

# INTRODUÇÃO À ÁLGEBRA LINEAR

## 2ª LISTA DE EXERCÍCIOS – MAIO/2020

22) Verifique se cada  $T : U \rightarrow V$  a seguir é uma transformação linear.

- a)  $U = V = \mathbb{R}^2$ ,  $T(x, y) = (x - y, x + y)$       b)  $U = V = \mathbb{R}^2$ ,  $T(x, y) = (x + y, 1)$   
c)  $U = \mathbb{R}^3$ ,  $V = \mathbb{R}$ ,  $T(x, y, z) = 3x - 2y + z$       d)  $U = \mathbb{R}^2$ ,  $V = M(2, 2)$ ,  $T(x, y) = \begin{bmatrix} x + y & 0 \\ y & 2x \end{bmatrix}$   
e)  $U = V = \mathbb{R}$ ,  $T(x) = x - x^2$       f)  $U = \mathbb{R}$ ,  $V = \mathbb{R}^3$ ,  $T(x) = (2x, 3x, 4x)$

23) Seja  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  uma transformação linear tal que  $T(1, 0, 0) = (2, 3)$ ,  $T(1, 1, 0) = (1, 1)$  e  $T(0, 1, 1) = (1, 0)$ . Calcule  $T(2, -3, 5)$ .

24) Determine  $v \in \mathbb{R}^2$  tal que  $T(v) = (1, -1)$  sabendo que  $T$  é uma transformação linear de  $\mathbb{R}^2$  em  $\mathbb{R}^2$  tal que  $T(3, 0) = (1, 3)$  e  $T(0, 5) = (3, 1)$ .

25) Seja  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $T(x, y) = (2x + 3y, 5x - y)$ . Mostre que  $T$  é linear e calcule as matrizes de  $T$  com relação à base canônica  $\alpha = \{(1, 0), (0, 1)\}$  e com relação à base  $\beta = \{(1, -1), (3, 0)\}$

26) Sejam  $R, S$  e  $T$  três transformações lineares de  $\mathbb{R}^3$  em  $\mathbb{R}^3$  tais que  $R(x, y, z) = (x - z, y + x, 2y)$ ,  $S(x, y, z) = (y + z, 4z + x, y - z)$  e  $T = R \circ S$ . Escolha uma base qualquer  $\mathcal{B}$  do  $\mathbb{R}^3$ , determine as matrizes de  $R, S$  e  $T$  com relação a essa base e verifique que  $[T]_{\mathcal{B}} = [R]_{\mathcal{B}}[S]_{\mathcal{B}}$ .

27) Seja  $D : V \rightarrow V$  o operador derivação (ou seja,  $D(f) = f'$ ). Calcule  $[D]_{\mathcal{B}}$  em cada caso:

- a)  $V = \mathcal{P}_n$ ,  $\mathcal{B} = \{1, x, x^2, \dots, x^n\}$       b)  $V = [\text{sen } x, \text{cos } x]$ ,  $\mathcal{B} = \{\text{sen } x, \text{cos } x\}$   
c)  $V = [e^x, e^{2x}, xe^{2x}]$ ,  $\mathcal{B} = \{e^x, e^{2x}, xe^{2x}\}$       d)  $V = [1, e^x, e^{-x}, e^{-3x}]$ ,  $\mathcal{B} = \{1, e^x, e^{-x}, e^{-3x}\}$

28) Seja  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  definida por  $T(x, y) = (x + 2y, y - 5x)$  e  $\mathcal{B} = \{(1, 1), (1, 0)\}$ . Mostre que  $[T]_{\mathcal{B}}[v]_{\mathcal{B}} = [T(v)]_{\mathcal{B}}$ ,  $\forall v \in \mathbb{R}^2$ . Escreva  $[v]_{\mathcal{B}}$  e  $[T(v)]_{\mathcal{B}}$  na forma de matriz-coluna.

29) Seja  $\mathcal{B} = \{v_1, v_2, v_3\}$  uma base do  $\mathbb{R}^3$  e  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  linear tal que  $f(v_1) = 3v_3$ ,  $f(v_2) = v_1 - v_2$ ,  $f(v_3) = 2v_1 - v_3$ . Calcule  $[f]_{\mathcal{B}}$ .

