

P2 de Álgebra Linear I – 2001.2  
Data: Sábado, 20 de outubro de 2001.  
Gabarito

1) Estude se as afirmações a seguir são verdadeiras ou falsas. Justifique cuidadosamente sua resposta. Nos casos afirmativos encontre a matriz da transformação linear envolvida.

- a) Existe uma rotação  $R$  tal que  $R(2, 1) = (1, 3)$ .
- b) Existe um espelhamento ou reflexão  $E$  tal que  $E(1, 1) = (-1, 1)$  e  $E(-1, 1) = (1, -1)$ .
- c) Existe uma projeção ortogonal  $P$  tal que  $P(1, 1) = (1/2, -1/2)$  e  $P(2, 1) = (1/3, 2/3)$ .
- d) Existe um espelhamento ou reflexão  $E$  tal que  $E(1, 1) = (1, 1)$  e  $E(2, 1) = (-2, -1)$ .
- e) Existe um espelhamento ou reflexão  $E$  tal que  $E(2, 1) = (-1, -2)$ .
- f) Existe uma transformação linear  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(1, 1) = (5, 7)$ ,  $T(2, 1) = (1, 0)$  e  $T(3, 2) = (1, 2)$ .

**Resposta:**

a) Falso. Uma rotação conserva módulos,  $|R(u)| = |u|$  para todo vetor  $u$ . Mas

$$|R(2, 1)| = |(1, 3)| = \sqrt{10} > \sqrt{5} = |(1, 2)|.$$

b) Falso. Um espelhamento verifica  $E^2 = E \circ E = Id$ . No nosso caso,

$$E^2(1, 1) = E(E(1, 1)) = E(-1, 1) = (1, -1) \neq (1, 1).$$

c) Falso. Se  $P$  é uma projeção ortogonal de  $\mathbb{R}^2$  dado qualquer vetor  $u$  sua imagem  $P(u)$  é paralela à reta de projeção  $r$ . Da primeira condição,  $P(1, 1) = (1/2, -1/2)$ , obtemos que  $r = (t, -t)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ . Da segunda condição,  $P(2, 1) = (1/3, 2/3)$ , temos  $r = (t, 2t)$ , o que é absurdo.

d) Falso. A condição  $E(1, 1) = (1, 1)$  implica que, se  $E$  fosse um espelhamento, então a reta de projeção seria  $(t, t)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ .

A segunda condição,  $E(2, 1) = (-2, -1)$ , implica que  $(2, 1)$  é um vetor normal à reta de espelhamento. Mas  $(2, 1)$  não é ortogonal a  $(1, 1)$ .

e) Verdadeiro. Da condição  $E(2, 1) = (-1, -2)$  e de  $E(v) - v = n$ ,  $n$  vetor normal à reta de espelhamento, obtemos

$$n = (-3, -3).$$

Logo a reta de espelhamento é  $(t, -t)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ . Logo

$$E(1, -1) = (1, -1), \quad E(1, 1) = (-1, -1).$$

Portanto,

$$E(2, 0) = (0, -2), \quad E(1, 0) = (0, -1).$$

Finalmente,

$$E(0, 1) = E(1, 1) - E(1, 0) = (-1, -1) - (0, -1) = (-1, 0).$$

Logo

$$[E] = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Verifique que  $E(2, 1) = (-1, -2)$ .

f) Falso. Como  $\{(1, 1), (2, 1)\}$  formam uma base de  $\mathbb{R}^2$  (os vetores não são paralelos) as imagens de  $(1, 1)$  e  $(2, 1)$  determinam  $T$ . Se  $T$  fosse linear,

$$T(3, 2) = T((1, 1) + (2, 1)) = T(1, 1) + T(2, 1) = (5, 7) + (1, 0) = (6, 7) \neq (1, 2).$$

2) Considere a transformação linear  $L$ ,  $L: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definida por

$$L(1, 1, 1) = (1, 0, 0), \quad L(1, 0, 1) = (0, 0, 1), \quad L(1, 1, 0) = (0, 1, 0).$$

a) Determine  $L(1, 0, 0)$  e  $L(0, 0, 1)$ .

b) Determine a matriz de  $L$ .

c) Calcule  $L(1, 2, 3)$ .

d) Estude se  $L$  é inversível.

**Resposta:** Observe que  $(1, 1, 1)$ ,  $(1, 0, 1)$  e  $(1, 1, 0)$  formam uma base, e portanto  $L$  está totalmente definida. Para ver que os vetores formam uma base é suficiente calcular o produto misto dos três vetores e ver que é não nulo (ou seja, que os vetores não são coplanares),

