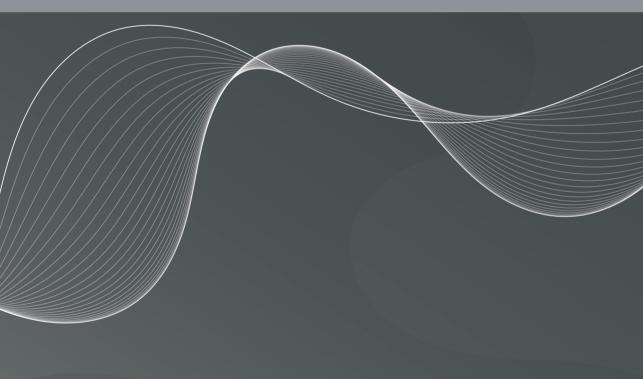


Ana C. Meira Castro | Ana Júlia Viamonte | António Varejão Sousa



AUTORES

Ana C. Meira Castro Ana Júlia Viamonte António Varejão Sousa

TÍTULO

Álgebra Matricial – Exercícios Propostos e Resolvidos

EDIÇÃO

Ouantica Editora – Conteúdos Especializados, Lda. Praça da Corujeira n.º 38 · 4300-144 PORTO Tel. 220 939 053 · E-mail: geral@quanticaeditora.pt · www.quanticaeditora.pt

CHANCELA

Engebook - Conteúdos de Engenharia

DISTRIBUIÇÃO

Booki – Conteúdos Especializados Tel. 220 104 872 · Fax 220 104 871 · E-mail: info@booki.pt · www.booki.pt

DESIGN DE CAPA

Delineatura – Design de Comunicação · www.delineatura.pt

IMPRESSÃO Outubro, 2021

DEPÓSITO LEGAL 489603/21



A cópia ilegal viola os direitos dos autores.

Os prejudicados somos todos nós.

Copyright © 2021 | Todos os direitos reservados a Quântica Editora – Conteúdos Especializados, Lda.

A reprodução desta obra, no todo ou em parte, por fotocópia ou qualquer outro meio, seja eletrónico, mecânico ou outros, sem prévia autorização escrita do Editor e do Autor, e ilícita e passível de procedimento judicial contra o infrator.

Este livro encontra-se em conformidade com o novo Acordo Ortográfico de 1990, respeitando as suas indicações genéricas e assumindo algumas opções específicas.

CDU

512 Álgebra

ISBN

Papel: 9789899017771 E-book: 9789899017788

Catalogação da publicação Família: Bases de Engenharia Subfamília: Matemática



Este livro protege o ambiente

Na produção deste livro foi utilizado papel proveniente de florestas de gestão sustentável. A dimensão das folhas foi otimizada para evitar desperdícios de corte. Na impressão foram utilizadas tintas de baixo teor de solvente. ÍNDICE

Índice

Prefácio			vii
1.	Estruturas Algébricas		9
	1.1.	Exercícios relativos a estruturas algébricas	11
	1.2.	Exercícios que envolvem cálculos com números complexos	17
2.	Matrizes e Determinantes		23
	2.1.	Exercícios relativos a operações com matrizes	25
	2.2.	Exercícios relativos a operações sobre matrizes	38
	2.3.	Exercícios relativos a determinantes de uma matriz quadrada	52
		Exercícios que envolvem o cálculo da matriz inversa	
3.	Sistemas de Equações Lineares		117
	3.1.	Resolução de sistemas de equações lineares	119
	3.2.	Discussão de sistemas de equações lineares	138
4.	Espaços Vetoriais e Transformações Lineares		157
	4.1.	Exercícios relativos a espaços vetoriais	159
		Exercícios relativos a transformações lineares	

1

Estruturas Algébricas

1.1. Exercícios relativos a estruturas algébricas

- 1. Considere a operação binária \oslash definida em $\mathbb N$ por $a \oslash b = ab + 1$. Verifique se a operação
 - a) é interna
 - b) é associativa
 - c) é comutativa
 - d) tem elemento neutro.

Resolução.

