

Lista de Exercícios 10: Independência Linear, Geradores, Base, Mudança de base

1. Verifique se os conjuntos dados são LI ou LD. Se for LD, expresse um dos elementos como combinação linear dos demais.

(a)  $\left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & 3 \end{bmatrix} \right\} \subset M_{2 \times 3}(\mathbb{R})$

(b)  $\{x, 2x - x^2, 4x + 2x^2\} \subset \mathcal{P}_2(\mathbb{R})$

(c)  $\{x^3, x^2 - 1, x + 2, x^3 + x^2 - x - 3\} \subset \mathcal{P}_3(\mathbb{R})$

2. Cristina precisa saber se o conjunto de funções  $F = \{x, x \sin x, \cos x\} \subset \mathcal{C}(\mathbb{R})$  é LI ou LD. Com esse objetivo, ela considerou a relação  $\alpha x + \beta x \sin x + \gamma \cos x \equiv 0$ , para saber se necessariamente os coeficientes  $\alpha, \beta, \gamma$  deveriam ser todos nulos. Atribuindo a  $x$  os valores  $0, \frac{\pi}{2}$  e  $\pi$ , ela obteve o sistema

$$\begin{cases} \gamma = 0 \\ \frac{\pi}{2}\alpha + \frac{\pi}{2}\beta = 0 \\ \pi\alpha - \gamma = 0 \end{cases}$$

- (a) Resolva o sistema encontrado.  
 (b) Cristina pode concluir que  $F$  é LI? Explique!
3. Verifique se o conjunto de funções  $\{1, \sin x, \cos^2 x, \sin(2x), \cos(2x)\} \subset \mathcal{C}(\mathbb{R})$  é LI ou LD.
4. Se  $f$  e  $g$  são funções em  $\mathcal{C}^1(\mathbb{R})$ , o espaço vetorial de todas as funções com derivadas contínuas em  $\mathbb{R}$ , o determinante  $W(x) = \begin{vmatrix} f(x) & g(x) \\ f'(x) & g'(x) \end{vmatrix}$  é chamado **Wronskiano** de  $f$  e  $g$  (em homenagem a József Maria Hoëné-Wronski (1776 - 1853)). Prove que se  $W(x)$  não é identicamente nulo, então  $\{f, g\}$  é LI.<sup>1</sup>
5. Verifique se o conjunto de funções  $\{e^x, e^{2x}, e^{3x}\} \subset \mathcal{C}^2(\mathbb{R})$  é LI ou LD.
6. Verifique se o conjunto de funções  $\{\sin x, \cos x, \sin(2x)\} \subset \mathcal{C}^2(\mathbb{R})$  é LI ou LD.
7. Verifique se os conjuntos  $S_1$  e  $S_2$  dados geram o mesmo subespaço do espaço vetorial  $V$ :

(a)  $S_1 = \{[1 \ 0 \ 0]^T, [0 \ 1 \ 0]^T\}$ ,  $S_2 = \{[1 \ 1 \ 0]^T, [1 \ -1 \ 0]^T\}$ ,  $V = \mathbb{R}^3$

(b)  $S_1 = \{\sin^2 t, \cos^2 t, \sin t \cos t\}$ ,  $S_2 = \{1, \sin(2t), \cos(2t)\}$ ,  $V = \mathcal{C}(\mathbb{R}) = \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} | f \text{ é contínua}\}$

(c)  $S_1 = \{1, t, t^2, t^3\}$ ,  $S_2 = \{1, 1 + t, 1 - t^2, 1 - t - t^2\}$ ,  $V = \mathcal{P}_3(\mathbb{R})$

8. Seja  $E = \{e_1, e_2, e_3\}$  uma base do espaço vetorial  $V$  e seja  $v$  um vetor qualquer de  $V$ . O conjunto  $A = \{v, v - e_1, v - e_2, v - e_3\}$  pode ser linearmente independente? Justifique.