30) Verifique se  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  é um isomorfismo em cada um dos casos:

- a)  $T(x, y, z) = (2x, y, x - y - 3z)$       b)  $T(x, y, z) = (x, x + y, 2x + y)$   
c)  $T(x, y, z) = (2z, 3y, 4x)$       d)  $T(x, y, z) = (x + z, x - y, y + z)$

31) Mostre que todo espaço vetorial  $V$  de dimensão 3 é isomorfo a  $\mathbb{R}^3$ .

32) Seja  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $T(x, y, z) = (x + 2z, x + 2y, y - z)$ . Calcule  $\dim(\text{Im}(T))$  e  $\dim(N(T))$ .

33) Encontre  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  linear cuja base do núcleo seja  $\{(1, -1, 0), (0, 1, 1)\}$ .

34) Dê exemplo de uma  $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  linear cuja imagem seja gerada por  $(1, 1, 0)$  e  $(0, 2, 1)$ .

35) Seja  $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  linear cuja matriz com relação às bases canônicas é  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & -2 & -6 & 1 \\ 4 & -4 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ .

Determine o núcleo e a imagem de  $T$  e verifique que  $\dim(N(T)) + \dim(\text{Im}(T)) = \dim(\mathbb{R}^4)$ .

36) Mostre que não existe  $T : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^4$  linear injetora, e nem  $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^5$  linear sobrejetora.

37) Existe transformação linear  $T : V \rightarrow W$  sobrejetora tal que  $\dim W > \dim V$ ? Justifique sua resposta.

38) Seja  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $T(x, y, z) = (2x - y + z, x - 2y + z, x + y)$  uma transformação linear. Encontre uma base para  $N(T)$  e  $\text{Im}(T)$ , verifique se  $T$  é injetora ou sobrejetora e determine seus autovalores e autovetores.

39) Seja  $T : \mathcal{P}_2 \rightarrow \mathbb{R}$  uma transformação linear definida por  $T(f) = \int_{-1}^1 f(t) dt$ . Determine a matriz de  $T$  com relação às bases  $\alpha = \{1, t, t^2\}$  e  $\beta = \{1\}$ .

40) Se  $\dim V = n$  e  $T : V \rightarrow V$  é linear tal que  $\text{Im}(T) = N(T)$ , então mostre que  $n$  é par. Dê um exemplo de uma tal  $T$  quando  $n = 4$ .

41) Seja  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  a transformação linear definida por  $T(x, y, z) = (2x, 4x - y, 2x + 3y - z)$ . Se for possível, encontre a inversa  $T^{-1}$ .

42) Seja  $T : \mathcal{P}_2 \rightarrow \mathcal{P}_2$  a transformação linear que satisfaz  $T(x^2) = x^2 - 2x + 1$ ,  $T(x) = x - 1$  e  $T(1) = x$ . Calcule  $T(4x^2 - 5)$  e verifique se  $T$  é um isomorfismo.

43) Seja  $\alpha = \{u, v\}$  uma base do  $\mathbb{R}^2$  e  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  a transformação linear que satisfaz  $T(u - v) = 3v$  e  $T(u + 2v) = u - v$ . Determine  $[T]_{\alpha}^{\alpha}$  e verifique se  $T$  é um isomorfismo.

44) Seja  $T : \mathcal{P}_2 \rightarrow \mathcal{P}_2$  a transformação linear definida por  $T(p(x)) = p(x) + xp'(x)$ . Mostre que  $T$  é um isomorfismo e calcule a sua inversa  $T^{-1}$ .

45) Os vetores  $v_1 = (1, 1)$  e  $v_2 = (2, -1)$  são autovetores de  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  linear associados a  $\lambda_1 = 5$  e  $\lambda_2 = -1$ , respectivamente. Determine  $T(4, 1)$ .

46) Determine a transformação linear  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  cujos autovalores são  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_2 = 3$  associados aos autovetores  $v_1 = (y, -y)$  e  $v_2 = (0, y)$ , respectivamente.

47) Seja  $T : V \rightarrow V$  linear não-invertível. Os vetores não-nulos do núcleo de  $T$  são autovetores? Em caso afirmativo, determine seus respectivos autovalores.