- a) A operação \oslash é interna, porque a adição e produto de naturais é ainda um número natural.
- b) \oslash é associativa se, e só se $\forall a, b, c \in \mathbb{N}$, $(a \oslash b) \oslash c = a \oslash (b \oslash c)$ $(a \oslash b) \oslash c = (ab+1) \oslash c = (ab+1) c+1 = abc+c+1$ $a \oslash (b \oslash c) = a \oslash (bc+1) = a (bc+1) + 1 = abc+a+1$ Como $(a \oslash b) \oslash c \neq (a \oslash b) \oslash c$, tem-se que \oslash não é associativa.
- c) É comutativa se, e só se $\forall a,b \in \mathbb{N},\ a \oslash b = b \oslash a$ Como a multiplicação de números naturais é multiplicativa, tem-se $a \oslash b = ab + 1 = ba + 1 = b \oslash a$

b)
$$z_2 = (1+i)^{16} = (\sqrt{2}e^{\frac{\pi}{4}i})^{16} = 2^8 e^{4\pi i} = 256(\cos(0) + i\sin(0))$$

 $\rho = \sqrt{1+1} = \sqrt{2}$
 $\tan \Theta = \frac{1}{1} = 1 \Rightarrow \Theta = \frac{\pi}{4}$

c)

d)
$$z_4 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}}i\right)^{\frac{2}{3}} = \sqrt[3]{\left(\frac{1}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}}i\right)^2} = \sqrt[3]{\left(e^{\frac{\pi}{4}i}\right)^2} = \sqrt[3]{e^{\frac{\pi}{2}i}} = e^{\frac{\frac{\pi}{2} + 2k\pi}{3}i},$$

$$k = 0, 1, 2$$

$$z_4 = \cos\left(\frac{\pi}{6}\right) + i\sin\left(\frac{\pi}{6}\right); \ z_4 = \cos\left(\frac{5\pi}{6}\right) + i\sin\left(\frac{5\pi}{6}\right);$$

$$z_4 = \cos\left(\frac{3\pi}{2}\right) + i\sin\left(\frac{3\pi}{2}\right).$$

Simplifique os seguintes números complexos

a)
$$z_1 = \left(\frac{25}{(1-4i)(5+3i)}\right)^2$$

a)
$$z_1 = \left(\frac{25}{(1-4i)(5+3i)}\right)^2$$

b) $z_2 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}}i\right)^3 + \left(\frac{1}{\sqrt{2}} - \frac{1}{\sqrt{2}}i\right)^3$
c) $z_3 = \left(1 + \sqrt{3}i\right)^5 + \left(1 - \sqrt{3}i\right)^5$.

c)
$$z_3 = (1 + \sqrt{3}i)^5 + (1 - \sqrt{3}i)^5$$
.

Resolução.

a)
$$z_1 = \left(\frac{25}{(1-4i)(5+3i)}\right)^2 = \left(\frac{25}{(5+12)+(3-20)i}\right)^2 = \left(\frac{25}{17-17i}\right)^2$$

 $= \left(\frac{25}{17}\right)^2 \left(\frac{1}{1-i}\right)^2 = \left(\frac{25}{17}\right)^2 \left(\frac{1+i}{(1-i)(1+i)}\right)^2 = \left(\frac{25}{17}\right)^2 \left(\frac{1+i}{2}\right)^2$
 $= \left(\frac{25}{17}\right)^2 \frac{1+2i-1}{4} = \frac{625}{578}i$

b)

c)
$$z_3 = (1 + \sqrt{3}i)^5 + (1 - \sqrt{3}i)^5$$

 $1 + \sqrt{3}i = 2e^{i\frac{\pi}{3}}$
pois $\rho = \sqrt{1+3} = 2$ e $\tan \Theta = \frac{\sqrt{3}}{1} = \sqrt{3} \Rightarrow \Theta = \frac{\pi}{3}$
Analogamente, $1 + \sqrt{3}i = 2e^{i(-\frac{\pi}{3})}$
Logo,

$$x_4 = \sqrt[3]{8} e^{\frac{\pi + 2 \times 4 \times \pi}{6}i} = e^{\frac{3\pi}{2}i} = -i$$

$$x_5 = \sqrt[3]{8} e^{\frac{\pi + 2 \times 5 \times \pi}{6}i} = e^{\frac{11\pi}{6}i} = \frac{\sqrt{3}}{2} - \frac{1}{2}i$$

$$\left\{\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i, i, -\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i, -\frac{\sqrt{3}}{2} - \frac{1}{2}i, -i, \frac{\sqrt{3}}{2} - \frac{1}{2}i\right\}$$

$$d) \ x^3 + 8 = 0 \Longleftrightarrow x^3 = -8$$

$$z = -8; \rho = 8 \text{ e } \tan \theta = \frac{0}{-8} = 0 \Rightarrow \theta = \pi$$

$$x^3 = 8e^{\pi i} \Longleftrightarrow x = \sqrt[3]{8} e^{\frac{\pi + 2 \times 5 \pi}{3}i}$$

$$k = 0, 1, 2$$

$$x_0 = \sqrt[3]{8} e^{\frac{\pi + 2 \times 0 \times \pi}{3}i} = 2e^{\frac{\pi}{3}i} = 2\left(\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i\right) = 1 + \sqrt{3}i$$

$$x_1 = \sqrt[3]{8} e^{\frac{\pi + 2 \times 1 \times \pi}{3}i} = 2e^{\pi i} = 2(-1 + 0i) = -2$$

$$x_2 = \sqrt[3]{8} e^{\frac{\pi + 2 \times 2 \times \pi}{3}i} = 2e^{\frac{5\pi}{3}i} = 2\left(\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i\right) = 1 - \sqrt{3}i$$

$$\left\{1 + \sqrt{3}i, -2, 1 - \sqrt{3}i\right\}$$

$$e) \ z^2 - (3 - 2i)z + 1 - 3i = 0$$

$$z = \frac{3 - 2i \pm \sqrt{(3 - 2i)^2 - 4 + 12i}}{2} = \frac{3 - 2i \pm \sqrt{9 - 12i - 4 - 4 + 12i}}{2}$$

$$= \frac{3 - 2i \pm 1}{2} \Longleftrightarrow z = 2 - i \lor z = 1 - i$$

$$\left\{1 - i, 2 - i\right\}$$

5. Calcule as quatro raízes de $z^4 + 1 = 0$ e utilize o resultado para deduzir a fatorização $z^4 + 1 = \left(z^2 - \sqrt{2}z + 1\right)\left(z^2 + \sqrt{2}z + 1\right)$.

Resolução.

f)

$$\begin{split} z^4 + 1 &= 0 \\ z^4 &= -1 \\ z &= \sqrt[4]{-1} = \sqrt[4]{e^{\pi i}} = e^{\frac{\pi + 2k\pi}{4}i}, k = 0, 1, 2, 3 \\ z &= e^{\frac{\pi}{4}i}; \ z = e^{\frac{3\pi}{4}i}; \ z = e^{\frac{5\pi}{4}i}; \ z = e^{\frac{7\pi}{4}i} \\ z &= \frac{\sqrt{2}}{2} (\pm 1 \pm i) \end{split}$$

Capítulo

2

Matrizes e Determinantes

2.1. Exercícios relativos a operações com matrizes

Considere a matriz identidade, I, a matriz nula, 0, e as seguintes matrizes $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & -3 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 4 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{C} = \begin{bmatrix} -1 \\ 5 \end{bmatrix}$ $\mathbf{D} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{E} = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & a \end{bmatrix} \qquad \mathbf{F} = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 4 \end{bmatrix}$ $\mathbf{G} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{H} = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -3 & 4 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{J} = \begin{bmatrix} 3 & 4 & 0 \\ -1 & 0 & 5 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix}$ $\mathbf{K} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 6 \\ 5 & 1 & -1 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{L} = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & 7 \\ 4 & 0 & 3 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{M} = \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ -2 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ $\mathbf{N} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 4 \\ -1 & 5 & 6 & 0 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{P} = \begin{bmatrix} 5 & 0 \\ 1 & 1 \\ 0 & 4 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{Q} = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$

3. Sabendo que \mathbf{A}^k é o produto de uma matriz real quadrada \mathbf{A} por si própria k vezes, por exemplo, $\mathbf{A}^2 = \mathbf{A}\mathbf{A}$, deduza

a)
$$\mathbf{A}^n$$
, para $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$

b)
$$\mathbf{A}^n$$
, para $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$

c)
$$\mathbf{A}^n$$
, para $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

d)
$$\mathbf{A}^n$$
, para $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$

e)
$$\mathbf{A}^n$$
, para $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

f)
$$\mathbf{A}^n$$
, para $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \cos(\alpha) & 0 & \sin(\alpha) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\alpha) & 0 & \cos(\alpha) \end{bmatrix}$.

Resolução.

a)
$$\mathbf{A^2} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{A^3} = \mathbf{A^2 A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{A^4} = \mathbf{A^3 A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 1 \end{bmatrix}$$

$$Logo, \mathbf{A^n} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ n & 1 \end{bmatrix}.$$

b)

c)
$$\mathbf{A^2} = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 6 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2^2 & 3 \times 2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{A^3} = \mathbf{A^2 A} = \begin{bmatrix} 4 & 6 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 12 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2^3 & 3 \times 2^2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{A^4} = \mathbf{A^3 A} = \begin{bmatrix} 8 & 12 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 16 & 24 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2^4 & 3 \times 2^3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

2.2. Exercícios relativos a operações sobre matrizes

1. Considere as matrizes do enunciado do exercício 1. de 2.1 e encontre a matriz **X** que satisfaz as seguintes igualdades

a)
$$\mathbf{J}^T \mathbf{K} + \mathbf{X} \mathbf{I} = \mathbf{0}$$

b)
$$(2\mathbf{C}\mathbf{B} - \mathbf{G} + \mathbf{X})^T = \mathbf{I}$$

c)
$$(\mathbf{QP})^T \mathbf{G}^2 = \mathbf{X} - 3\mathbf{I}$$
.

Resolução.

a)
$$\mathbf{J}^{T}\mathbf{K} + \mathbf{X}\mathbf{I} = \mathbf{0}$$

 $\mathbf{X}\mathbf{I} = -\mathbf{J}^{T}\mathbf{K} \Leftrightarrow \mathbf{X} = -\mathbf{J}^{T}\mathbf{K}$
 $\mathbf{X} = -\begin{bmatrix} 3 & 4 & 0 \\ -1 & 0 & 5 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix}^{T} \times \begin{bmatrix} 4 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 6 \\ 5 & 1 & -1 \end{bmatrix}$
 $= -\begin{bmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 4 & 0 & 1 \\ 0 & 5 & 3 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 4 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 6 \\ 5 & 1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -19 & -4 & 1 \\ -21 & -9 & -7 \\ -5 & -18 & -27 \end{bmatrix}$

b)
$$(2\mathbf{CB} - \mathbf{G} + \mathbf{X})^T = \mathbf{I}$$

 $(2\mathbf{CB} - \mathbf{G} + \mathbf{X}) = \mathbf{I}^T \Leftrightarrow X = \mathbf{I} + G - 2CB$
 $\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} - 2 \begin{bmatrix} -1 \\ 5 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 4 \end{bmatrix}$
 $= \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 3 \end{bmatrix} - 2 \begin{bmatrix} -1 & -4 \\ 5 & 20 \end{bmatrix}$
 $= \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 & 8 \\ -10 & -40 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 10 \\ -7 & -37 \end{bmatrix}$
c)

- 2. Indique, justificando, o valor lógico da seguinte afirmação " $(\mathbf{ABC})^T$ representa uma matriz real 3×1 , onde \mathbf{A} é uma matriz real 3×3 , \mathbf{B} é uma matriz real 3×2 e \mathbf{C} uma matriz real 2×1 ".
- 3. Sejam \mathbf{A} e \mathbf{B} duas matrizes quadradas de ordem n simétricas. Prove que $\mathbf{A}\mathbf{B}$ é simétrica se e só se \mathbf{A} e \mathbf{B} são permutáveis (aplique as propriedades da transposição).