9. Determine uma base e a dimensão de cada um dos subespaços abaixo:

(a)  $S = \{[x \ y \ z \ w]^T \in \mathbb{R}^4 \mid x - y = w, x - 3y + w = 0\}$

<sup>1</sup>O resultado pode ser generalizado para  $n$  funções  $f_1, f_2, \dots, f_n$  em  $\mathcal{C}^{(n-1)}(\mathbb{R})$ . Nesse caso, o Wronskiano é dado por

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

(b)  $S = \{p \in \mathcal{P}_4(\mathbb{R}) \mid p(1) = p(-1) = 0\}$

(c)  $S = \left\{ \begin{bmatrix} 2a & a+2b \\ 0 & a-b \end{bmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\} \subset M_2(\mathbb{R})$

(d)  $S = \left\{ A \in M_2(\mathbb{R}) \mid A \text{ comuta com a matriz } \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \right\}$

(e)  $S = \{[x \ y \ z \ w \ t]^T \in \mathbb{R}^5 \mid x + y - az + 3w + t = 0, 2x - y + z + 2aw + 5t = 0\}$ , sendo  $a$  um número real fixado.

10. Seja  $B = \{1, 2 - x, x^2 + 1, 1 + x + x^3\}$ . Verifique que  $B$  é uma base para o espaço  $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$  e determine as coordenadas do polinômio  $p(x) = x^3$  em relação à base  $B$ .

11. Seja  $B = \left\{ \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} \right\}$ .

(a) Verifique que  $B$  é uma base de  $M_2(\mathbb{R})$ .

(b) Determine os valores de  $m, n, r, w$  para que as matrizes  $P = \begin{bmatrix} r & 1 \\ 2 & s \end{bmatrix}$  e  $Q = [m \ n \ n \ m]^T_B$  sejam iguais.

12. Considere o subespaço  $S$  de  $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$  dado por  $S = \text{ger} \{x^3 - x^2 + 1, x^3 + x^2 - x, x^3 + bx^2 + x + 2\}$ . Determine  $b$  para que  $S$  tenha dimensão 2.

13. Seja  $S$  o subespaço de  $\mathbb{R}^5$  gerado por

$$A = \{[0 \ 2 \ -1 \ 0 \ 1]^T, [0 \ 0 \ 3 \ -1 \ 2]^T, [0 \ 4 \ -5 \ 1 \ 0]^T\}$$

e seja  $\mathbf{v} = [0 \ m \ -m \ 1 \ 1]^T$ .

(a) Determine uma base para  $S$ .

(b) Determine todos os valores de  $m$  para os quais  $\mathbf{v} \in S$ .

(c) Se  $\mathbf{v} \notin S$ , é verdade que  $\text{ger} \{A \cup \mathbf{v}\} = \{[x \ y \ z \ s \ t]^T \in \mathbb{R}^5 \mid x = 0\}$ ?

14. Determine os valores de  $b \in \mathbb{R}$  para os quais o polinômio  $p(t) = 4t^2 + 2t + 4$  pertença ao subespaço de  $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$  gerado pelos polinômios  $p_1(t) = b(t + 1)$ ,  $p_2(t) = 1 - bt^2$  e  $p_3(t) = 1 + bt + bt^2$ .

15. Seja  $S$  o subespaço de  $\mathbb{R}^5$  gerado por

$$A = \{[1 \ 0 \ -1 \ 2 \ 0]^T, [2 \ 1 \ 3 \ 0 \ 0]^T, [0 \ 1 \ -5 \ 4 \ 0]^T, [1 \ 0 \ -11 \ 10 \ 0]^T\}$$

(a) Determine uma base  $B$  para  $S$  que esteja contida em  $A$ .

(b) Complete a base  $B$  para uma base de  $\mathbb{R}^5$ .

