

LISTA 3

Abaixo, V denota um espaço vetorial de dimensão finita, munido de produto interno.

1. Mostre que

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ a^2 & b^2 & c^2 \end{pmatrix} = (b-a)(c-a)(c-b)$$

da seguinte maneira: se ℓ_1, ℓ_2, ℓ_3 são as linhas, faça $\ell_3 \mapsto \ell_3 - a \cdot \ell_2$ e em seguida $\ell_2 \mapsto \ell_2 - a \cdot \ell_1$. Com isso reduzimos o cálculo para uma matriz 2×2 ; agora basta observar que que podemos colocar $(b-a)$ e $(c-a)$ em evidência nas colunas.

2. Generalizando: lançando mão da mesma estratégia e usando indução, mostre que

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ a_1 & a_2 & \dots & a_r \\ a_1^2 & a_2^2 & \dots & a_r^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_1^{r-1} & a_2^{r-1} & \dots & a_r^{r-1} \end{pmatrix} = \prod_{i < j} (a_j - a_i) = (a_2 - a_1)(a_3 - a_1)(a_3 - a_2) \cdots (a_r - a_{r-1})$$

Esta importante identidade é conhecida como o *determinante de Vandermonde*.

3. Seja W um espaço vetorial qualquer. Mostre que se $T: W \rightarrow W$ satisfaz $T^2 = T$ (isto é, $T(T(w)) = T(w)$ para todo $w \in W$), então $W = \text{Núcleo}(T) \oplus \text{Im}(T)$.

4. Sejam U e W subespaços vetoriais de V . Prove que:

(a) $(U + W)^\perp = U^\perp \cap W^\perp$

(b) $(U \cap W)^\perp = U^\perp + W^\perp$

5. Seja $C = C([-1, 1]; \mathbb{R})$ o espaço das funções contínuas reais no intervalo $[-1, 1]$, com o produto interno definido como

$$\langle f, g \rangle = \int_{-1}^1 f(x)g(x) dx.$$

Se W é o subespaço de C das funções ímpares, ache o complemento ortogonal de W (recorde que uma função é *ímpar* se $f(-x) = -f(x)$ para todo x no domínio).

6. Ache a matriz, na base canônica, para a composição de uma rotação de 90 graus, seguida de uma reflexão em torno da reta $y = x$, em \mathbb{R}^2 .

7. Determine a inversa do operador em \mathbb{R}^3 dado pela reflexão em torno do plano xy .
8. Sejam $T \in L(\mathbb{R}^2)$ a reflexão em torno da reta $y = x$ e $S \in L(\mathbb{R}^2)$ a projeção ortogonal sobre o eixo y . Mostre que $S \circ T \neq T \circ S$.
9. Para duas bases ortonormais quaisquer $\{u_1, \dots, u_n\}$ e $\{v_1, \dots, v_n\}$ de um espaço V , mostre que existe um operador ortogonal $T: V \rightarrow V$ tal que $Tu_i = v_i$ para $i = 1, \dots, n$. Se as bases são dadas pelos vetores

$$u_1 = \frac{1}{3}(1, 2, 2), \quad u_2 = \frac{1}{3}(2, 1, -2), \quad u_3 = \frac{1}{3}(2, -2, 1) \quad e$$

$$v_1 = \frac{1}{7}(2, 3, 6), \quad v_2 = \frac{1}{7}(6, 2, -3), \quad v_3 = (3, -6, 2) \quad \text{em } \mathbb{R}^3$$

encontre a matriz de T na base canônica de \mathbb{R}^3 .

10. Prove que a adjunta do operador $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dado por $Tv = \langle v, a \rangle b$ é $T^*v = \langle v, b \rangle a$.
11. Mostre que uma transformação $T: V \rightarrow V$ é ortogonal se e somente se $T^*T = \text{Id}$.
12. Dada uma transformação linear $T: V \rightarrow V$, mostre que

$$\text{Núcleo}(T) = \text{Im}(T^*)^\perp \quad e \quad \text{Im}(T) = \text{Núcleo}(T^*)^\perp$$

13. Dado o operador $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definido por $T(x, y, z) = (x + y + z, 3x - 2y - z, -2x + 3y + 2z)$, obtenha bases para os seguintes subespaços de \mathbb{R}^3 : $\text{Im}(T)$, $\text{Núcleo}(T)$, $\text{Im}(T^*)$ e $\text{Núcleo}(T^*)$.
14. Considere a base $\{u, v, w\} \subset \mathbb{R}^3$ dada por $u = (1, 1, 1)$, $v = (1, 2, 3)$ e $w = (1, -2, 1)$. Determine as matrizes (na base canônica) dos funcionais lineares $u^*, v^*, w^*: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ que formam a base dual de $\{u, v, w\}$.