

Lista de Exercícios 6– Espaços Vetoriais – Parte II

1- Encontre o vetor coordenada de $v=(4,-3,2)$ em relação a base $B=\{(1,1,1),(1,1,0),(1,0,0)\}$ do \mathbb{R}^3

2- Seja $V= M(2,2)$ (o espaço vetorial das matrizes 2×2). Completar o conjunto $S = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\}$ de modo a formar uma base do $M(2,2)$

3- Diz-se que uma base $B=\{v_1, \dots, v_n\}$ de V (espaço vetorial euclidiano) é **ortogonal** se seus vetores são dois a dois ortogonais. Verifique se $B'=\{(1,2,-3),(3,0,1),(1,-5,-3)\}$ é uma base ortogonal do \mathbb{R}^3 .

4. Diz-se que uma base $B=\{v_1, \dots, v_n\}$ de V (espaço vetorial euclidiano) é **ortonormal** se é ortogonal e se seus vetores são unitários, ou seja:

$$\langle v_i, v_j \rangle = \begin{cases} 0 & \text{para } i \neq j \\ 1 & \text{para } i = j \end{cases}$$

Verifique se as bases abaixo são bases ortonormais do espaço vetorial V indicado:

a) $B=\{(1,0,0),(0,1,0),(0,0,1)\}$, $V=\mathbb{R}^3$.

b) $B=\left\{ \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{2} \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$, $V=\mathbb{R}^2$

5. Seja V um espaço vetorial euclidiano e W um subespaço vetorial de V . O subconjunto de V denotado por:

$$W^\perp = \{v \in V; v \perp W\} = \{v \in V; \langle v, w \rangle = 0 \forall w \in W\},$$

que é o subconjunto de V formado pelos vetores que são ortogonais a W , é chamado **complemento ortogonal** de W . Temos as seguintes propriedades: I) W^\perp é subespaço de V , II) $V=W \oplus W^\perp$.

a) Considerando o produto interno usual no \mathbb{R}^3 , determine o complemento ortogonal do subespaço $W=\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; x + 2y - z = 0\}$ (Comentário: Um a vez que você tenha encontrado W^\perp , observe que: I) W^\perp é subespaço de \mathbb{R}^3 , II) $\mathbb{R}^3=W \oplus W^\perp$). b) Encontre uma base ortonormal para W (utilize processo de Gram-Schmidt)

6. Leia a explicação abaixo sobre **Independência Linear de Funções** extraída de: **Álgebra Linear com Aplicações, H. Anton e C. Rorres, Bookman, 2001.**

Independência Linear de Funções Às vezes podemos deduzir a dependência linear de funções a partir de identidades conhecidas. Por exemplo, as funções

$$f_1 = \sin^2 x, \quad f_2 = \cos^2 x \quad \text{e} \quad f_3 = 5$$

formam um conjunto linearmente dependente em $F(-\infty, \infty)$, pois a equação

$$5f_1 + 5f_2 - f_3 = 5 \sin^2 x + 5 \cos^2 x - 5 = 5(\sin^2 x + \cos^2 x) - 5 = 0$$

expressa 0 como uma combinação linear de f_1, f_2 e f_3 com coeficientes não todos zero. No entanto, estas identidades só podem ser aplicadas em situações especiais. Embora não exista um método geral que possa ser utilizado para estabelecer a dependência ou independência linear de funções em $F(-\infty, \infty)$, nós iremos desenvolver um teorema que, às vezes, pode ser usado para mostrar que um dado conjunto de funções é linearmente independente.

Se $f_1 = f_1(x), f_2 = f_2(x), \dots, f_n = f_n(x)$ são funções $n - 1$ vezes diferenciáveis no intervalo $(-\infty, \infty)$, então chamamos o determinante da matriz

$$W(x) = \begin{bmatrix} f_1(x) & f_2(x) & \dots & f_n(x) \\ f_1'(x) & f_2'(x) & \dots & f_n'(x) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1^{(n-1)}(x) & f_2^{(n-1)}(x) & \dots & f_n^{(n-1)}(x) \end{bmatrix}$$

o **wronskiano** de f_1, f_2, \dots, f_n . Como veremos a seguir, este determinante é útil para decidir se as funções f_1, f_2, \dots, f_n formam um conjunto linearmente independente de vetores no espaço vetorial $C^{(n-1)}(-\infty, \infty)$.

