

**RESOLUÇÃO DO TESTE 2 DE ÁLGEBRA LINEAR**  
 CURSO: MEAer

**1) a)**  $V_1 = \{(x, 3w, 2w, w) \in \mathbb{R}^4 : x, w \in \mathbb{R}\}$ ; como  $(x, 3w, 2w, w) = x(1, 0, 0, 0) + w(0, 3, 2, 1)$  conclui-se que  $\{(1, 0, 0, 0), (0, 3, 2, 1)\}$  é uma base para  $V_1$

**b)** Sabemos que  $\dim(V_1) = 2$  pelo quaisquer dois vectores (não colineares) de  $V_1$  constituem uma base de  $V_1$ . Assim,  $\{(1, 0, 0, 0), (4, 3, 2, 1)\}$  é uma base para  $V_1$  e inclui o vector  $(4, 3, 2, 1)$

**c)** É claro que  $V_1 = \mathcal{N}(A)$  com  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \end{bmatrix}$ . Por outro lado,  $(x, y, z, w) \in V_2$  sse o sistema com

matriz aumentada  $\left[ \begin{array}{c|c} 4 & x \\ 3 & y \\ 2 & z \\ 1 & w \end{array} \right]$  for possível. Aplicando o método de eliminação de Gauss temos

$$\left[ \begin{array}{c|c} 4 & x \\ 3 & y \\ 2 & z \\ 1 & w \end{array} \right] \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_4} \left[ \begin{array}{c|c} 1 & w \\ 3 & y \\ 2 & z \\ 4 & x \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{array}{l} -3L_1 + L_2 \\ -2L_1 + L_3 \\ -4L_1 + L_4 \end{array}} \left[ \begin{array}{c|c} 1 & w \\ 0 & y - 3w \\ 0 & z - 2w \\ 0 & x - 4w \end{array} \right].$$

Portanto  $V_2 = \{(x, y, z, w) \in \mathbb{R}^4 : y - 3w = 0, z - 2w = 0, x - 4w = 0\}$ , pelo que  $V_2 = \mathcal{N}(B)$  onde

$$B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \\ 1 & 0 & 0 & -4 \end{bmatrix}.$$

**2) a)** Seja  $p(t) = a_0 + a_1t + a_2t^2$ . Então  $p(t) \in V$  sse  $a_0 - 2a_1 + 4a_2 = 0$ , logo

$$p(t) = (2a_1 - 4a_2) + a_1t + a_2t^2 = a_1(2 + t) + a_2(-4 + t^2)$$

pelo que  $\{2 + t, -4 + t^2\}$  é uma base para  $V$  (e também de  $V + V$  pois  $V + V = V$ ).

**b)** As coordenadas de  $6 + t - t^2$  nesta base são  $(1, -1)$  pois é a solução de:

$$6 + t - t^2 = \alpha_1(2 + t) + \alpha_2(-4 + t^2).$$

**3) ( $\implies$ )** Vamos supor que  $A$  é invertível. Seja  $\mathcal{B}_1 = \{(a_1, a_2), (b_1, b_2)\}$  e  $\mathcal{B}_2 = Bc$  a base canónica de  $\mathbb{R}^2$ . Note que  $\mathcal{B}_1$  é uma base de  $\mathbb{R}^2$  pois  $A$  é invertível. É claro que  $S_{\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2} = A$ .

**( $\impliedby$ )** Sejam  $\mathcal{B}_1$  e  $\mathcal{B}_2$  bases de  $\mathbb{R}^2$  tais que  $S_{\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2} = \begin{bmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{bmatrix}$ , portanto

$$u_1 = a_1w_1 + a_2w_2, \quad u_2 = b_1w_1 + b_2w_2 \quad (*).$$

Vamos supôr que  $S_{\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2}$  é não invertível. Portanto existe<sup>1</sup> um vector não nulo  $(c_1, c_2) \in \mathcal{N}(S_{\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2})$ ; logo,

$$a_1c_1 + b_1c_2 = 0, \quad a_2c_1 + b_2c_2 = 0 \quad (**).$$

Temos então que

$$c_1u_1 + c_2u_2 \stackrel{(*)}{=} c_1(a_1w_1 + a_2w_2) + c_2(b_1w_1 + b_2w_2) = (a_1c_1 + b_1c_2)w_1 + (a_2c_1 + b_2c_2)w_2 \stackrel{(**)}{=} 0w_1 + 0w_2 = \mathbf{0}.$$

Portanto  $c_1u_1 + c_2u_2 = \mathbf{0}$  o que contradiz o facto de  $\mathcal{B}_1 = \{u_1, u_2\}$  ser uma base pois  $(c_1, c_2) \neq (0, 0)$ .

<sup>1</sup>Resolução alternativa: se  $A$  é não invertível, então as 2 colunas de  $A$  são colineares e usando (\*) conclui-se que os vectores de  $u_1$  e  $u_2$  são colineares o que é contraditório.