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 1(0 - 1) - 1(0 - 1) + 1(1 - 0) = 1 \neq 0.$$

a) Observe que

$$(0, 1, 0) = (1, 1, 1) - (1, 0, 1).$$

Logo

$$L(0, 1, 0) = L(1, 1, 1) - L(1, 0, 1) = (1, 0, 0) - (0, 0, 1) = (1, 0, -1).$$

Observe que

$$(1, 0, 0) = (1, 1, 0) - (0, 1, 0).$$

Logo

$$L(1, 0, 0) = L(1, 1, 0) - L(0, 1, 0) = (0, 1, 0) - (1, 0, -1) = (-1, 1, 1).$$

Finalmente calcularemos  $L(0, 0, 1)$ . Observe que,

$$(0, 0, 1) = (1, 1, 1) - (1, 1, 0).$$

Logo

$$L(0, 0, 1) = L(1, 1, 1) - L(1, 1, 0) = (1, 0, 0) - (0, 1, 0) = (1, -1, 0).$$

b) Do item (a) e como  $L(0, 1, 0)$  já está determinado (ou seja, conhecemos  $L(1, 0, 0)$ ,  $L(0, 1, 0)$  e  $L(0, 0, 1)$ ) temos

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

c) Para calcular  $L(1, 2, 3)$ ,

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 + 2 + 3 \\ 1 + 0 - 3 \\ 1 - 2 + 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

d) Para ver se  $L$  é inversível calcularemos o determinante de  $L$ :

$$\begin{vmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} = (-1)(0 - 1) - 1(0 + 1) + 1(-1 - 0) = -1 \neq 0.$$

Como  $L$  é inversível se, e somente se,  $\det[L] \neq 0$ , temos que  $L$  é inversível.

**3)** Considere os vetores

$$v_1 = (1, 1, 1), \quad v_2 = (1, 1, 0), \quad v_3 = (0, 1, 1).$$

a) Estude se os vetores  $\{v_1, v_2, v_3\}$  formam uma base de  $\mathbb{R}^3$ .

Dado um vetor  $w$  escreva

$$w = av_1 + bv_2 + cv_3$$

e considere a transformação linear

$$T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad T(w) = bv_2 + cv_3.$$

b) Determine  $T(0, 1, 0)$  e  $T(0, 0, 1)$

c) Determine a matriz de  $T$ .

d) Estude se  $T$  é inversível. Caso afirmativo encontre a matriz  $T^{-1}$ .

e) Determine a matriz de  $T^8 = T \circ T \circ T \circ T \circ T \circ T \circ T \circ T$ .

**Resposta:**

a) Para ver se os vetores formam uma base é suficiente ver se são l.i., *três vetores l.i. de  $\mathbb{R}^3$  formam uma base*. Para ver se são l.i. é suficiente calcular

seu produto misto  $v_1 \cdot (v_2 \times v_3)$ . Se for 0 os vetores são l.d., caso contrário são l.i.

$$v_1 \cdot (v_2 \times v_3) = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1(1-0) - 1(1-0) + 1(1-0) = 1 \neq 0.$$

Logo os vetores são l.i. e formam uma base de  $\mathbb{R}^3$ .

**b)** Observe que

$$\begin{aligned} (1, 0, 0) &= 1(1, 1, 1) + 0(1, 1, 0) + (-1)(0, 1, 1), \\ (0, 0, 1) &= 1(1, 1, 1) + (-1)(1, 1, 0) + (0)(0, 1, 1). \end{aligned}$$

Finalmente,

$$(0, 1, 0) = x(1, 1, 1) + y(1, 1, 0) + z(0, 1, 1),$$

que leva ao sistema,

$$x + y = 0, \quad x + y + z = 1, \quad x + z = 0.$$

Temos  $x = -y$  e  $z = y$ , logo  $y = 1 = z$  e  $x = -1$ . Portanto,

$$(0, 1, 0) = (-1)(1, 1, 1) + (1)(1, 1, 0) + (1)(0, 1, 1),$$

Da definição de  $T$  temos

$$\begin{aligned} T(1, 0, 0) &= 0(1, 1, 0) + (-1)(0, 1, 1) = (0, -1, -1), \\ T(0, 1, 0) &= (1, 1, 0) + (0, 1, 1) = (1, 2, 1), \\ T(0, 0, 1) &= (-1)(1, 1, 0) + (0)(0, 1, 1) = (-1, -1, 0). \end{aligned}$$

Isto responde ao item (b). De fato também responde ao item (c), pois calculamos  $T(1, 0, 0)$ ,  $T(0, 1, 0)$  e  $T(0, 0, 1)$ .

**c)**

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

(Para ver que esta é a matriz pedida, verifique que  $T(1, 1, 1) = 0$ ,  $T(1, 1, 0) = (1, 1, 0)$  e  $T(0, 1, 1) = (0, 1, 1)$ ).

d) A transformação não é inversível pois existe  $v \neq 0$ ,  $v = (1, 1, 1)$  que se transforma no vetor nulo. Outra forma é ver que o determinante vale zero:

$$\begin{vmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0(0 - 1) + (-1)(0 - 1) + (-1)(-1 + 2) = 1 - 1 = 0.$$

e) A transformação linear representa a projeção no plano paralelo a  $(1, 1, 0)$  e  $(0, 1, 1)$  que contém a origem (isto é,  $x - y + z = 0$ ) segundo a direção  $(1, 1, 1)$ . Como toda projeção verifica  $T^2 = T$ . Temos  $T^3 = T \circ T^2 = T \circ T = T^2 = T$ . E indutivamente  $T^8 = T$ .