

LISTA DE EXERCÍCIOS

ÁLGEBRA LINEAR

Prof. ADRIANO CATTAL





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 β 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 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** $(\frac{3}{2}, \frac{5}{2}).$