48) Verifique se a matriz  $A$  é diagonalizável. Se for, determine uma matriz  $P$  que diagonaliza  $A$  e calcule  $P^{-1}AP$  em cada um dos casos:

a)  $A = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$

b)  $A = \begin{bmatrix} 9 & 1 \\ 4 & 6 \end{bmatrix}$

c)  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -1 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \end{bmatrix}$

d)  $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 3 & -1 \\ 0 & -4 & 3 \end{bmatrix}$

e)  $A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & -1 \\ 0 & 1 & -4 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$

f)  $A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & -2 \\ -5 & 1 & 5 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

49) Calcule os polinômios característicos, autovalores e autovetores das matrizes:

a)  $A = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 5 \end{bmatrix}$

b)  $B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$

c)  $C = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 2 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$

d)  $D = \begin{bmatrix} 3 & -1 & -3 \\ 0 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

e)  $E = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

f)  $F = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$

50) Determine os autovalores e autovetores das transformações lineares:

- a)  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $T(x, y) = (5x - y, x + 3y)$     b)  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $T(x, y, z) = (x, -2x - y, 2x + y + 2z)$   
c)  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $T(x, y) = (5y, 5x)$     d)  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $T(x, y, z) = (x + y, y + 2z, y)$

51) Seja  $A \in M(7, 7)$  tal que  $2A^2 - 14A + 24I = 0$ . Mostre que  $A$  é diagonalizável sobre  $\mathbb{R}$ .

52) Seja  $A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & -2 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ . Mostre que  $(A - 3I)^{100}(A - 2I)^{100} = 0$ .

53) Calcule os polinômios mínimo e característico, autovalores e autovetores de  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tal que  $T(x, y, z) = (4x + 8y - 2z, -3x - 6y + z, -2x - 8y + 4z)$ .

54) Encontre os valores de  $a$  e  $b$  sabendo que  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_2 = 2$  são os autovalores do operador linear de  $\mathbb{R}^2$  em  $\mathbb{R}^2$  definido por  $T(x, y) = (-x + ay, -2x + by)$ .

55) Seja  $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ . Mostre que o polinômio característico de  $A$  é  $p(x) = x^2 - (a + d)x + \det A$  e que se  $\det A < 0$  então  $A$  é diagonalizável.

56) Calcule o determinante de uma matriz diagonalizável  $A$  sabendo que seu polinômio característico é  $p(x) = (x + 3)(x - 2)^2(x + 4)^2$ .

57) Dado um polinômio  $p(x) = x^3 + bx^2 + cx + d$ , a matriz quadrada  $M = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -d \\ 1 & 0 & -c \\ 0 & 1 & -b \end{bmatrix}$  é

chamada **matriz companheira** de  $p(x)$ .

a) Mostre que o polinômio característico de  $M$  é  $p(x)$

b) Determine uma matriz  $3 \times 3$  cujo polinômio característico seja  $p(x) = x^3 - 5x^2 + 6x + 13$ .

58) Seja  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  um operador linear definido por  $T(x, y, z) = (4x + y - z, 5y - 2z, 2z)$ . Mostre que  $T$  é diagonalizável e determine uma base de autovetores e a matriz diagonal associada.

59) Sejam  $v_1$  e  $v_2$  autovetores do operador linear  $T$  associados aos autovalores  $\lambda_1$  e  $\lambda_2$ , respectivamente, com  $\lambda_1 \neq \lambda_2$ . Mostre que o conjunto  $\{v_1, v_2\}$  é LI.

60) Seja  $T : V \rightarrow V$  um operador linear cujo polinômio mínimo é  $m(x) = x^2 + 1$ . Mostre que  $\dim V$  é par e que  $T^{-1} = -T$ .

61) Sejam  $T : V \rightarrow V$  linear e  $\beta = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  uma base de  $V$ . Sabendo que  $T(v_i) = \lambda_i v_i$ ,  $\lambda_i \in \mathbb{R}$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$ , determine o polinômio característico, autovalores e autovetores de  $T$ .

