

Nome e matrícula:

Justificar todas as respostas.

Respostas não justificadas não serão consideradas.

1. (1 ponto) Dê a definição de núcleo de uma transformação linear.
2. (3 pontos). Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definida por

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} x + y \\ 2x + y \\ x + y \end{pmatrix}.$$

- (a) Escreva a matriz de T (1 ponto).
 - (b) Encontre uma base da imagem de T (1 ponto).
 - (c) Diga se T é injetiva (1 ponto).
3. (1 ponto). Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} x + 2y \\ 2x + y \end{pmatrix}.$$

Escreva a matriz de T nas bases

$$B = C = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

do domínio e do codomínio.

4. (2 pontos). Seja

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}.$$

- (a) Mostre que A é diagonalizável (1 ponto).
 - (b) Encontre uma matriz inversível P e uma matriz diagonal D tais que $P^{-1}AP = D$ (1 ponto).
5. (1 ponto) Diga se $\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}$ é diagonalizável.
 6. (1 ponto) Diga se $\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$ é diagonalizável.
 7. (1 ponto) Seja $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma transformação linear.
Mostre que T não é injetiva.

Nome e matrícula:

Justificar todas as respostas.

Respostas não justificadas não serão consideradas.

- (1 ponto) Dê a definição de núcleo de uma transformação linear.
- (3 pontos). Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definida por

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} x + y \\ 3x + y \\ x + y \end{pmatrix}.$$

- Escreva a matriz de T (1 ponto).
 - Encontre uma base da imagem de T (1 ponto).
 - Diga se T é injetiva (1 ponto).
- (1 ponto). Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} x + 2y \\ 2x + y \end{pmatrix}.$$

Escreva a matriz de T nas bases

$$B = C = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

do domínio e do codomínio.

- (2 pontos). Seja

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 3 & 0 \\ 3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

- Mostre que A é diagonalizável (1 ponto).
 - Encontre uma matriz inversível P e uma matriz diagonal D tais que $P^{-1}AP = D$ (1 ponto).
- (1 ponto) Diga se $\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}$ é diagonalizável.
 - (1 ponto) Diga se $\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$ é diagonalizável.
 - (1 ponto) Seja $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma transformação linear. Mostre que T não é injetiva.

* Gabarito

3ª prova IAL (turma Y)
(TEMA A)

1. Se $T: V \rightarrow W$ é transformação linear,
o núcleo de T é $\ker(T) = \{v \in V : T(v) = 0\}$.

2. $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $T\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y \\ 2x+y \\ x+y \end{pmatrix}$ (No Tema B tem 3 no lugar de 2)

(a) A matriz de T é $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$

(b) Escalonando A obtemos $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ logo uma base de $\text{Im}(T)$ é uma base do espaço-coluna de A : $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$.

(c) $\text{posto}(A) = 2 = \dim(\mathbb{R}^2) = \text{dimensão do domínio}$
logo T é injetiva.

3. $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $T\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+2y \\ 2x+y \end{pmatrix} \rightarrow$ a matriz de T é $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$. Vamos fazer a mudança de base.

$$P_B = P_C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, \quad P_C^{-1} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow M = P_C^{-1} A P_B =$$

$$= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 3 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

4. $A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$, (a) $P(\lambda) = \det(A - \lambda I) = \det \begin{pmatrix} 2-\lambda & 2 & 0 \\ 2 & 2-\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 4-\lambda \end{pmatrix}$

$$= (4-\lambda) \left((2-\lambda)^2 - 4 \right) = (4-\lambda) (\lambda^2 - 4\lambda) = -\lambda (\lambda - 4)^2$$

Assim o polinômio característico de A é

$$P(\lambda) = -\lambda(\lambda-4)^2 = -(\lambda-0)^1(\lambda-4)^2 \Rightarrow \text{os autovalores de } A \text{ são } 0 \text{ e } 4, \text{ e } ma(0) = 1, ma(4) = 2.$$

$$\begin{aligned} \bullet \text{mg}(0) &= \dim(\ker(A-0I)) = \dim(\ker(A)) = 3 - \text{posto}(A) \\ &= 3 - 2 = 1 \quad \text{logo } \underline{\text{mg}(0) = 1 = ma(0)} \quad \checkmark \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bullet \text{mg}(4) &= \dim(\ker(A-4I)) = \dim(\ker \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}) = \\ &= 3 - \text{posto} \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 3 - 1 = 2 \quad \text{logo } \underline{\text{mg}(4) = 2 = ma(4)} \quad \checkmark \end{aligned}$$

As multiplicidades algébricas são iguais às multiplicidades geométricas logo A é diagonalizável.

$$\begin{array}{l} \text{(b) } \underbrace{\ker(A-0I)}_{\text{auto-espaço de } 0} = \ker(A) = \\ \quad = \ker \begin{pmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} \\ \text{Base: } \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \\ \hline \end{array} \quad \left| \quad \begin{array}{l} \underbrace{\ker(A-4I)}_{\text{auto-espaço de } 4} = \ker \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ \text{Base: } \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \\ \hline \end{array} \right.$$

Juntando as bases dos auto-espaços

$$\text{obtemos } P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}, \quad \underline{P^{-1}AP = D}$$

No Tema B é análogo, os autovalores são 0 e 6 e P é a mesma e na matriz D tem 6 no lugar de 4

5. $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}$, $P(\lambda) = \det(A - \lambda I) =$

$$= \det \begin{pmatrix} 2-\lambda & 1 \\ -1 & 4-\lambda \end{pmatrix} = (2-\lambda)(4-\lambda) + 1 = \lambda^2 - 6\lambda + 9 = (\lambda - 3)^2$$

O único autovalor é 3 e $ma(3) = 2$.

$$mg(3) = \dim(\ker(A - 3I)) = \dim(\ker \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}) = 1$$

Logo $mg(3) = 1 \neq 2 = ma(3) \Rightarrow A$ não é diagonalizável.

6. $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$ é diagonalizável pois é diagonal, \leftarrow (basta fazer isso)

por exemplo escolhendo $P = I$ (matriz identidade)

e $D = A$ (que é diagonal) temos $P^{-1}AP = A = D$.

7. $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$. Se T é injetiva (por contradição) então $\ker(T) = \{0\}$ logo $\dim(\ker(T)) = 0$, mas

$$3 = \dim(\text{domínio}) = \underbrace{\dim(\ker(T))}_{=0} + \underbrace{\dim(\text{Im}(T))}_{\leq \mathbb{R}^2}$$

logo $\dim(\text{Im}(T)) = 3$ o que não é possível pois

$\text{Im}(T)$ é um subespaço vetorial de \mathbb{R}^2 logo $\dim(\text{Im}(T)) \leq 2$.

Outra solução: o posto de A não pode ser 3 pois A é uma matriz 2×3 logo $\text{posto}(A) \leq 2$.