

Prova tipo A

G3 de Álgebra Linear I – 2008.1

Data: 13 de Junho de 2008.

Nome: _____ Matrícula: _____
Assinatura: _____ Turma: _____

Duração: 1 hora 50 minutos

Ques.	1	2	3.a	3.b	3.c	3.d	3.e	4.a	4.b	4.c	5	soma
Valor	2.0	1.5	1.0	1.0	1.0	0.5	0.5	0.5	0.5	1.0	1.0	10.5
Nota												
Rev.												

Instruções – leia atentamente

- Não é permitido usar calculadora. Mantenha o celular desligado.
- É proibido desgrampear a prova. Prova com folhas faltando terá nota zero.
- **Verifique**, **revise** e **confira** cuidadosamente suas respostas.
- Escreva de forma clara, ordenada e legível.
- O desenvolvimento de cada questão deve estar a seguir **Resposta** no lugar a ele destinado. Desenvolvimentos fora do lugar (p. ex. no meio dos enunciados, nas margens, etc) **não serão corrigidos!!**.
- Nas questões **3 e 4** **justifique cuidadosamente** todas as respostas de forma completa, ordenada e coerente.

Observação

justificar: *Legitimar. Dar razão a. Provar a boa razão do seu procedimento.*

cuidado: *Atenção, cautela, desvelo, zelo.* **cuidadoso:** *Quem tem ou denota cuidado.*

fonte: mini-Aurélio

Marque no quadro as respostas da primeira questão.
Não é necessário justificar esta questão.

ATENÇÃO

Resposta errada vale ponto negativo!

Esta questão pode ter nota negativa!

1) Decida se cada afirmação a seguir é verdadeira ou falsa e marque **COM CANETA** sua resposta no quadro a seguir.

Itens	V	F	N
1.a			
1.b			
1.c			
1.d			
1.e			

Atenção: responda **todos** os itens, use "N= não sei" caso você não saiba a resposta. Cada resposta certa vale 0.4, respostas erradas têm pontuação negativa de acordo com a seguinte tabela progressiva:

Número de respostas erradas	1	2	3	4	5
Pontos negativos	0	0.2	0.8	1.2	1.5

Cada resposta **N** vale 0. Respostas confusas e ou rasuradas serão consideradas erradas.

1.a) Considere A e B duas matrizes 3×3 tais que existe uma base de \mathbb{R}^3 de vetores $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$ que são simultaneamente autovetores de A e de B . Então as matrizes A e B são semelhantes.

1.b) Considere uma transformação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ inversível e denote por T^{-1} a sua inversa. Se \vec{u} é um autovetor de T então \vec{u} também é um autovetor de T^{-1} .

1.c) Considere uma transformação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ inversível e denote por T^{-1} a sua inversa. Se λ é um autovalor de T então λ também é um autovalor de T^{-1} .

1.d) Considere a matriz

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & 5 \\ 1 & 6 & 7 \end{pmatrix}.$$

Existe uma base β de \mathbb{R}^3 tal que M é a *matriz de mudança de base*, da base canônica à base β .

1.e) Seja A uma matriz 3×3 cujo polinômio característico é $(1-\lambda)(2-\lambda)^2$. Então a matriz A é semelhante à matriz

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

2) Determine a inversa da matriz

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 3 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Critério de correção: Um erro nos coeficientes da inversa **nota 1.0**, dois erros **nota 0.5**, três ou mais erros **nota zero**. O desenvolvimento da questão é necessário.

Escreva a resposta final a **caneta** no retângulo

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} & & \\ & & \\ & & \end{pmatrix}$$

Desenvolvimento. Resposta:

3) Considere a transformação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ cuja matriz na base canônica é

$$[T]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} -2 & -1 & 4 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix}.$$

- (a) Determine os autovalores de T .
- (b) Determine, se possível, uma base de autovetores de T .
- (c) Considere a matriz $N = ([T]_{\mathcal{E}})^5$. Determine o traço de N .
- (d) Determine se existe uma base γ de \mathbb{R}^3 tal que a matriz de T na base γ seja

$$[T]_{\gamma} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

Se a base γ existir determine-a explicitamente. Caso não exista tal base explique claramente os motivos.

- (e) Determine se existe uma base η de \mathbb{R}^3 tal que a matriz de T na base η seja

$$[T]_{\eta} = \begin{pmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Se a base η existir determine-a explicitamente. Caso não exista tal base explique claramente os motivos.

Resposta:

4) Considere a base α de \mathbb{R}^3

$$\alpha = \left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}} \right); \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{-2}{\sqrt{6}} \right); \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{-1}{\sqrt{2}}, 0 \right) \right\}.$$

- a) Mostre que α é uma base ortonormal de \mathbb{R}^3 .
- b) Considere o vetor \vec{v} cujas coordenadas na base canônica são $(2, 4, 1)$.
Determine a segunda coordenada do vetor \vec{v} na base α .
- c) Determine explicitamente a matriz P de mudança de base da base canônica à base α .

Resposta:

5) Considere a matriz A

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 5 & 0 \\ 0 & \mathbf{a} & \mathbf{b} \\ \mathbf{c} & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

Sabendo que 3 e 2 são autovalores da matriz A , que o vetor $\mathbf{i} = (1, 0, 0)$ é um autovetor de A e que seu traço é 6. Determine \mathbf{a} , \mathbf{b} e \mathbf{c} .

Não é necessário justificar esta questão.

Critério de correção: Cada item correto vale 0.3, todos os itens corretos 1.0.

Escreva as respostas a **caneta** no retângulo

$\mathbf{a} =$

$\mathbf{b} =$

$\mathbf{c} =$

Cálculos: