

# G4 de Álgebra Linear I – 2012.2

Gabarito

7 de Dezembro de 2012

---

---

1) Considere a transformação linear  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definida por:

$$T(\vec{v}) = (\vec{v} \times (1, -1, 2)) \times (0, 1, 1).$$

a) Determine a matriz  $[T]_{\varepsilon}$  da transformação linear  $T$  na base canônica.

b) Determine a equação cartesiana da imagem de  $T$ . Lembre que:

$$\text{imagem}(T) = \{\vec{w} \in \mathbb{R}^3 \text{ tal que existe } \vec{v} \in \mathbb{R}^3 \text{ tal que } T(\vec{v}) = \vec{w}\}.$$

c) Considere a base

$$\gamma = \{(1, 1, 1), (1, -1, 2), (9, 0, 0)\}.$$

Determine a matriz  $[T]_{\gamma}$  da transformação linear  $T$  na base  $\gamma$ .

d) Considere o plano de equação cartesiana

$$\rho: x = 0.$$

Determine uma base da imagem  $T(\rho)$  de  $\rho$  pela transformação  $T$ .

---

**Resposta:**

a) Calculamos as imagens dos vetores da base canônica:

$$T(\vec{i}) = ((1, 0, 0) \times (1, -1, 2)) \times (0, 1, 1) = (0, -2, -1) \times (0, 1, 1) = (-1, 0, 0),$$

$$T(\vec{j}) = ((0, 1, 0) \times (1, -1, 2)) \times (0, 1, 1) = (2, 0, -1) \times (0, 1, 1) = (1, -2, 2),$$

$$T(\vec{k}) = ((0, 0, 1) \times (1, -1, 2)) \times (0, 1, 1) = (1, 1, 0) \times (0, 1, 1) = (1, -1, 1).$$

Portanto:

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

b) A imagem de  $T$  é gerada pelas imagens dos vetores  $\vec{i}$ ,  $\vec{j}$ ,  $\vec{k}$ , isto é, pelos vetores

$$T(\vec{i}) = (-1, 0, 0), \quad T(\vec{j}) = (1, -2, 2), \quad T(\vec{k}) = (1, -1, 1).$$

Estes vetores não são paralelos, mas pela definição de  $T$  sabemos que todos são ortogonais a  $(0, 1, 1)$ , e portanto estão no plano  $y + z = 0$ . Como os vetores  $T(\vec{i}) = (-1, 0, 0)$  e  $T(\vec{j}) = (1, -2, 2)$  não são paralelos, eles geram esse plano. Portanto, imagem de  $T$  é o plano

$$y + z = 0.$$

c) Calculamos as imagens dos vetores da base:

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix},$$

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

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 9 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -9 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Escrevemos esse vetores na base  $\gamma$ :

$$(1, -3, 3) = a(1, 1, 1) + b(1, -1, 2) + c(9, 0, 0),$$

logo

$$(1, -3, 3)_\gamma = (-1, 2, 0),$$

$$(0, 0, 0) = a(1, 1, 1) + b(1, -1, 2) + c(9, 0, 0),$$

logo

$$(0, 0, 0)_\gamma = (0, 0, 0),$$

e

$$(-9, 0, 0) = a(1, 1, 1) + b(1, -1, 2) + c(9, 0, 0).$$

logo

$$(-9, 0, 0)_\gamma = (0, 0, -1).$$

Assim a matriz na base  $\gamma$  é:

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

d) Uma base do plano é formada (por exemplo) pelos vetores  $(0, 1, 1)$  e  $(0, 1, 0)$ . Calculamos as imagens desses vetores:

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix},$$

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

Logo a imagem do plano  $\rho$  é um plano, como está contido na imagem de  $T$  coincide com a imagem de  $T$ . Uma base desta imagem é, por exemplo,

$$\{(2, -3, 3), (1, -2, 2)\}.$$

---

---

2) Considere as bases de  $\mathbb{R}^2$

$$\alpha = \{(1, 1), (-1, 0)\} \quad \text{e} \quad \sigma = \{(0, 1), (1, -1)\}$$

e a transformação linear  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  cuja matriz na base  $\alpha$  é

$$[T]_\alpha = \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}.$$

a) Determine **explicitamente** as matrizes de mudança de base da base  $\sigma$  para a base  $\alpha$  e da base  $\alpha$  para a base  $\sigma$ .

b) Determine **explicitamente** a matriz  $[T]_\sigma$  da transformação linear  $T$  na base  $\sigma$ .

c) Escreva, se possível, uma forma diagonal de  $T$ .

d) Considere a matriz

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

Determine os valores de  $a$ ,  $b$  e  $c$  sabendo que  $M$  tem uma base ortonormal de autovetores e que o seu determinante é 0.

---

**Resposta:**

a) Temos que a matriz da transformação linear  $T$  na base canônica é:

$$[T]_\varepsilon = P [T]_\alpha P^{-1},$$

onde  $P$  é a matriz formada pelos vetores da base  $\alpha$ .

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

Com a sua inversa:

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

Temos também que:

$$[T]_\varepsilon = S [T]_\sigma S^{-1},$$

onde  $S$  é a matriz formada pelos vetores da base  $\sigma$ .