16. Sejam  $\mathcal{B}$  a base canônica e  $\mathcal{C}$  a base  $\mathcal{C} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}$  de  $\mathbb{R}^2$  e seja  $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$ .

(a) Encontre  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{B}}$  e  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{C}}$ .

(b) Determine a matriz de mudança de base  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}}$  de  $\mathcal{B}$  para  $\mathcal{C}$ .

(c) Use sua resposta ao item (b) para calcular  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{C}}$  a partir de  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{B}}$  e compare com a resposta encontrada no item (a).

17. Sejam  $\mathcal{B} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$  e  $\mathcal{C} = \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} \right\}$  bases de  $\mathbb{R}^2$  e seja  $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \end{bmatrix}$ .

- Encontre  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{B}}$  e  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{C}}$ .
- Determine a matriz de mudança de base  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}}$  de  $\mathcal{B}$  para  $\mathcal{C}$ .
- Use sua resposta ao item (b) para calcular  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{C}}$  a partir de  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{B}}$  e compare com a resposta encontrada no item (a).

18. Sejam  $\mathcal{B}$  a base canônica e  $\mathcal{C}$  a base  $\mathcal{C} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$  de  $\mathbb{R}^3$  e seja  $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$ .

- Encontre  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{B}}$  e  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{C}}$ .
- Determine a matriz de mudança de base  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}}$  de  $\mathcal{B}$  para  $\mathcal{C}$ .
- Use sua resposta ao item (b) para calcular  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{C}}$  a partir de  $[\mathbf{v}]_{\mathcal{B}}$  e compare com a resposta encontrada no item (a).

19. Sejam  $\mathcal{B} = \{1 + x + x^2, x + x^2, x^2\}$  e  $\mathcal{C} = \{1, x, x^2\}$  bases de  $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$  e seja  $p(x) = 1 + x^2$ .

- Encontre  $[p]_{\mathcal{B}}$  e  $[p]_{\mathcal{C}}$ .
- Determine a matriz de mudança de base  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}}$  de  $\mathcal{B}$  para  $\mathcal{C}$ .
- Use sua resposta ao item (b) para calcular  $[p]_{\mathcal{C}}$  a partir de  $[p]_{\mathcal{B}}$  e compare com a resposta encontrada no item (a).

20. Sejam  $\mathcal{B}$  a base canônica de  $M_2(\mathbb{R})$ ,  $\mathcal{C} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\}$  uma outra base,

e seja  $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$ .

- Encontre  $[\mathbf{A}]_{\mathcal{B}}$  e  $[\mathbf{A}]_{\mathcal{C}}$ .
- Determine a matriz de mudança de base  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}}$  de  $\mathcal{B}$  para  $\mathcal{C}$ .
- Use sua resposta ao item (b) para calcular  $[\mathbf{A}]_{\mathcal{C}}$  a partir de  $[\mathbf{A}]_{\mathcal{B}}$  e compare com a resposta encontrada no item (a).

21. Sejam  $\mathcal{B}$  e  $\mathcal{C}$  duas bases de  $\mathbb{R}^2$ . Se  $\mathcal{C} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} \right\}$  e a matriz de mudança de base de  $\mathcal{B}$  para  $\mathcal{C}$  é

$$P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}, \text{ determine } \mathcal{B}.$$

22. Sejam  $\mathcal{B}$  e  $\mathcal{C}$  bases de  $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$ . Encontre  $\mathcal{C}$  sabendo que  $\mathcal{B} = \{x, 1 + x, 1 - x + x^2\}$  e que a matriz de mudança

da base  $\mathcal{B}$  para  $\mathcal{C}$  é  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ .

### Algumas respostas:

1. (a) LI; (b) LD,  $4x + 2x^2 = -2(2x - x^2) + 8(x)$ ; (c) LD,  $x^3 + x^2 - x - 3 = 1(x^3) + 1(x^2 + 1) + (-1)(x + 2)$

2. (a)  $\alpha = \beta = \gamma = 0$ ; (b) sim!