Suponha, por enquanto, que f_1, f_2, \dots, f_n são vetores linearmente dependentes em $C^{(n-1)}(-\infty, \infty)$. Então existem escalares k_1, k_2, \dots, k_n , não todos zero, tais que

$$k_1 f_1(x) + k_2 f_2(x) + \dots + k_n f_n(x) = 0$$

para todos x no intervalo $(-\infty, \infty)$. Combinando esta equação com as equações obtidas por $n - 1$ sucessivas derivações resulta

$$\begin{aligned} k_1 f_1(x) + k_2 f_2(x) + \dots + k_n f_n(x) &= 0 \\ k_1 f_1'(x) + k_2 f_2'(x) + \dots + k_n f_n'(x) &= 0 \\ \vdots & \vdots \\ k_1 f_1^{(n-1)}(x) + k_2 f_2^{(n-1)}(x) + \dots + k_n f_n^{(n-1)}(x) &= 0 \end{aligned}$$

Assim, a dependência linear de f_1, f_2, \dots, f_n implica que o sistema linear

$$\begin{bmatrix} f_1(x) & f_2(x) & \dots & f_n(x) \\ f_1'(x) & f_2'(x) & \dots & f_n'(x) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1^{(n-1)}(x) & f_2^{(n-1)}(x) & \dots & f_n^{(n-1)}(x) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \\ \vdots \\ k_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

tem uma solução não-trivial para cada x no intervalo $(-\infty, \infty)$. Isto, por sua vez, implica que para cada x em $(-\infty, \infty)$, a matriz de coeficientes é não-invertível ou, equivalentemente, que seu determinante (o wronskiano) é zero para cada x em $(-\infty, \infty)$. Assim, se o wronskiano não é identicamente zero em $(-\infty, \infty)$, então as funções f_1, f_2, \dots, f_n devem ser vetores linearmente independentes em $C^{(n-1)}(-\infty, \infty)$. Isto é o que afirma o seguinte teorema.

Teorema 5.3.4

Se as funções f_1, f_2, \dots, f_n têm $n - 1$ derivadas contínuas no intervalo $(-\infty, \infty)$ e se o wronskiano destas funções não é identicamente zero em $(-\infty, \infty)$, então estas funções formam um conjunto linearmente independente de vetores em $C^{(n-1)}(-\infty, \infty)$.

EXEMPLO 9 Um Conjunto Linearmente Independente em $C^1(-\infty, \infty)$

Mostre que as funções $f_1 = x$ e $f_2 = \sin x$ formam um conjunto linearmente independente de vetores em $C^1(-\infty, \infty)$.

Solução.

No Exemplo 8 nós mostramos que estes vetores formam um conjunto linearmente independente observando que nenhum dos dois vetores é múltiplo do outro. Para fins ilustrativos, vamos obter este resultado usando o Teorema 5.3.4. O wronskiano é

$$W(x) = \begin{vmatrix} x & \sin x \\ 1 & \cos x \end{vmatrix} = x \cos x - \sin x$$

Esta função não é identicamente zero no intervalo $(-\infty, \infty)$ (verifique), de modo que f_1 e f_2 formam um conjunto linearmente independente de vetores. ♦

Baseado na explicação acima resolva o seguinte exercício da seção 5.3 do livro:

20. (Para leitores que estudaram Cálculo.) Use o wronskiano para mostrar que os seguintes conjuntos de vetores são linearmente independentes.

- (a) $1, x, e^x$ (b) $\sin x, \cos x, x \sin x$ (c) e^x, xe^x, x^2e^x (d) $1, x, x^2$



“O espaços vetoriais tem a ver com a obtenção das cores utilizando cores primárias.”

As cores primárias são: azul, amarelo e vermelho. Misturando essas cores em diferentes proporções, podemos obter outras cores. Por exemplo, se misturarmos o azul com o amarelo obtemos o verde; e se misturamos o amarelo com o vermelho obtemos o laranja. Nesse sentido, podemos dizer que as cores, em geral, podem ser classificadas como elementos de um espaço vetorial, sendo os vetores.

No espaço vetorial das cores, a base é constituída pelas cores azul (z), amarelo (a) e vermelho (v), pois qualquer outra cor pode ser construída por meio de uma combinação linear desses três vetores. Seja c , um vetor (uma cor) qualquer deste espaço, tal vetor pode ser representado por $c = b_1z + b_2a + b_3v$. Os coeficientes b_1, b_2 e b_3 representam a proporção de cada cor primária que constituirá a mistura.

A representação por cores primárias é só uma forma de se fazer a representação de vetores neste espaço. Outra forma, muito usual em computação gráfica, é o sistema de cores-luz, no qual a base é constituída pelas cores verde, vermelha e azul. Com isso, você pode perceber que para algo tão abstrato como um espaço vetorial podemos encontrar aplicações, mesmo as mais básicas como no sistema de cores. A matemática é realmente aplicável em tudo.

Extraído de:

<http://www.ead.cesumar.br/moodle2009/lib/ead/arquivosApostilas/8113.pdf>. Acesso em set/2018.