



Álgebra Linear I – MAT1200
Prova P3 – 29 nov 2014 (2014.2)

Nome Legível : _____

Assinatura : _____

Matrícula : _____ Turma : _____

Questão	1	2	3	Total
Valor	3	3½	3½	10
Grau (Revisão)				

Instruções Gerais:

- A duração da prova é de 1h50min.
- A tolerância de entrada é de 30 min após o início da prova. Se um aluno terminar a prova em menos de 30min, deverá aguardar em sala antes de entregar a prova e sair de sala.
- A prova deve ser resolvida apenas nas folhas recebidas e nos espaços reservados para soluções. Não é permitido destacar folhas da prova.
- A prova é sem consulta a professores, fiscais ou a qualquer tipo de material. A interpretação dos enunciados faz parte da prova.
- O aluno só poderá realizar a prova e assinar a lista de presença na sua turma/sala.
- O aluno só poderá manter junto a si: lápis, borracha e caneta. Caso necessário, o fiscal poderá solicitar ajuda a outro aluno e apenas o fiscal repassará o material emprestado.
- O celular deverá ser desligado e guardado.

Instruções Específicas:

- Todas as questões devem ser justificadas de forma clara, rigorosa e de preferência sucinta.
- As respostas podem ser escritas a lápis.
- Não é permitido o uso de calculadora;
- Este enunciado possui 2 páginas, contando com a capa.
- As respostas podem ficar a lápis.

1. À questão “Em \mathbb{R}^3 , determine a projeção ortogonal de $\mathbf{b} = (1, 0, 0)$ sobre o plano gerado pelos vetores $\mathbf{u} = (1, 1, 1)$ e $\mathbf{v} = (0, 0, 1)$ ”, Andrezinho respondeu da seguinte maneira:

Seja A a matriz cujas colunas são os vetores do plano: $A = \begin{bmatrix} \uparrow & \uparrow \\ \mathbf{u} & \mathbf{v} \\ \downarrow & \downarrow \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$.

A projeção ortogonal de \mathbf{b} sobre $\text{Span}\{\mathbf{u}, \mathbf{v}\}$ é o vetor deste plano o mais próximo possível de \mathbf{b} , ou seja, é o vetor \mathbf{w} solução do problema de mínimos quadrados dado por $(A^T \cdot A) \cdot \mathbf{w} = A^T \cdot \mathbf{b}$.

Calculamos: $A^T \cdot A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ e $A^T \cdot \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$, e a solução é $\mathbf{w} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ -1/2 \end{bmatrix}$.

A projeção ortogonal de \mathbf{b} sobre o plano $\text{Span}\{\mathbf{u}, \mathbf{v}\}$ é então $(1/2, -1/2)$.

- 1 *pto* (a) Defina o que é a projeção ortogonal $P_H: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ sobre um subespaço $H \subset \mathbb{R}^n$.
- 1/2 *pto* (b) Determine a projeção ortogonal de \mathbf{b} sobre o plano $\text{Span}\{\mathbf{u}, \mathbf{v}\}$.
- 1 *pto* (c) Andrezinho respondeu que a projeção ortogonal de \mathbf{b} é um vetor \mathbf{w} de \mathbb{R}^2 ! Explique o erro de Andrezinho e a que o vetor \mathbf{w} corresponde.
- 1/2 *pto* (d) Calcule a distância de \mathbf{b} à sua projeção sobre o plano $\text{Span}\{\mathbf{u}, \mathbf{v}\}$.

2. Para cada k real, considere a transformação $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por

$$T(x, y, z) = (kx + \sqrt{2}y, \sqrt{2}x + ky + \sqrt{2}z, \sqrt{2}y + kz).$$

- 1/2 *pto* (a) Calcule, em função de k , o determinante de T .
(Dica: escolha uma base conveniente β de \mathbb{R}^3 e determine $[T]_{\beta}$.)
- 1 *pto* (b) Para quais valores de k a transformação T é inversível?
- 1 *pto* (c) Para $k = 0$, quais são os autovalores e os autoespaços de T ?
- 1 *pto* (d) Existe um valor de k para qual a transformação T **não** é diagonalizável? Justifique.

3. Considere duas transformações lineares $T: E \rightarrow E$ e $S: E \rightarrow E$.

- 1/2 *pto* (a) Defina o que é um autovetor \mathbf{v} de $S \circ T$ associado ao autovalor λ .
- 1 *pto* (b) Mostre que se \mathbf{v} é um autovetor de $S \circ T$ associado a um autovalor $\lambda \neq 0$, então $T(\mathbf{v})$ é um autovetor de $T \circ S$ associado ao mesmo autovalor λ . Explícite onde você usou a hipótese $\lambda \neq 0$.
- 1 *pto* (c) Mostre que se 0 é autovalor de $S \circ T$, então 0 é autovalor de $T \circ S$.
(Dica: use determinantes!)
- 1 *pto* (d) Verdadeiro ou falso: se λ é autovalor de S e μ é autovalor de T , então $\lambda + \mu$ é autovalor da transformação $S + T$.
(Lembre que $S + T: E \rightarrow E$ é definida por $(S + T)(\mathbf{u}) = S(\mathbf{u}) + T(\mathbf{u})$.)