

→ Um conjunto V será um **EV** se, e somente se:

* 1º requisito - operações fundamentais. ✓

* 2º requisito - 8 axiomas → operações. ✓

• Algebricamente, os elementos se comportam como vetores do $\mathbb{R}^2$ e do $\mathbb{R}^3$

→ Um subconjunto não-vazio S , $S \subset V$, será um **SEV** se, e somente se:

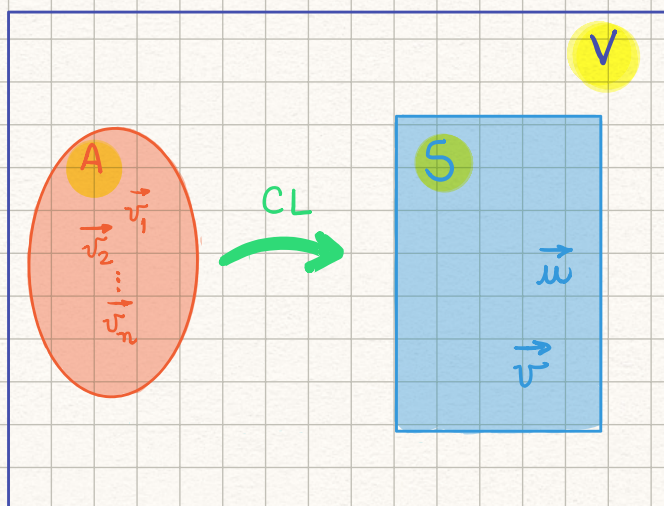
* 1º requisito $\left\{ \begin{array}{l} \forall \vec{u}, \vec{v} \in S, \quad \underline{\vec{u} + \vec{v} \in S} \\ \forall \alpha \in \mathbb{R}, \quad \underline{\alpha \vec{u} \in S} \end{array} \right.$

→ Qualquer vetor $\vec{v} \in V$ da forma:

$$\vec{v} = a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + a_n \vec{v}_n, \quad a_i \in \mathbb{R}$$

é chamado **CL** dos vetores $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n$. $\in V$

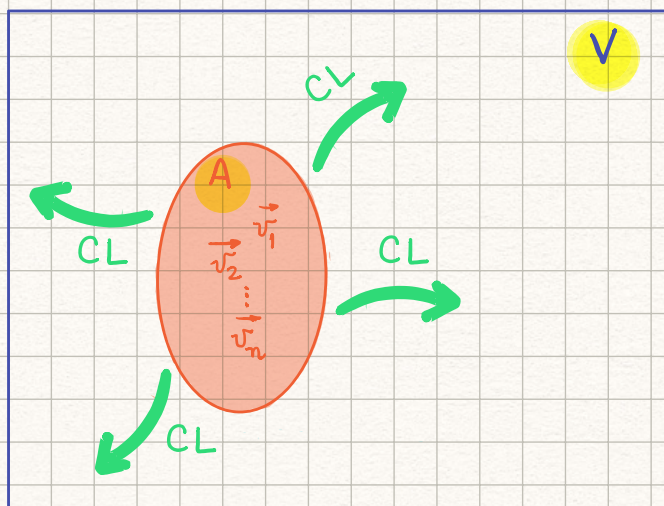
→ A característica de um **SEV Gerado** é ser CL de um n. finito de vetores de um conhecido conjunto A :



$$S = [\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n]$$

ou

$$S = G(A)$$



→ Nesse caso,
 $V = G(A)$ é dito
EV Finitamente Gerado.

A... é finito

Slide 25 - Exemplos

i) $\vec{v}_1 = (2, -1, 3)$; $\vec{v}_2 = (-1, 0, -2)$; $\vec{v}_3 = (2, -3, 1)$, $V = \mathbb{R}^3$

LD ou LI? $a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + a_3 \vec{v}_3 = \vec{0}$, $\vec{0} = (0, 0, 0)$

$$a_1 (2, -1, 3) + a_2 (-1, 0, -2) + a_3 (2, -3, 1) = (0, 0, 0)$$

$$(2a_1 - a_2 + 2a_3, -a_1 - 3a_3, 3a_1 - 2a_2 + a_3) = (0, 0, 0)$$

a_1, a_2 e a_3 são solução do sistema linear:

$$\begin{cases} 2a_1 - a_2 + 2a_3 = 0 & \text{(I)} \\ -a_1 - 3a_3 = 0 & \text{(II)} \\ 3a_1 - 2a_2 + a_3 = 0 & \text{(III)} \end{cases}$$

(II): $a_1 = -3a_3$

$a_1 \rightarrow$ (I): $a_2 = -4a_3$

$a_1, a_2 \rightarrow$ (III): $-9a_3 + 8a_3 + a_3 = 0 \xrightarrow{0=0} 0a_3 = 0 \rightarrow a_3 \in \mathbb{R}$

