

Prova tipo D

P4 de Álgebra Linear I – 2002.2

Data: 2 de dezembro de 2002

Horário: 12:00 – 13:50

Nome: _____ Matrícula: _____

Assinatura: _____ Turma: _____

| Questão | Valor | Nota | Revis. |
|---------|-------|------|--------|
| 1 | 2.1 | | |
| 2 | 2.4 | | |
| 3a | 1.0 | | |
| 3b | 1.0 | | |
| 3c | 0.5 | | |
| 3d | 0.5 | | |
| 3e | 0.5 | | |
| 3f | 0.5 | | |
| 4a | 0.5 | | |
| 4b | 0.5 | | |
| 4c | 0.5 | | |
| 4d | 0.5 | | |
| Total | 10.5 | | |

Instruções:

- Não é permitido usar calculadora. Mantenha o celular desligado.
- É proibido desgrampear a prova. Prova com folhas faltando ou rasuradas terá nota zero.
- Nas questões 3 e 4 justifique cuidadosamente todas as respostas de forma completa, ordenada e coerente. Escreva de forma clara e legível.
- Faça a prova na sua turma.

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

ATENÇÃO: resposta errada vale ponto negativo! A questão pode ter nota negativa!

| | | |
|--|--------|-------|
| <i>Para uso exclusivo do professor</i> | ***** | ***** |
| Certas: | × 0.3 | |
| Erradas: | × -0.2 | |
| ***** | Total | |

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

Atenção: responda **todos** os itens, use "N = não sei" caso você não saiba a resposta. Cada resposta certa vale 0.3, cada resposta errada vale -0.2, cada resposta N vale 0. Respostas confusas e/ou rasuradas valerão -0.2.

| Itens | V | F | N |
|-------|---|---|---|
| 1.a | | | |
| 1.b | | | |
| 1.c | | | |
| 1.d | | | |
| 1.e | | | |
| 1.f | | | |
| 1.g | | | |

1.a) Os vetores $(1, 1, 1)$, $(1, 2, 1)$ e $(1, 3, 1)$ formam uma base de \mathbb{R}^3 .

1.b) Sejam E um espelhamento de \mathbb{R}^2 e R uma rotação de \mathbb{R}^2 . A composição $E \circ R$ é uma rotação.

1.c) Toda matriz 3×3 triangular é diagonalizável.

1.d) As matrizes

$$A = \begin{pmatrix} 77777 & 0 & 0 \\ 77777 & 88888 & 0 \\ 77777 & 88888 & 99999 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} 99999 & 0 & 0 \\ 33333 & 77777 & 0 \\ 66666 & 44444 & 88888 \end{pmatrix}$$

são semelhantes.

1.e) A matriz

$$A = \begin{pmatrix} 11111 & 2222 & 3333 \\ 2222 & 11111 & 6666 \\ 3333 & 6666 & 11111 \end{pmatrix}$$

possui uma base ortonormal de autovetores.

1.f) As retas $r: (t, 1 + t, 1 + t)$ e $s: (2t, 1 + 2t, -t)$, $t \in \mathbb{R}$, são reversas.

1.g) Seja A uma matriz 3×3 ortogonal e simétrica cujo traço é igual a 3. Então A é a identidade.

2) Escolha qual das afirmações a seguir é a verdadeira e marque **com caneta** sua resposta no quadro abaixo. **Atenção:** responda **todos** os itens, use "N = não sei" caso você não saiba a resposta. Cada resposta certa vale 0.6, cada resposta errada vale -0.1 , cada resposta N vale 0. Respostas confusas e/ou rasuradas valerão -0.1 .

| Itens | a | b | c | d | e | f | N |
|-------|---|---|---|---|---|---|---|
| 2.1 | | | | | | | |
| 2.2 | | | | | | | |
| 2.3 | | | | | | | |
| 2.4 | | | | | | | |

Considere a matriz

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

(2.1) O polinômio característico de A é:

- (a) $-\lambda^3 + 5\lambda^2 - 6\lambda + 1$.
- (b) $-\lambda^3 + 2\lambda^2 - 4\lambda + 5$.
- (c) $-\lambda^3 + 2\lambda^2 - 4\lambda + 1$.
- (d) $-\lambda^3 + 6\lambda^2 - 2\lambda - 5$.
- (e) $-\lambda^3 + 4\lambda^2 - 5\lambda + 2$.
- (f) Nenhuma das opções anteriores, todas estão erradas.