62) O polinômio característico de uma matriz  $A$  de ordem  $6 \times 6$  é  $p(x) = (x - 3)^2(x + 2)^3(x - 5)$ . Quais é um possível polinômio mínimo para essa matriz?

63) Determine  $a, b, c, d, e, f$ , sabendo que  $v_1 = (1, 1, 1)$ ,  $v_2 = (1, 0, -1)$ ,  $v_3 = (1, -1, 0)$  são autovetores da matriz  $M = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ d & e & f \end{bmatrix}$ .

64) Seja  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  a transformação *rotação de um ângulo  $\theta$  em torno da origem* dada por

$$T(x, y) = (x \cos \theta - y \sin \theta, x \sin \theta + y \cos \theta).$$

$T$  possui autovalores reais para quais valores de  $\theta$ ? Quais são esses autovalores?

---

## RESPOSTAS DA 2ª LISTA DE EXERCÍCIOS

---

22) Somente (b) e (e) não são lineares.

23)  $T(2, -3, 5) = (17, 22)$

24)  $v = (-\frac{3}{2}, \frac{5}{2})$

25)  $[T]_{\alpha} = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 5 & -1 \end{bmatrix}$ ,  $[T]_{\beta} = \begin{bmatrix} -6 & -15 \\ \frac{5}{3} & 7 \end{bmatrix}$

26) Escolhendo  $\mathcal{B} = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$ , temos

$$[T]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 5 \\ 2 & 0 & 8 \end{bmatrix}, [R]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{bmatrix}, [S]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}.$$

27) a)  $[D]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & & \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & n \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}_{(n+1) \times (n+1)}$

b)  $[D]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ , c)  $[D]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$ , d)  $[D]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -3 \end{bmatrix}$

28)  $v = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ ,  $[v]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} y \\ x - y \end{bmatrix}$ ,  $[T(v)]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} y - 5x \\ y + 6x \end{bmatrix}$ ,  $[T]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} -4 & -5 \\ 7 & 6 \end{bmatrix}$ . A partir daí obtemos  $\begin{bmatrix} y - 5x \\ y + 6x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 & -5 \\ 7 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y \\ x - y \end{bmatrix}$ , ou seja,  $[T(v)]_{\mathcal{B}} = [T]_{\mathcal{B}}[v]_{\mathcal{B}}$ .

29)  $[f]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \\ 3 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

30) São isomorfismos somente (a) e (c).

31) Se  $\beta = \{u, v, w\}$  for base de  $V$ , então  $T : V \rightarrow \mathbb{R}^3$  definida por  $T(u) = (1, 0, 0)$ ,  $T(v) = (0, 1, 0)$ ,  $T(w) = (0, 0, 1)$  é isomorfismo de espaços vetoriais.

32)  $\dim(\text{Im}(T)) = 2$ ,  $\dim(N(T)) = 1$

33) Há uma infinidade de respostas corretas, uma delas é  $T(x, y, z) = (-x - y + z, -2x - 2y + 2z)$ .

34) Há uma infinidade de respostas corretas, uma é  $T(x, y, z, w) = (x + y, x + y + 2z + 2w, z + w)$ .

35)  $T(x, y, z, t) = (x + 3z, -2y - 6z + t, 4x - 4y + t)$ ,  $\text{Im}(T) = [(1, 0, 4), (0, 1, 2), (0, 0, 1)]$ ,  $N(T) = [(3, 3, -1, 0)]$ ,  $\dim(\text{Im}(T)) = 3$ ,  $\dim(N(T)) = 1$

36) Se existisse  $T : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^4$  linear injetora, então teríamos  $\dim(N(T)) = 0$  e daí  $\dim(\text{Im}(T)) = 5$ , o que é absurdo. Por outro lado, se existisse  $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^5$  linear sobrejetora, então teríamos  $\dim(\text{Im}(T)) = 5$  e daí  $\underbrace{\dim(N(T)) + 5}_{\geq 0} = 4$ , que também é absurdo.

37) Não existe tal transformação linear. Se existisse,  $\underbrace{\dim(N(T))}_{\geq 0} = \dim V - \dim V$  e daí  $\dim V \geq \dim W$  o que é absurdo.

