

Lista de Exercícios – Operadores Lineares

1- Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ um operador linear ortogonal definido por

$$T(x, y) = \left(\frac{\sqrt{3}}{2}x + \frac{1}{2}y, -\frac{1}{2}x + \frac{\sqrt{3}}{2}y \right)$$

e $B_1 = \{e_1, e_2\}$ a base canônica do \mathbb{R}^2 , encontre a partir de B_1 uma base ortonormal para o \mathbb{R}^2 , usando o seguinte resultado:

“Um operador linear ortogonal T transforma bases ortonormais em bases ortonormais, isto é, se $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ é base ortonormal de V então $\{T(v_1), T(v_2), \dots, T(v_n)\}$ é também base ortonormal de V ”

2- Sejam $T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ e $T_2: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ operadores lineares definidas por:

$$T_1(x, y) = (x+y, -x+y) \text{ e } T_2(x, y) = (x, -x)$$

Sejam $A = \{e_1, e_2\}$ base canônica do \mathbb{R}^2 e $B = \{(3, 1), (-3, 1)\}$ outra base do \mathbb{R}^2

a) $[T_1]_B^A$ e $[T_2]_B^A$

b) $[T_1 + T_2]_B^A$ (dica: use que $[T_1 + T_2]_B^A = [T_1]_B^A + [T_2]_B^A$)

c) $[3T_1 - 2T_2]_B^A$ (dica: use que $[3T_1 - 2T_2]_B^A = 3[T_1]_B^A - 2[T_2]_B^A$)

d) $[T_1 \circ T_2]_B^A$ (você pode usar que: $[T_1 \circ T_2]_B^A = [T_1]_B^A \cdot [T_2]_B^A$)

3- Construa um exemplo do seguinte resultado: “A composta de duas transformações ortogonais é ortogonal, ou seja, o produto de duas matrizes ortogonais é uma matriz ortogonal”.

4- A seguir dados operadores lineares T em \mathbb{R}^2 . Verificar quais são inversíveis e, nos casos afirmativos, determinar uma fórmula para T^{-1} .

a) $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $T(x, y) = (3x - 4y, -x + 2y)$

b) $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $T(x, y) = (x - 2y, -2x + 3y)$

c) $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $T(x, y) = (2x - y, -4x + 2y)$

5- Consideremos as seguintes bases do \mathbb{R}^2 : $A = \{(1, 1), (0, -1)\}$ e $B = \{(2, -3), (-3, 5)\}$.

a) Determinar a matriz de mudança de base: $[I]_B^A$.

b) Utilizar a matriz obtida no item a) para calcular $[v]_B$, sendo $[v]_A = (2, 3)$.

c) Determinar a matriz de mudança de base de B para A .

6- Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ um operador linear. Consideremos as bases A canônica e $B = \{(4, 1), (-11, -3)\}$. Sabendo que

$$[T]_B = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

Determinar $[T]_A$, utilizando a relação entre matrizes semelhantes.

7- Determinar a e b para os seguintes operadores no \mathbb{R}^3 sejam simétricos

a) $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $T(x, y, z) = (3x - 2y, ax + y - 3z, by + z)$

b) $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $T(x, y, z) = (x + 2z, ax + 4y + bz, 2x - 3y + z)$

8- Classifique as afirmações abaixo como Verdadeiras (V) ou Falsas (F), caso sejam falsas reescreva a afirmação de forma a torná-la verdadeira.

- a) Todas as raízes do polinômio característico de uma matriz simétrica são reais. ()
- b) Se A é uma matriz simétrica com todos os seus autovalores distintos então A não é diagonalizável. ()
- c) Se A é uma matriz simétrica, então autovetores associados a autovalores distintos são ortogonais. ()
- d) Se uma matriz simétrica A tem um autovalor λ_j com multiplicidade k_j então o espaço solução do sistema linear $(\lambda_j I_n - A)x = 0$ (o autoespaço de λ_j) tem dimensão k_j . ()
- e) Se A é uma matriz simétrica então não existe uma matriz ortogonal P tal que $P^{-1}AP = D$, onde D é uma matriz diagonal com os autovalores de A como elementos da diagonal principal. ()

9. Seja o operador linear $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $T(x,y) = (x + y, x - y)$.

(a) Determine $[T]_B$, onde $B = \{(1,2), (0,1)\}$.

(b) Use a matriz encontrada em (a) para calcular $[T(v)]_B$, dado $v = (5, 3)$.

10. Verificar se o operador linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definido por $T(1, 1, 1) = (1, 0, 0)$, $T(-2, 1, 0) = (0, -1, 0)$ e $T(-1, -3, -2) = (0, 1, -1)$ é inversível, e, em caso afirmativo, determine $T^{-1}(x, y, z)$.

11. Mostrar que o operador linear, no \mathbb{R}^3 , definido pela matriz $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 5 & 7 \end{bmatrix}$ não é inversível.

Determinar $v \in \mathbb{R}^3$ tal que $T(v) = (6, 9, 15)$.

12. A base B é obtida da base canônica A do \mathbb{R}^2 pela rotação de $\frac{\pi}{3}$ rad. Calcular:

a) $[I]_B^A$

b) $[I]_A^B$

13. Sabendo que $[I]_B^A = \begin{bmatrix} -7 & 6 \\ -11 & 8 \end{bmatrix}$ e $A = \{(1, 3), (2, -4)\}$ determine a base B .

14. Verifique se o operador $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, definido por $T(x,y) = (3x+5y, 2x+3y)$ é inversível. Caso seja encontre uma fórmula para seu inverso.

15. Seja o operador linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tal que $T(x,y,z) = (2y+2z, 2x+2z, 2x+2y)$. Determinar uma base ortonormal β de \mathbb{R}^3 tal que $[T]_\beta$ seja diagonal.

16. Encontre a inversa de cada uma das matrizes ortogonais a seguir:

a) $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta \\ 0 & -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}$

b) $B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$