

GABARITO DA QUARTA PROVA DE ALGEBRA II

Primeiro semestre de 2006

1) Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ operador que possui os autovetores $u = (1, 0)$ e $v = (1, 1)$ associado aos autovalores $\lambda_1 = 1$ e $\lambda_2 = -1$, respectivamente. Determine $T(x, y)$.

Solução:

$$T(1, 0) = 1(1, 0) = (1, 0)$$

$$T(1, 1) = -1(1, 1) = (-1, -1)$$

$$(x, y) = a(1, 0) + b(1, 1)$$

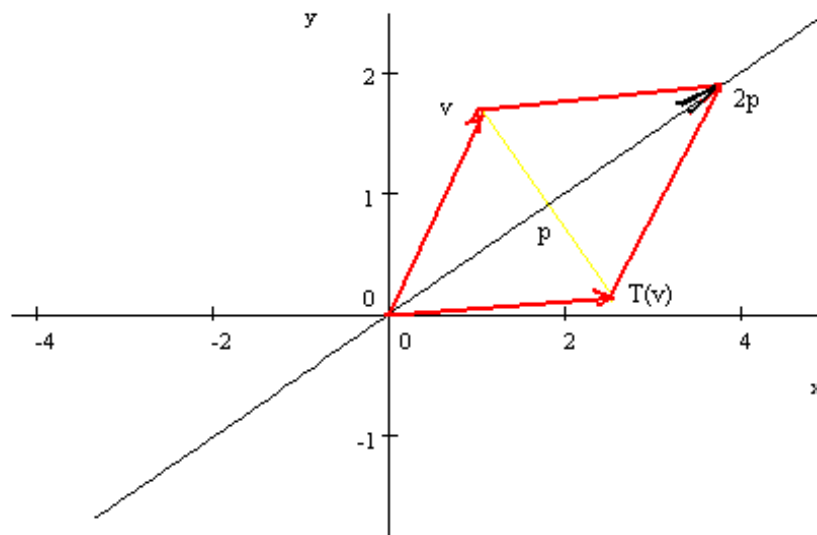
$$(x, y) = (x - y)(1, 0) + y(1, 1)$$

$$T(x, y) = (x - y)T(1, 0) + yT(1, 1)$$

$$T(x, y) = (x - y)(1, 0) + y(-1, -1)$$

$$T(x, y) = (x - 2y, y)$$

2) Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ o operador linear que é a reflexão em torno da reta $y = \frac{1}{2}x$. Determine $T(x, y, z)$.



Tomando $u = (2, 1)$ como vetor diretor da reta temos que

$$\begin{aligned}
 T(v) + v &= 2p \\
 T(v) &= 2p - v \\
 T(v) &= 2proj_u v - v \\
 T(x, y) &= 2 \left[\frac{(2, 1) \cdot (x, y)}{(2, 1) \cdot (2, 1)} \right] (2, 1) - (x, y) \\
 T(x, y) &= 2 \left(\frac{2x + y}{5} \right) (2, 1) - (x, y) \\
 T(x, y) &= \left(\frac{8x + 4y}{5}, \frac{4x + 2y}{5} \right) - (x, y) \\
 T(x, y) &= \left(\frac{3}{5}x + \frac{4}{5}y, \frac{4}{5}x - \frac{3}{5}y \right)
 \end{aligned}$$

3) Mostre que a matriz $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{bmatrix}$ é semelhante à matriz $B = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$

Solução: Devemos encontrar uma matriz P tal que $PAP^{-1} = B$, ou seja,

$$\begin{aligned}
 PA &= BP \\
 \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \\
 \begin{bmatrix} a + 3b & 2a + 2b \\ c + 3d & 2c + 2d \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 4a & 4b \\ -c & -d \end{bmatrix} \\
 \begin{cases} -3a + 3b = 0 \\ 2a - 2b = 0 \end{cases} &\Rightarrow b = a \\
 \begin{cases} 2c + 3d = 0 \\ 2c + 3d = 0 \end{cases} &\Rightarrow c = -d
 \end{aligned}$$

Podemos então tomar $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \Rightarrow P^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$ Logo

$$PAP^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} = B$$

4) Determinar o operador inverso, $T^{-1}(x, y, z)$, do operador dado por $T(x, y, z) = (3x + 2z, y, x + z)$

$$[T] = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow [T^{-1}] = [T]^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

$$T^{-1}(x, y, z) = (x - 2z, y, -x + 3z)$$

5) Determinar os autovetores e autovalores da matriz

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\det(A - \lambda I) = \det \begin{bmatrix} 2 - \lambda & 0 & 1 \\ 0 & 2 - \lambda & 0 \\ 2 & 0 & 3 - \lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$\begin{aligned}\det(A - \lambda I) &= (2 - \lambda)^2 (3 - \lambda) - 2(2 - \lambda) = 0 \\ \det(A - \lambda I) &= (2 - \lambda) [(2 - \lambda)(3 - \lambda) - 2] = 0 \\ \det(A - \lambda I) &= (2 - \lambda)(\lambda^2 - 5\lambda + 4) = 0\end{aligned}$$

$$\lambda_1 = 2, \quad \lambda_2 = 1, \quad \lambda_3 = 4$$

Para $\lambda_1 = 2$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} z &= 0 \\ x &= 0 \end{aligned}$$

Associado a $\lambda_1 = 2$ temos $v_1 = (0, y, 0)$

Para $\lambda_2 = 1$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} -x &= z \\ y &= 0 \\ -x &= z \end{aligned}$$

Associado a $\lambda_2 = 1$ temos $v_2 = (-x, 0, -x)$

Para $\lambda_3 = 4$

$$\begin{bmatrix} -2 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} z &= 2x \\ y &= 0 \\ z &= 2x \end{aligned}$$

Associado a $\lambda_3 = 4$ temos $v_3 = (2x, 0, 2x)$