SPDet ou SPInd

$$\begin{vmatrix} 2 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & -3 \\ 3 & -2 & 1 \end{vmatrix} \begin{cases} = 0 \\ \neq 0 \end{cases}$$

$\uparrow$ LD
 $\uparrow$ SPI
 $\uparrow$ LD
 $\downarrow$ SPD
 $\downarrow$ LI

$\therefore \exists a_3 \neq 0 \neq 0$ é LD

Obs:

Se $a_3 = -1$ $\begin{cases} a_1 = 3 \\ a_2 = 4 \end{cases}$ e $3\vec{v}_1 + 4\vec{v}_2 - \vec{v}_3 = \vec{0}$.

ii) $\vec{e}_1 = (1, 0, 0)$; $\vec{e}_2 = (0, 1, 0)$; $\vec{e}_3 = (0, 0, 1)$, $V = \mathbb{R}^3$

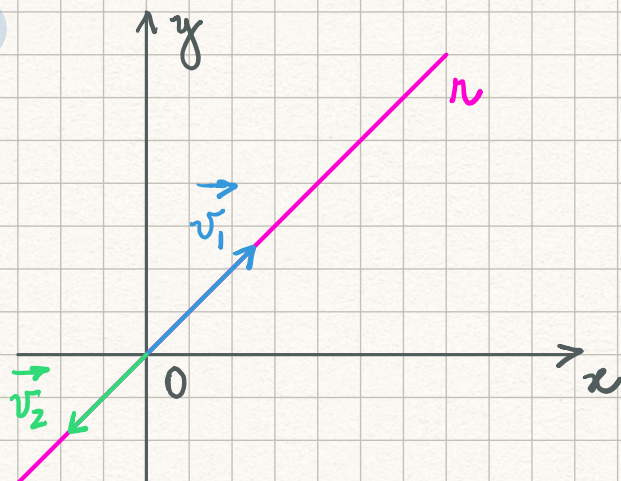
LD ou LI? $a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3 = \vec{0}$, $\vec{0} = (0, 0, 0)$

$$a_1 (1, 0, 0) + a_2 (0, 1, 0) + a_3 (0, 0, 1) = (0, 0, 0)$$

$$(a_1, a_2, a_3) = (0, 0, 0)$$

$\therefore a_1 = a_2 = a_3 = 0$ e o conjunto é **LI**

iii)

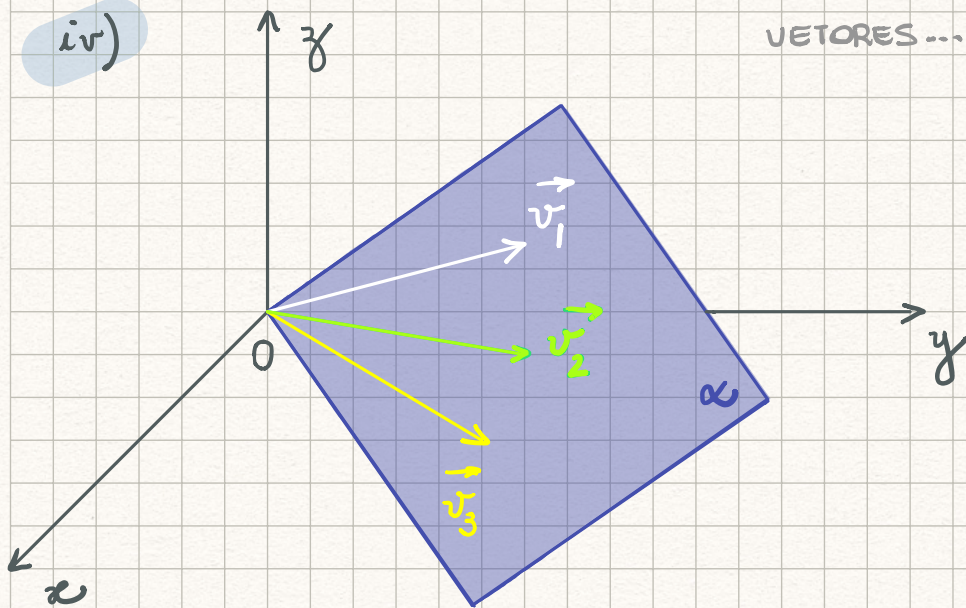


VECTORES... medidos a partir da origem

$$\vec{v}_1 \parallel \vec{v}_2 \therefore \underbrace{\vec{v}_1 = \alpha \vec{v}_2}_{\text{CL}}, \alpha \in \mathbb{R}$$

CL $\therefore$ são **LD**

iv)