38) Uma base do núcleo de  $T$  é  $\{(-1, 1, 3)\}$  e uma base da imagem é  $\{(1, 1, 0), (0, 1, -1)\}$ ,  $T$  não é injetora, nem sobrejetora, os autovalores são  $0, \sqrt{5}$  e  $-\sqrt{5}$  associados aos autovetores  $(-1, 1, 3)$ ,  $(1, \frac{3-\sqrt{5}}{2}, \frac{-1+\sqrt{5}}{2})$  e  $(1, \frac{3+\sqrt{5}}{2}, \frac{-1-\sqrt{5}}{2})$ , respectivamente.

39)  $[T]_{\beta}^{\alpha} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$

40)  $\dim V = \dim(N(T)) + \dim(\text{Im}(T)) = m + m = 2m$ , um exemplo é  $T(x, y, z, t) = (z, t, 0, 0)$ .

41)  $T^{-1}(x, y, z) = (\frac{x}{2}, 2x - y, 7x - 3y - z)$

42)  $T(4x^2 - 5) = 4x^2 - 13x + 4$ ,  $T$  é um isomorfismo.

43)  $[T]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{3}{5} & -\frac{3}{4} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$

44) Escolhendo a base  $\beta = \{1, x, x^2\}$  para  $\mathcal{P}_2$ , temos  $T(1) = 1$ ,  $T(x) = 2x$  e  $T(x^2) = 3x^2$ . Como  $T$  leva base  $\{1, x, x^2\}$  em base  $\{1, 2x, 3x^2\}$ ,  $T$  é um isomorfismo. Logo,  $T$  possui inversa e  $T^{-1}(1) = 1$ ,  $T^{-1}(x) = \frac{x}{2}$  e  $T^{-1}(x^2) = \frac{x^2}{3}$  e daí  $T^{-1}(p(x)) = \boxed{T^{-1}(ax^2 + bx + c) = \frac{ax^2}{3} + \frac{bx}{2} + c}$   
 $= \frac{1}{x}(\frac{ax^3}{3} + \frac{bx^2}{2} + cx) = \frac{1}{x} \int_0^x p(t) dt$ .

45)  $T(4, 1) = (8, 11)$

46)  $T(x, y) = (x, 2x + 3y)$

47) Os vetores não-nulos do núcleo são autovetores associados ao autovalor 0.

48) a)  $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & \frac{3}{4} \end{bmatrix}$ ,  $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} -2 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}$

b)  $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -4 \end{bmatrix}$ ,  $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}$

c)  $P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & \frac{1}{2} \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$

d) A matriz  $A$  não é diagonalizável

e)  $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -\frac{1}{3} & 0 & \frac{2}{7} \\ 0 & 0 & -\frac{1}{7} \end{bmatrix}$ ,  $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$

f) A matriz  $A$  não é diagonalizável

- 49) a)  $p(x) = x^2 - 6x + 8 = (x - 4)(x - 2)$ ; autovalores:  $\lambda_1 = 4, \lambda_2 = 2$ ; autovetores:  $v_1 = (1, 1), v_2 = (1, \frac{1}{3})$   
 b)  $p(x) = x^2 - 6x + 5 = (x - 5)(x - 1)$ ; autovalores:  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 5$ ; autovetores:  $v_1 = (1, -1), v_2 = (1, 3)$   
 c)  $p(x) = x^3 - 6x^2 + 11x - 6 = (x - 1)(x - 2)(x - 3)$ ; autovalores:  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 2, \lambda_3 = 3$ ; autovetores:  $v_1 = (1, 0, -1), v_2 = (1, -1, -\frac{1}{2}), v_3 = (1, -2, -1)$   
 d)  $p(x) = x^3 - 4x^2 + x + 6 = (x + 1)(x - 2)(x - 3)$ ; autovalores:  $\lambda_1 = -1, \lambda_2 = 2, \lambda_3 = 3$ ; autovetores:  $v_1 = (1, 2, 2), v_2 = (1, -1, 0), v_3 = (1, 0, 0)$   
 e)  $p(x) = x^3 + x^2 - 4x - 4 = (x + 2)(x - 2)(x + 1)$ ; autovalores:  $\lambda_1 = -2, \lambda_2 = 2, \lambda_3 = -1$ ; autovetores:  $v_1 = (1, 0, -1), v_2 = (1, 0, 1), v_3 = (0, 1, 0)$   
 f)  $p(x) = x^3 - 10x^2 + 28x - 24 = (x - 6)(x - 2)^2$ ; autovalores:  $\lambda_1 = 6, \lambda_2 = 2$ ; autovetores:  $v_1 = (1, 1, 1), v_2 = (1, 0, -1), v_3 = (0, 1, -2)$

