \frac{1}{2} & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & ; & -\frac{3}{2} & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & ; & -\frac{3}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Portanto, obtem-se que:

$$[I]_B^C = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 & 1 \\ -\frac{3}{2} & -1 & 1 \\ -\frac{3}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

7. Considere o polinômio $f(t) = 1 + 2t - t^2$ e B, C as bases de $P_2(\mathbb{R})$ dadas na questão acima.

(a) Utilizando a definição, calcule $[f(t)]_B$ e $[f(t)]_C$;

(b) Mostre que $[f(t)]_C = [I]_C^B \cdot [f(t)]_B$ e $[f(t)]_B = [I]_B^C \cdot [f(t)]_C$.

Solução: (a) Sejam

$$[f(t)]_B = \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad [f(t)]_C = \begin{bmatrix} d \\ e \\ f \end{bmatrix}.$$

Então, deve-se ter:

$$f(t) = a \cdot v_1 + b \cdot v_2 + c \cdot v_3 \Leftrightarrow 1 + 2t - t^2 = a \cdot (1 + t) + b \cdot (-1 + t^2) + c \cdot (t - t^2)$$

$$\Leftrightarrow 1 + 2t - t^2 = (a - b) \cdot 1 + (a + c) \cdot t + (b - c) \cdot t^2$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a - b = 1 \Rightarrow b = a - 1 \Rightarrow b = 0 \\ a + c = 2 \Rightarrow c = 2 - a \Rightarrow c = 1 \\ b - c = -1 \Rightarrow (a - 1) - (2 - a) = -1 \Rightarrow a = 1 \end{cases} \Rightarrow [f(t)]_B = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix};$$

$$f(t) = g \cdot w_1 + h \cdot w_2 + i \cdot w_3 \Leftrightarrow 1 + 2t - t^2 = g \cdot (2 - t) + h \cdot (1 - t^2) + i \cdot (t + t^2)$$

$$\Leftrightarrow 1 + 2t - t^2 = (2g + h) \cdot 1 + (-g + i) \cdot t + (-h + i) \cdot t^2$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 2g + h = 1 \Rightarrow h = 1 - 2g \Rightarrow h = \frac{7}{3} \\ -g + i = 2 \Rightarrow i = 2 + g \Rightarrow i = \frac{4}{3} \\ -h + i = -1 \Rightarrow -(1 - 2g) + (2 + g) = -1 \Rightarrow g = -\frac{2}{3} \end{cases} \Rightarrow [f(t)]_C = \begin{bmatrix} -\frac{2}{3} \\ \frac{7}{3} \\ \frac{4}{3} \end{bmatrix}.$$

(b) Tem-se que:

$$[I]_C^B \cdot [f(t)]_B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -\frac{2}{3} \\ 1 & -1 & \frac{4}{3} \\ 1 & 0 & \frac{1}{3} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{2}{3} \\ \frac{7}{3} \\ \frac{4}{3} \end{bmatrix} = [f(t)]_C;$$

$$[I]_B^C \cdot [f(t)]_C = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 & 1 \\ -\frac{3}{2} & -1 & 1 \\ -\frac{3}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -\frac{2}{3} \\ \frac{7}{3} \\ \frac{4}{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = [f(t)]_B.$$