VECTORES... medidos a partir da origem

Se $\vec{v}_1$, $\vec{v}_2$ e $\vec{v}_3$ são coplanares, então, um dos vetores pode ser escrito em termos dos outros, isto é, um dos vetores será **CL** dos outros $\therefore$ vetores são **LD**

v) OBS: 2 vetores $\rightarrow$ CL $\rightarrow \vec{v}_1 = k \vec{v}_2, k \in \mathbb{R}$

* Se $\exists k \in \mathbb{R} \rightarrow \exists$ CL $\rightarrow$ LD

* Se $\nexists k \in \mathbb{R} \rightarrow \nexists$ CL $\rightarrow$ LI

a) $\left. \begin{matrix} f_1 = x \\ f_2 = \sin x \end{matrix} \right\} \text{LD ou LI?}$ $f_1 = \alpha f_2, \alpha \in \mathbb{R}$

$x = \alpha \sin x \rightarrow \nexists \alpha \therefore$ LI

b) $\left. \begin{matrix} g_1 = \sin 2x \\ g_2 = 2 \sin x \cos x \end{matrix} \right\} \text{LD ou LI?}$ $g_1 = \alpha g_2, \alpha \in \mathbb{R}$

$(\sin 2x = 2 \sin x \cos x)$

$\sin 2x = \alpha (2 \sin x \cos x)$

$\rightarrow \exists \alpha = 1 \therefore$ LD

Slide 27 - Propriedades

I) Se $\vec{v} \neq \vec{0}$, então $a \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow a = 0$ e o c.j. A é LI.

II) Se $\vec{0} \in A$, então $A = \{ \vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{0}, \dots, \vec{v}_n \}$

Assim:

$$a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + \underbrace{\alpha \vec{0}} + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0}$$

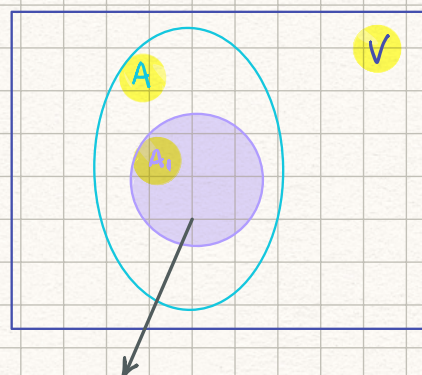
$$\alpha \vec{0} = \vec{0} \quad \forall \alpha \in \mathbb{R} \quad (\exists \alpha \neq 0)$$

E o c.j. A é LD.

III) Sejam $\left\{ \begin{matrix} A = \{ \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n, \dots, \vec{v}_n \} \\ A_1 = \{ \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n \}, A_1 \subset A \end{matrix} \right.$

Como A_1 é LD, $\exists a_i \neq 0$ tal que:

$$a_1 \vec{v}_1 + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0}$$



Se A_1 é LD $\rightarrow$ A é LD
(exceção que define a regra)

Analisando se A é L.D.:

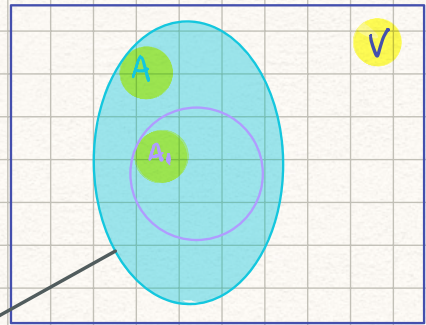
$$A_1 \quad a_1 \vec{v}_1 + \dots + a_n \vec{v}_n + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0}$$

☞ $\exists a_i \neq 0$ na parcela $a_1 \vec{v}_1 + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0}$, referente a A_1 .

Como $\exists a_i \neq 0$ em A , o c.j. A é L.D.

IV) Consequência de III:

Se A_1 fosse L.D., o conj. A também seria L.D.; do contrário, a Prop. III seria contraditória.



Se A é L.I. $\rightarrow A_1$ é L.I.

V) Se B é L.D., $\exists a_i, \alpha \in \mathbb{R}$, não todos nulos, tais que:

$$a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + a_n \vec{v}_n + \alpha \vec{w} = \vec{0} \quad (1)$$

* Se $\alpha = 0$, então $\alpha \vec{w} = \vec{0}$ e pode-se reescrever (1) como:

$$a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0} \quad (2)$$

Se $\exists a_i \neq 0$ em (2), A seria L.D., fato que contradiziria a hipótese de que A é L.I.