- 50) a) Autovalor:  $\lambda_1 = 4$ ; autovetor:  $v_1 = (1, 1)$   
 b) Autovalores:  $\lambda_1 = -1, \lambda_2 = 1, \lambda_3 = 2$ ; autovetores:  $v_1 = (0, 1, \frac{1}{3}), v_2 = (1, -1, -1), v_3 = (0, 0, 1)$   
 c) Autovalores:  $\lambda_1 = -5, \lambda_2 = 5$ ; autovetores:  $v_1 = (1, -1), v_2 = (1, 1)$   
 d) Autovalores:  $\lambda_1 = 2, \lambda_2 = -1, \lambda_3 = 1$ ; autovetores:  $v_1 = (0, 1, \frac{1}{2}), v_2 = (1, -2, 2), v_3 = (1, 0, 0)$

51)  $2A^2 - 14A + 24I = 0 \Rightarrow A^2 - 7A + 12I = 0$ . Daí, se  $p(x) = x^2 - 7x + 12$  temos que  $p(A) = 0$ . Como  $p(x) = (x - 3)(x - 4)$ , concluímos que o polinômio mínimo é um produto de fatores do primeiro grau em  $x$  e que  $A$  é diagonalizável.

52) O polinômio característico de  $A$  é  $p(x) = (x - 3)^2(x - 2)$  e o polinômio mínimo é  $m(x) = (x - 3)(x - 2)$ . Daí,  $m(A) = (A - 3I)(A - 2I) = 0 \Rightarrow (A - 3I)^{100}(A - 2I)^{100} = 0$ .

53)  $p(x) = m(x) = (x - 2)^2(x + 2)$ ,  $v = (1, -1, -1)$  é um autovetor associado ao autovalor  $-2$  e  $w = (1, -\frac{1}{2}, -1)$  é outro autovetor associado ao autovalor  $2$ .

54)  $a = 3, b = 4$

56) A matriz  $A$  é semelhante a  $\begin{bmatrix} -3 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{bmatrix}$ . Logo,  $\det A = -3 \cdot 2^2 \cdot (-4)^2 = -192$ .

57) b)  $M = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -13 \\ 1 & 0 & -6 \\ 0 & 1 & 5 \end{bmatrix}$

58) Os autovetores são  $(1, 4, 6), (1, 0, 0), (1, 1, 0)$  associados aos autovalores  $2, 4, 5$ , respectivamente.

A matriz diagonal é  $\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}$ .

59) Aplique  $T$  à equação  $av_1 + bv_2 = 0$  e calcule  $a$  e  $b$ .

60) O grau do polinômio característico é  $2n$  para algum  $n$  e  $m(T) = 0$ .

61) Os autovalores são os  $\lambda_i$ , os autovetores são os  $v_i$ , com  $i = 1, 2, \dots, n$ . O polinômio característico é  $p(x) = (x - \lambda_1)(x - \lambda_2) \dots (x - \lambda_n)$ .

62) Um possível polinômio mínimo é:

- $m(x) = (x - 3)^2(x + 2)^3(x - 5)$
- ou  $m(x) = (x - 3)(x + 2)^3(x - 5)$
- ou  $m(x) = (x - 3)^2(x + 2)^2(x - 5)$
- ou  $m(x) = (x - 3)(x + 2)^2(x - 5)$
- ou  $m(x) = (x - 3)^2(x + 2)(x - 5)$
- ou  $m(x) = (x - 3)(x + 2)(x - 5)$

63)  $a = b = c = 1$ ,  $d = e = f = 1$

64)  $\theta = 0$  ou  $\theta = \pi$ , os autovalores são  $\lambda = 1$  ou  $\lambda = -1$ .