3. LD,  $\cos^2 x = \frac{1}{2} \cdot 1 + 0 \cdot \sin x + 0 \cdot \sin(2x) + \frac{1}{2} \cos(2x)$

4. Se  $\alpha f(x) + \beta g(x) = 0$  para todo  $x$  (função constante), então  $\alpha f'(x) + \beta g'(x) = 0$  para todo  $x$ . Logo, para cada  $x$  real fixado, tem-se um sistema homogêneo nas incógnitas  $\alpha$  e  $\beta$ : 
$$\begin{cases} \alpha f(x) + \beta g(x) = 0 \\ \alpha f'(x) + \beta g'(x) = 0 \end{cases}$$

Se houver algum  $x_0$  tal que o sistema só admita a solução nula, então essa será a única solução de todos os sistemas (pois nenhuma outra solução servirá para  $x = x_0$ ) e as funções  $f$  e  $g$  serão LI. Portanto, se  $W(x_0) \neq 0$  para algum  $x_0$ , o sistema terá apenas uma solução, a nula, e  $\{f, g\}$  será LI.

5. LI pois  $W(0) \neq 0$ .

7. (a) sim; (b) sim; (c) não, pois  $t^3 \notin \text{ger}(S_2)$

8. Não.

9. (a)  $\dim S = 2$ ; (b)  $\dim S = 3$ ; (c)  $\dim S = 2$ , (d)  $\dim S = 2$ ;

(e)  $\dim S = 3$ , base:  $\{[-2 \ 1 \ 0 \ 0 \ 1]^T, [\frac{a-1}{2} \ \frac{1+2a}{3} \ 1 \ 0 \ 0]^T, [\frac{-2a-3}{3} \ \frac{2a-6}{3} \ 0 \ 1 \ 0]^T\}$

10.  $[p]_{\mathcal{B}} = [-3 \ 1 \ 1 \ 0]^T$

11. (b)  $m = \frac{3}{2}, n = \frac{1}{2}, r = 4, s = -2$

12.  $b = -3$

13. (a)  $\{[0 \ 2 \ -1 \ 0 \ 1]^T, [0 \ 0 \ 3 \ -1 \ 2]^T\}$ ; (b)  $m = 6$ ; (c) não

14.  $b \neq 0$  e  $b \neq 2$

15. (a)  $\{[1 \ 0 \ -1 \ 2 \ 0]^T, [2 \ 1 \ 3 \ 0 \ 0]^T, [0 \ 1 \ -5 \ 4 \ 0]^T\}$ ;

(b)  $\{[1 \ 0 \ -1 \ 2 \ 0]^T, [2 \ 1 \ 3 \ 0 \ 0]^T, [0 \ 1 \ -5 \ 4 \ 0]^T, [0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0]^T, [0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1]^T\}$ ;

16. (a)  $[v]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$ ;  $[v]_{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} \frac{5}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$ ; (b)  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$

18. (a)  $[v]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$ ;  $[v]_{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}$ ; (b)  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$

19. (a)  $[p]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ;  $[p]_{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ ; (b)  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$

20. (a)  $[A]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$ ;  $[A]_{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} \frac{5}{2} \\ 0 \\ -3 \\ \frac{9}{2} \end{bmatrix}$ ; (b)  $P_{\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{B}} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ -2 & 2 & 2 & 2 \\ 3 & -2 & -4 & -1 \end{bmatrix}$

21.  $\mathcal{B} = \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} \right\}$

22.  $\mathcal{C} = \{p_1, p_2, p_3\}$ , sendo  $p_1(x) = 1 \cdot x - 1(1_x) + 2(1 - x + x^2)$ ,  $p_2(x) = 1(1 - x) - 1(1 - x + x^2)$ , e  $p_3(x) = -1(1 - x) + 2(1 - x + x^2)$ .