

**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  $\lambda_j$  com multiplicidade  $k_j$  então o espaço solução do sistema linear  $(\lambda_j I_n - A)x = 0$  (o autoespaço de  $\lambda_j$ ) 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  $\beta$  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)  $B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$