(2.2) Os autovalores de A são:

- (a) 1 (simples) e 2 (de multiplicidade 2).
- (b) 0 e 2 (de multiplicidade 2),
- (c) 1, -1 e 3,

- (d) 1 (de multiplicidade 2) e 2 (simples),
- (e) 0, 4 e -1 ,
- (f) Nenhuma das opções anteriores, todas estão erradas.

(2.3) Estude as seguintes afirmações sobre os autovetores de A :

- (a) Os vetores $(1, 0, 1)$, $(0, 1, -1)$ e $(1, 1, 2)$ correspondentes as colunas da matriz A são autovetores de A .
- (b) Os vetores $(1, 0, 1)$, $(0, 1, 1)$ e $(1, -1, 2)$ correspondentes as linhas da matriz A são autovetores de A .
- (c) Os vetores $(1, 1, 1)$ e $(1, 1, 0)$ são autovetores de A .
- (d) Os vetores $(1, 1, 1)$, $(0, 1, 1)$ e $(1, 1, 0)$ são autovetores de A .
- (e) A matriz A não é simétrica, portanto não possui nenhum autovetor.
- (f) Nenhuma das opções anteriores, todas estão erradas.

(2.4) Considere a base $\beta = \{(1, 1, 1), (0, 1, 1), (1, 1, 0)\}$. A matriz de A na base β é:

(a)
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

(b)
$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

(c)
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

(d)
$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

(e)

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

(f) Nenhuma das opções anteriores, todas estão erradas.

3) Dados o plano $\pi: x + y - z = 0$ e a reta $r = (-t, t, t)$, $t \in \mathbb{R}$. considere a transformação linear M definida como segue. Dado um ponto $P = (x, y, z)$ considere o vetor $\overline{OP} = (x, y, z)$ e defina

$$M(\overline{OP}) = \overline{OQ},$$

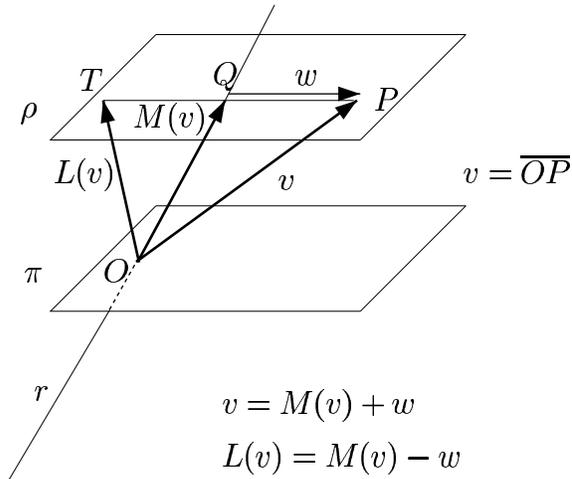
onde Q é o ponto de interseção da reta r e do plano ρ que contém o ponto P e é paralelo a π . Veja a figura.

Considere também a transformação linear L definida como segue,

$$L(\overline{OP}) = \overline{OT},$$

onde T é o ponto do plano ρ tal que

- Q é equidistante de T e de P , e
- os pontos P, T e Q são colineares. Veja a figura.



- Determine a matriz da transformação linear M .
- Determine a matriz da transformação linear L .
- Determine uma base de autovetores de M .
- Determine uma base de autovetores de L .
- Determine uma forma diagonal de M .

f) Estude se é possível escrever M da forma

$$M = PDP^t,$$

onde P é ortogonal.

4) Considere as retas $r: (t, 1 - t, 2t)$, $t \in \mathbb{R}$, e s obtida como interseção dos planos $\pi: x + 2y - z = 1$ e $\rho: 2x + y + z = 2$.

- a) Determine uma equação paramétrica de s .
- a) Determine a equação cartesiana do plano η normal a r que contém o ponto $(1, 2, 3)$.
- c) Determine a posição relativa das retas r e s (reversas, paralelas, ou concorrentes).
- d) Se as retas são reversas calcule a distância entre elas, se paralelas a equação do plano que as contém, e se concorrentes seu ponto de interseção.