

# LISTA DE EXERCÍCIOS

## ÁLGEBRA LINEAR

Prof. ADRIANO CATTAI



Somos o que repetidamente fazemos. A excelência portanto, não é um feito, mas um hábito. *Aristóteles*

### Transformação Linear: autovalores e autovetores

(Atualizada em 24 de julho de 2016)

NOME: \_\_\_\_\_ DATA: \_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_

 **Q 1** Considere a transformação linear  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , dada por  $T(x, y, z) = (2x + y - z, x + 2y)$  e as bases  $\beta_1 = \{(1, 0, 0); (2, -1, 0); (0, 1, 1)\}$  e  $\beta_2 = \{(-1, 1); (0, 1)\}$ . Determine as matrizes  $A = [T]$  e  $B = [T]_{\beta_2}^{\beta_1}$ . Determine  $T(v)$  a partir de sua lei e por suas matrizes, em que  $v = (1, 2, 3)$ .

 **Q 2** Considere a transformação linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ , dada por  $T(x, y) = (2x - y, x + 3y, -2y)$  e as bases  $\beta_1 = \{(-1, 1); (2, 1)\}$  e  $\beta_2 = \{(0, 0, 1); (0, 1, -1); (1, 1, 0)\}$ . Determine as matrizes  $[T]_{\beta_2}^{\beta_1}$  e  $[T]_{\beta}^{\beta_1}$ , em que  $\beta$  é a base canônica do  $\mathbb{R}^3$ .

 **Q 3** Sabendo que a matriz de uma transformação linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ , nas bases  $\beta_1 = \{(-1, 1); (1, 0)\}$  e  $\beta_2 = \{(1, 1, -1); (2, 1, 0); (3, 0, 1)\}$ , é  $[T]_{\beta_2}^{\beta_1} = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 5 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$ , encontre a expressão de  $T(x, y)$  e a matriz  $[T]$ .

 **Q 4** Seja  $[T] = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 0 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$  a matriz canônica de uma transformação linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ . Determine  $v$ , em que  $T(v) = (2, 4, -2)$ .

 **Q 5** Verifique, utilizando a definição, se os vetores dados são autovetores dos seguintes operadores lineares:

(a)  $v = (-2, 1)$ ,  $[T] = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$ ;      (b)  $v = (-2, 1, 3)$ ,  $[T] = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$ .

 **Q 6** Determine os autovalores e os autovetores, portanto os auto-espacos, dos seguintes operadores lineares:

- (a)  $T(x, y) = (x + 2y, -x + 4y)$ ;      (d)  $T(x, y) = (y, -x)$ ;  
(b)  $T(x, y) = (2x + 2y, x + 3y)$ ;      (e)  $T(x, y, z) = (x + y + z, 2y + z, 2y + 3z)$ ;  
(c)  $T(x, y) = (5x - y, x + 3y)$ ;      (f)  $T(x, y, z, w) = (x, x + y, x + y + z, x + y + z + w)$ .

 **Q 7** Na questão anterior, decida se os operadores são diagonalizáveis, ou seja, o espaço  $V$  possui uma base de autovetores. Escreva sua forma diagonal.

 **Q 8** Os vetores  $v_1 = (1, 1)$  e  $v_2 = (2, -1)$  são autovetores de um operador linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , associados a  $\lambda_1 = 5$  e  $\lambda_2 = -1$ , respectivamente. Determine a imagem do vetor  $v = (4, 1)$  por esse operador.

 **Q 9** Determine o operador linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  cujos autovalores são  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_2 = 3$  associados aos autovetores  $v_1 = (1, -1)$  e  $v_2 = (0, 1)$ , respectivamente.

 **Q 10** Determine o operador linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  cujos autovalores são  $\lambda_1 = 3$  e  $\lambda_2 = -2$  associados aos autovetores  $v_1 = (1, 2)$  e  $v_2 = (-1, 0)$ , respectivamente.

✍ **Q 11** Se  $\lambda_1 = 4$  e  $\lambda_2 = 2$  são autovalores de  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , associados aos autovetores  $u = (2, 1)$  e  $v = (-1, 3)$ , respectivamente, determine  $T(3u - v)$ .

✍ **Q 12** Considere um operador linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , tal que  $T(u) = u$  e  $T(v) = \frac{1}{2}v$ . Determine  $T(3, 7)$  se  $u = (0, 2)$  e  $v = (2, 6)$ .

## Créditos

As questões presentes nesta lista são oriundas das listas do professor Álfaro Fernandes Serafim (UFRB), das listas do DMAT/UFBA e de alguns livros indicados na bibliografia. Elas foram digitadas pelo bolsista de extensão (2015) Moab Guimrães do curso de Engenharia e organizadas por mim, Adriano Cattai.

## Respostas dos Exercícios

☒ Identificando algum erro nas respostas apresentadas, ficarei muito grato com sua colaboração enviando seu comentário para [acattai@uneb.br](mailto:acattai@uneb.br) ou, preferencialmente, me informe pessoalmente.

☺ **Q 1**  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} -2 & -3 & 0 \\ 3 & 3 & 2 \end{bmatrix}; T(v) = (2+2-3, 1+4) = (1, 5); T(v) = A \cdot v = (1, 5);$   
 $T(v) = [T]_{\beta_2}^{\beta_1} \cdot [v]_{\beta_1} = [u]_{\beta_2} = (-1, 6)_{\beta_2} = -1 \cdot (-1, 1) + 6 \cdot (0, 1) = (1, 5).$

☺ **Q 2**  $[T]_{\beta_2}^{\beta_1} = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 5 & 2 \\ -3 & 3 \end{bmatrix}; [T]_{\beta}^{\beta_1} = \begin{bmatrix} -3 & 3 \\ 2 & 5 \\ -2 & -2 \end{bmatrix}.$

☺ **Q 3**  $T(x, y) = (8x + 18y, 6x + 11y, -2x - 4y)$  e  $[T] = \begin{bmatrix} 8 & 18 \\ 6 & 11 \\ -2 & -4 \end{bmatrix}.$

☺ **Q 4**  $v = (2, 0).$

☺ **Q 5** (a) Sim; (b) Não.

☺ **Q 6** (a)  $\lambda_1 = 3, v_1 = (1, 1), \lambda_2 = 2, v_2 = (2, 1), V_1 = [(1, 1)], V_2 = [(2, 1)];$  (b)  $\lambda_1 = 1, v_1 = (-2, 1), \lambda_2 = 4, v_2 = (1, 1), V_1 = [(-2, 1)], V_2 = [(1, 1)];$  (c)  $\lambda_1 = \lambda_2 = 4, v_1 = (1, 1), V_1 = [(1, 1)];$  (d) Não existem; (e)  $\lambda_1 = \lambda_2 = 1, v_1 + v_2 = (1, 0, 0) + (0, 1, -1), \lambda_3 = 4, v_3 = (1, 1, 2), V_{1,2} = [(1, 0, 0), (0, 1, -1)], V_3 = [(1, 1, 2)];$  (f)  $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = 1$

☺ **Q 7** Todos, com exceção do item (d) por não possuir autovalores.

☺ **Q 8**  $(8, 11).$

☺ **Q 9**  $T(x, y) = (x, 2x + 3y).$

☺ **Q 10**  $T(x, y) = (-2x + \frac{5}{2}y, 3y).$

☺ **Q 11**  $(26, 6).$

☺ **Q 12**  $(\frac{3}{2}, \frac{5}{2}).$