* Então $\alpha \neq 0$ e (1) pode ser reescrita da seguinte forma:

$$\vec{w} = \underbrace{\left(-\frac{a_1}{\alpha}\right)}_{\alpha_1} \vec{v}_1 + \underbrace{\left(-\frac{a_2}{\alpha}\right)}_{\alpha_2} \vec{v}_2 + \dots + \underbrace{\left(-\frac{a_n}{\alpha}\right)}_{\alpha_n} \vec{v}_n \quad (3)$$

Ou seja, $\vec{w}$ é CL dos vetores de A quando o conjunto B é L.D. ($\alpha \neq 0$).

$$1) \quad V = P_2(x), \quad A = \left\{ \overbrace{2+x-x^2}^{p_1}, \overbrace{-4-x+4x^2}^{p_2}, \overbrace{x+2x^2}^{p_3} \right\} \quad \text{LD ou LI?}$$

Para verificar se A é LD ou LI:

a) Resolver a equação: $a_1 p_1 + a_2 p_2 + a_3 p_3 = p(0)$

b) Se $a_1 = a_2 = a_3 = 0 \rightarrow \text{LI}$

Se $\exists a_i \neq 0 \rightarrow \text{LD}$

$$\downarrow$$

$$0 + 0x + 0x^2 = 0$$

a) $a_1(2+x-x^2) + a_2(-4-x+4x^2) + a_3(x+2x^2) = 0$

$$(2a_1 - 4a_2) + (a_1 - a_2 + a_3)x + (-a_1 + 4a_2 + 2a_3)x^2 = 0$$

De onde se tem o sistema:

$$\begin{cases} 2a_1 - 4a_2 = 0 & \text{(I)} \\ a_1 - a_2 + a_3 = 0 & \text{(II)} \\ -a_1 + 4a_2 + 2a_3 = 0 & \text{(III)} \end{cases}$$

(I): $a_1 = 2a_2$

$a_1 \rightarrow \text{(III)}: a_3 = -a_2$

$a_1, a_3 \rightarrow \text{(II)}: 2a_2 - a_2 - a_2 = 0$

$$0a_2 = 0, \quad a_2 \in \mathbb{R}$$

b) Como $a_2 \in \mathbb{R}$, $\exists a_2 \neq 0 \therefore$ o conjunto A é LD //

2) Para verificar se A é LD ou LI, resolver a equação:

$$\alpha f(t) + \beta g(t) + \delta h(t) = 0$$

$\rightarrow$ função zero

$$\alpha \sin(t) + \beta \cos(t) + \delta t = 0, \quad 0 \leq t \leq 2\pi$$

Atribuindo valores para t :

$$t=0: \alpha \cdot 0 + \beta \cdot 1 + \delta \cdot 0 = 0$$

$$t=\frac{\pi}{2}: \alpha \cdot 1 + \beta \cdot 0 + \delta \cdot \frac{\pi}{2} = 0$$

$$t=\pi: \alpha \cdot 0 + \beta \cdot (-1) + \delta \cdot \pi = 0$$

Encontrar α , β e δ implica resolver o sistema:

$$\begin{cases} \beta = 0 & \text{(I)} \\ 2\alpha + \pi\delta = 0 & \text{(II)} \\ -\beta + \pi\delta = 0 & \text{(III)} \end{cases} \longrightarrow \beta = 0$$

$$\beta \rightarrow \text{(III)}: \delta = 0$$

$$\delta \rightarrow \text{(II)}: \alpha = 0$$

Como $\alpha = \beta = \delta = 0$, o conjunto A é L.I. //

$$3) A = \left\{ \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}}_{M_1}; \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}}_{M_2}; \underbrace{\begin{bmatrix} 2 & -1 \\ k & 0 \end{bmatrix}}_{M_3} \right\}; k \text{ para } A \text{ ser L.D?}$$

A será L.D se $\exists a_i \neq 0$ como solução da equação:

$$a_1 M_1 + a_2 M_2 + a_3 M_3 = 0 \longrightarrow \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$a_1 \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} + a_2 \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + a_3 \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ k & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} a_1 & 0 \\ a_1 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} a_2 & a_2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2a_3 & -a_3 \\ ka_3 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} a_1 + a_2 + 2a_3 & a_2 - a_3 \\ a_1 + ka_3 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

De onde se tem o sistema:

$$\begin{cases} a_1 + a_2 + 2a_3 = 0 & (\text{I}) \\ a_2 - a_3 = 0 & (\text{II}) \longrightarrow a_2 = a_3 \\ a_1 + \kappa a_3 = 0 & (\text{III}) \longrightarrow a_1 = -\kappa a_3 \end{cases}$$

$$a_1, a_2 \rightarrow (\text{I}) : -\kappa a_3 + a_3 + 2a_3 = 0$$

$$(-\kappa + 3)a_3 = 0 \longrightarrow 0a_3 = 0, \exists a_3 \neq 0 \quad a_3 \in \mathbb{R}$$

$$-\kappa + 3 = 0 \quad \therefore \kappa = 3$$

Se $\kappa = 3$, então $\exists a_3 \neq 0$ e A não é LD //