

# MAT0112 - VETORES E GEOMETRIA

## LISTA DE EXERCÍCIOS 2

PROF. PAOLO PICCIONE

**Questão 1.** Determine quais dos conjuntos abaixo são LI:

- a)  $\{(1, 1, 2), (1, 1, 0), (1, 1, 1)\}$ .
- b)  $\{(1, 1, 1), (1, 2, 1), (1, 2, 2)\}$ .
- c)  $\{(1, 0, 1), (0, 0, 1), (2, 0, 5)\}$

**Questão 2.** Prove que se  $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$  é LI, então  $(\vec{u} + \vec{v} + \vec{w}, \vec{u} - \vec{v}, 3\vec{v})$  também é LI, o mesmo sucedendo com  $(\vec{u} + \vec{v}, \vec{u} + \vec{w}, \vec{v} + \vec{w})$ .

**Questão 3.** Seja  $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$  LI. Dado  $\vec{t}$  qualquer, sabemos que existem  $\alpha, \beta, \gamma$  tais que  $\vec{t} = \alpha\vec{u} + \beta\vec{v} + \gamma\vec{w}$ . Prove que  $(\vec{u} + \vec{t}, \vec{v} + \vec{t}, \vec{w} + \vec{t})$  é LI se, e somente se,  $\alpha + \beta + \gamma + 1 \neq 0$ .

**Questão 4.** Prove que  $(\vec{u}, \vec{v})$  é LI se, e somente se,  $(\vec{u} + \vec{v}, \vec{u} - \vec{v})$  é LI.

**Questão 5.** Prove que  $(\vec{u} - 2\vec{v} + \vec{w}, 2\vec{u} + \vec{v} + 3\vec{w}, \vec{u} + 8\vec{v} + 3\vec{w})$  é LD quaisquer que sejam os vetores  $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ .

**Questão 6.** Determine  $m$  de modo que os vetores  $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$  sejam LD, onde  $\vec{u} = (1, m+1, m+2)$ ,  $\vec{v} = (1, 0, m)$  e  $\vec{w} = (0, 2, 3)$ .

**Questão 7.** Considere  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  dois vetores não paralelos. Determine  $\alpha$  e  $\beta$  nos casos seguintes, sabendo que:

- a)  $(2\alpha - 2\beta)\vec{u} + (\alpha + \beta - 2)\vec{v} = \vec{0}$ .
- b)  $(\alpha + \beta - 2)\vec{u} + (\alpha + \beta - 1)\vec{v} = \vec{0}$ .

**Questão 8.** Sejam  $\vec{u}, \vec{v}$  e  $\vec{w}$  três vetores de  $\mathbb{V}^3$ . Prove que

- a) Se  $\{\vec{u}, \vec{v}\}$  são LD então  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$  são LD.
- b) Se  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$  são LI então  $\{\vec{u}, \vec{v}\}$  são LI.

**Questão 9.** Sendo  $\mathcal{E}$  uma base, verifique se  $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3$  formam uma base, nos casos:

- a)  $\vec{f}_1 = (1, 1, 1)_\mathcal{E}, \vec{f}_2 = (2, 2, 1)_\mathcal{E}$  e  $\vec{f}_3 = (1, 1, 2)_\mathcal{E}$
- b)  $\vec{f}_1 = (1, 2, 3)_\mathcal{E}, \vec{f}_2 = (4, 5, 6)_\mathcal{E}$  e  $\vec{f}_3 = (7, 8, 9)_\mathcal{E}$
- c)  $\vec{f}_1 = (1, 2, 1)_\mathcal{E}, \vec{f}_2 = (-1, -1, 1)_\mathcal{E}$  e  $\vec{f}_3 = (-2, -1, 0)_\mathcal{E}$

**Questão 10.** Para quais valores de  $a$  os vetores  $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3$  formam uma base?

- a)  $\vec{f}_1 = (a, 1, a)_\mathcal{E}, \vec{f}_2 = (1, a, 1)_\mathcal{E}$  e  $\vec{f}_3 = (0, 0, 1)_\mathcal{E}$
- b)  $\vec{f}_1 = (a, a, 1)_\mathcal{E}, \vec{f}_2 = (3, 1, -1)_\mathcal{E}$  e  $\vec{f}_3 = (2a - 3, 2a - 1, 3)_\mathcal{E}$
- c)  $\vec{f}_1 = (2a, 1, 1)_\mathcal{E}, \vec{f}_2 = (0, a, 2)_\mathcal{E}$  e  $\vec{f}_3 = (a, a, 1)_\mathcal{E}$

**Questão 11.** Para quais valores da constante  $\lambda$  os vetores  $\vec{v}_1 = (\lambda, \lambda, 2)_\mathcal{E}, \vec{v}_2 = (\lambda, -1, -\lambda)_\mathcal{E}$  e  $\vec{v}_3 = (2\lambda, 1, -\lambda)_\mathcal{E}$  são linearmente dependentes?

**Questão 12.** Considere fixada uma base de vetores  $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ . Sejam  $\vec{f}_1 = (1, 1, 1)_{\mathcal{B}}$ ,  $\vec{f}_2 = (1, 0, 1)_{\mathcal{B}}$  e  $\vec{f}_3 = (0, 1, 1)_{\mathcal{B}}$ .

- a) Mostre que  $\mathcal{C} = (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3)$  é uma base de  $\mathbb{V}^3$ .
- b) Encontre as coordenadas do vetor  $\vec{u} = (1, 2, 3)_{\mathcal{C}}$  na base  $\mathcal{B}$ .
- c) Encontre as coordenadas do vetor  $\vec{v} = (1, 2, 3)_{\mathcal{B}}$  na base  $\mathcal{C}$

**Questão 13.** Considere a base  $B = (\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3)$  formada pelos vetores  $\vec{v}_1 = (1, -1, 1)_{\mathcal{E}}$ ,  $\vec{v}_2 = (-2, -1, 0)_{\mathcal{E}}$  e  $\vec{v}_3 = (0, -1, 1)_{\mathcal{E}}$ , onde  $\mathcal{E}$  denota a base canônica. Calcule as componentes  $(a, b, c)_B$  na base  $B$  do vetor  $\vec{v} = (2, -1, 1)_{\mathcal{E}}$ .

**Questão 14.** Dê a matriz mudança de base  $\mathcal{E} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  para a base  $\mathcal{F} = (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3)$  nos casos abaixo:

- a)  $\begin{aligned}\vec{f}_1 &= -3\vec{e}_1 + \vec{e}_2 + \vec{e}_3 \\ \vec{f}_2 &= \vec{e}_1 - 2\vec{e}_2 + \vec{e}_3 \\ \vec{f}_3 &= \vec{e}_1 + 2\vec{e}_2\end{aligned}$
- b)  $\begin{aligned}\vec{f}_1 &= \vec{e}_1 - \vec{e}_3 \\ \vec{f}_2 &= 3\vec{e}_1 \\ \vec{f}_3 &= 4\vec{e}_1 - 3\vec{e}_2\end{aligned}$