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

Com sua inversa:

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

Logo:

$$S [T]_\sigma S^{-1} = P [T]_\alpha P^{-1}$$

$$[T]_\sigma = S^{-1} P [T]_\alpha P^{-1} S$$

Assim, a matriz de mudança de base da base  $\sigma$  para a base  $\alpha$  é:

$$P^{-1} S = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}.$$

E a matriz de mudança de base da base  $\alpha$  para a base  $\sigma$  é:

$$S^{-1} P = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}.$$

b)

Pelo item anterior temos que:

$$[T]_{\sigma} = S^{-1} P [T]_{\alpha} P^{-1} S.$$

Então:

$$[T]_{\sigma} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}.$$

c)

As matrizes  $[T]_{\sigma}$ ,  $[T]_{\varepsilon}$  e  $[T]_{\alpha}$  são semelhantes. Logo podemos achar os autovalores de  $[T]_{\sigma}$ .

Usando o traço e o determinante de  $[T]_{\sigma}$  achamos o polinômio característico:

$$p(\lambda) = \lambda^2 - 3\lambda - 2$$

As raízes de  $p(\lambda)$  são os autovalores. Assim fazendo  $p(\lambda) = 0$ , temos:

$$\lambda_1 = (3 + \sqrt{17})/2 \quad \text{e} \quad \lambda_2 = (3 - \sqrt{17})/2.$$

Autovalores reais e distintos garantem que a transformação é diagonalizável. E uma forma diagonal de  $T$  pode ser:

$$D = \begin{pmatrix} (3 + \sqrt{17})/2 & 0 \\ 0 & (3 - \sqrt{17})/2 \end{pmatrix}.$$

---

---

3) Considere o plano  $\pi$  em  $\mathbb{R}^3$  que passa pela origem de equação cartesiana

$$\pi: 2x - y - 2z = 0.$$

Considere a transformação linear  $E: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  espelhamento em relação ao plano  $\pi$ .

- a) Encontre uma base *ortonormal*  $\beta$  de  $\mathbb{R}^3$  formada por autovetores de  $E$ , e determine os respectivos autovalores.
- b) Determine a matriz  $[E]_\beta$  da transformação linear  $E$  na base  $\beta$ .
- c) Determine a matriz  $[E]_\varepsilon$  da transformação linear  $E$  na base canônica de  $\mathbb{R}^3$ .
- d) Determine **explicitamente** as matrizes

$$[E]_\varepsilon^{1000} - [E]_\varepsilon^{1002} \quad \text{e} \quad [E]_\varepsilon^{1000} - [E]_\varepsilon^{1001}.$$

---

**Resposta:**

a) O espelhamento é definido:  $T(\bar{u}) = \bar{u}$  se  $\bar{u}$  pertence a  $\pi$  e  $T(\bar{w}) = -\bar{w}$  se  $\bar{w}$  é perpendicular a  $\pi$ . Portanto,  $-1$  é um autovalor e um autovetor associado  $-1$  é  $(2, -1, -2)$  (que é o vetor perpendicular ao plano  $\pi$ ). Também temos que  $1$  é um autovalor (multiplicidade algébrica 2) e os vetores do plano  $\pi$  não nulos são seus autovetores. Assim,  $(1, 0, 1)$  é um autovetor

$$\bar{u} = (2, -1, -2) \times (1, 0, 1) = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 2 & -1 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix} = (1, 4, -1).$$

é outro autovetor associado a  $1$ .

Uma base ortonormal  $\beta$  formada por autovetores de  $T$  é

$$\beta = \left\{ \left( \frac{2}{3}, -\frac{1}{3}, -\frac{2}{3} \right), \left( \frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}} \right), \left( \frac{1}{\sqrt{18}}, \frac{4}{\sqrt{18}}, -\frac{1}{\sqrt{18}} \right) \right\}.$$

b) A matriz  $[E]_\beta$  é uma matriz diagonal (pois a base  $\beta$  é formada por autovetores) e sua diagonal principal é pelos autovalores correspondentes (respeitando a ordem). Logo:

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

c) Temos que:

$$[E]_\varepsilon = S[E]_\beta S^{-1},$$

onde  $S$  é a matriz ortogonal formada pelos vetores da base  $\beta$  do item anterior. Portanto,

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 2/3 & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{18} \\ -1/3 & 0 & 4/\sqrt{18} \\ -2/3 & 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{18} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2/3 & -1/3 & -2/3 \\ 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{18} & 4/\sqrt{18} & -1/\sqrt{18} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -2/3 & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{18} \\ 1/3 & 0 & 4/\sqrt{18} \\ 2/3 & 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{18} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2/3 & -1/3 & -2/3 \\ 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{18} & 4/\sqrt{18} & -1/\sqrt{18} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1/9 & 4/9 & 8/9 \\ 4/9 & 7/9 & -4/9 \\ 8/9 & -4/9 & 1/9 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

d) Lembre que (pelo item anterior)

$$[E]_\varepsilon = [S][D][S^{-1}], \quad [D] = [E]_\beta = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Observe que

$$[E]_\varepsilon^{1000} = [S][D^{1000}][S^{-1}] = Id,$$

pois

$$[D^2] = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Portanto, temos que quando  $n$  é par então  $[D^n]$  será matriz identidade. Agora para  $n$  ímpar teremos que  $[D^n] = D$ . Logo:

$$[E]_\varepsilon^{1000} - [E]_\varepsilon^{1002} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Temos que:

$$[E]_\varepsilon^{1000} - [E]_\varepsilon^{1001} = [Id] - [E]_\varepsilon = \begin{pmatrix} 8/9 & -4/9 & -8/9 \\ -4/9 & 2/9 & 4/9 \\ -8/9 & 4/9 & 8/9 \end{pmatrix}.$$