



**Soluções da 1ª Prova Parcial de Álgebra Linear – PROVA B - 2017/1**

**Prof. MSc. Alessandro Monteiro**

01. Seja a matriz definida por  $A = (a_{ij})_{n \times n} = x_j^{i-1}$ .

a) (vale 1,0 ponto) Escreva  $A$ .

b) (vale 1,0 ponto) Sob quais condições temos que  $\det A = 0$ ? Justifique.

**Uma solução:**

$$a) A = (a_{ij})_{n \times n} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1(n-1)} & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2(n-1)} & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & \ddots & a_{3(n-1)} & a_{3(n-2)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{n(n-1)} & a_{nn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 & 1 \\ x_1 & x_2 & \cdots & x_{n-1} & x_n \\ x_1^2 & x_2^2 & \ddots & x_{n-1}^2 & x_n^2 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ x_1^{n-1} & x_2^{n-1} & \cdots & x_{n-1}^{n-1} & x_n^{n-1} \end{pmatrix}.$$

b) Como  $\det A = \prod_{1 \leq i < j \leq n} (x_j - x_i)$  então  $\det A = 0$  se, e somente se,  $x_j = x_i$  para algum

$$1 \leq i < j \leq n.$$

02. (vale 1,0 + 1,5 = 2,5 pontos) Defina Subespaço Vetorial. Mostre que o conjunto  $S = \{A \in M_{n \times n}; A^t = A\}$  das matrizes simétricas  $n \times n$  é um subespaço do espaço vetorial  $M_{n \times n}$  das matrizes  $n \times n$ .

**Uma solução:**

**Definição de Subespaço:** Seja  $V$  um espaço vetorial e  $S$  um subconjunto de  $V$ . Dizemos que  $S$  é um subespaço de  $V$  quando  $0_v \in S$  e  $u + \lambda v \in S$  para todo  $u, v \in S$  e  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

**Mostrando que**  $S = \{A \in M_{n \times n}; A^t = A\}$  **é um subespaço de**  $M_{n \times n}$  :

Temos:

i)  $0 \in S$ , uma vez que  $(0)^T = 0$ .



$$\begin{aligned} \text{ii) } \lambda \in \mathbb{R} \text{ e } A, B \in S &\Rightarrow (A + \lambda B)^T = A^T + (\lambda B)^T = A + \lambda B \\ &\Rightarrow A + \lambda B \in S \end{aligned}$$

Logo,  $S$  é um subespaço.

**03. (vale 1,5 pontos)** Seja  $V$  um espaço vetorial gerado por um conjunto finito de vetores  $v_1, v_2, \dots, v_n$ . Mostre que eles são suficientes para encontrarmos uma base para  $V$ .

**Uma solução:**

**Prova:** Considere  $B_0 = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ . Se  $B_0$  for linearmente independente então não temos nada a fazer, pois a demonstração termina aqui. Caso contrário, existe um vetor em  $B_0$  que pode ser escrito como combinação linear dos outros. Assim, por simplicidade, suponhamos que este vetor seja  $v_n$ . Se o conjunto  $B_1 = \{v_1, v_2, \dots, v_{n-1}\}$ , que também gera  $V$ , for linearmente independente então o mesmo será uma base para  $V$ . Se não for, prosseguimos de forma análoga a anterior. Após finitos passos encontraremos um conjunto  $B_t$  com  $n-t$  vetores que geram  $V$  e são linearmente independentes. Logo, eles são suficientes para encontrarmos uma base para  $V$ .

**04.** Dados  $v_1 = (1,1,1)$  e  $v_2 = (1,2,3)$ :

**a) (vale 0,5 ponto)** Os vetores  $v_1$  e  $v_2$  geram o  $\mathbb{R}^3$ ? **Justifique.**

**b) (vale 1,0 ponto)** Seja  $v_3$  um terceiro vetor do  $\mathbb{R}^3$ . Quais as condições sobre  $v_3$ , para que  $\{v_1, v_2, v_3\}$  seja uma base de  $\mathbb{R}^3$ ?

**c) (vale 1,0 ponto)** Encontre um vetor  $v_3$  que complete junto com  $v_1$  e  $v_2$  uma base do  $\mathbb{R}^3$ . **Justifique.**

**Uma solução:**

**a)** Não, uma vez que  $\dim \mathbb{R}^3 = 3$ .

**b)** O vetor  $v_3$  não pode ser combinação linear dos vetores  $v_1$  e  $v_2$ .

**c)** Se  $v_3 = (a, b, c)$  então deve ocorrer que  $\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \\ a & b & c \end{vmatrix} \neq 0$ . Com isso, devemos ter

$a - 2b + c \neq 0$ . Logo, entre infinitos exemplos, podemos escolher  $v_3 = (0, 0, 1)$ .



**05. (vale 1,5 pontos)** Dados os elementos  $v_1, \dots, v_r$  de um espaço vetorial  $V$ , mostre que se é injetiva a seguinte aplicação

$$\begin{aligned} \varphi: \quad R^r &\rightarrow V \\ (a_1, \dots, a_r) &\mapsto a_1 v_1 + \dots + a_r v_r \end{aligned}$$

então  $v_1, \dots, v_r$  são linearmente independentes.

**Uma solução:**

**Prova:**

$$\begin{aligned} a_1 v_1 + \dots + a_r v_r = 0_v &\Rightarrow \varphi(a_1, \dots, a_r) = 0_v \\ &\Rightarrow \varphi(a_1, \dots, a_r) = \varphi(0, \dots, 0) \\ &\stackrel{\text{hip.}}{\Rightarrow} (a_1, \dots, a_r) = (0, \dots, 0) \\ &\Rightarrow a_1 = \dots = a_r = 0 \\ &\Rightarrow v_1, \dots, v_r \text{ são li} \end{aligned}$$