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}_{C_2 \leftrightarrow C_3} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \operatorname{car}(\mathbf{A}) = 2$$
 Conclusão:
$$\operatorname{car}(\mathbf{A}) = \begin{cases} 3 & \Leftarrow a \neq -b \land b \neq 1 \\ 2 & \Leftarrow b = 1, \forall a \\ 2 & \Leftarrow a = -b, \forall b \end{cases}$$

$$\mathbf{d}) \ \mathbf{A} = \begin{bmatrix} 4 & 4 & a & 4 \\ 4 & a & 4 & 4 \\ 4 & b & b^2 & 4 \\ 4 & 4 & 4 & a \end{bmatrix}_{L_2 = L_2 - L_1}_{L_3 = L_3 - L_1}$$

$$L_4 = L_4 - L_1$$

$$\sim \begin{bmatrix} 4 & 4 & a & 4 \\ 0 & (a - 4) & (4 - a) & 0 \\ 0 & (b - 4) & (b^2 - a) & 0 \\ 0 & 0 & (4 - a) & (a - 4) \end{bmatrix}_{L_2 \leftrightarrow L_4}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 4 & 4 & a & 4 \\ 0 & 0 & (4 - a) & (a - 4) \\ 0 & (b - 4) & (b^2 - a) & 0 \\ 0 & (a - 4) & (4 - a) & 0 \end{bmatrix}_{C_2 \leftrightarrow C_4}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 4 & 4 & a & 4 \\ 0 & (a - 4) & (4 - a) & 0 \\ 0 & 0 & (b^2 - a) & (b - 4) \\ 0 & 0 & (4 - a) & (a - 4) \end{bmatrix}_{C_3 = C_3 + C_4}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 4 & 4 & a & 4 \\ 0 & (a - 4) & (4 - a) & 0 \\ 0 & 0 & (b^2 - a + b - 4) & (b - 4) \\ 0 & 0 & 0 & (a - 4) \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \operatorname{car}(\mathbf{A}) = 4 \operatorname{sse} (a - 4 \neq 0) \land (b^2 + b - a - 4 \neq 0)$$

$$\operatorname{se} a = 4$$

$$\begin{bmatrix} 4 & 4 & 8 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & (b^2 + b - 8) & (b - 4) \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}_{L_2 \leftrightarrow L_3}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 4 & 4 & 8 & 4 \\ 0 & 0 & (b^2 + b - 8) & (b - 4) \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}_{C_2 \leftrightarrow L_3}$$

2.3. Exercícios relativos a determinantes de uma matriz quadrada

1. Calcule

a)
$$\begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 3 \end{vmatrix}$$

$$\begin{array}{c|cccc}
c) & 2 & -1 & 0 \\
0 & 3 & 1 \\
0 & 0 & -1
\end{array}$$

e)
$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -2 & 1 & 7 \\ 3 & 2 & -4 \end{vmatrix}$$

$$\mathrm{i)} \left| \begin{array}{ccccc} 3 & 2 & -1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 4 & 2 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & 1 & 3 \end{array} \right|$$

$$\mathbf{m}) \begin{vmatrix} i & 1+i \\ 2 & i \end{vmatrix}$$

b)
$$\begin{vmatrix} -2 & -1 \\ -2 & 3 \end{vmatrix}$$

$$f) \left| \begin{array}{cccc} -1 & 2 & 3 & 5 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{array} \right|$$

n)
$$\begin{vmatrix} 1-i & -1 & 2i \\ i-1 & 2+2i & 1+i \\ -2 & -i & 1 \end{vmatrix}$$
.

Resolução.

a)
$$\begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = 1 \times 3 = 3$$

b)

c)
$$\begin{vmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{vmatrix} = 2 \times 3 \times (-1) = -6$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 3x & 2 & 2 \\ 0 & (1-6x) & -3 & -3 \\ 0 & 0 & (x+1) & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 3x & 0 & 2 \\ 0 & (1-6x) & 0 & -3 \\ 0 & 0 & (x-1) & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$(1-6x)(x-1) = 0$$

$$x = \frac{1}{6} \lor x = 1$$
g)
$$\begin{vmatrix} 6 & 6 & 6 & 6 & 6 \\ -1 & (2+x) & 2 & 2 & 2 \\ -1 & -1 & (3+x) & 3 & 3 \\ -1 & -1 & -1 & (4+x) & 4 \\ -1 & -1 & -1 & -1 & (5+x) \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & (2+x) & 2 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -1 & (5+x) \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & (2+x) & 2 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -1 & (5+x) \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & (2+x) & 2 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -1 & (5+x) \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & (2+x) & 3 & 3 & 3 \\ -1 & -1 & -1 & -1 & (5+x) \\ -1 & -1 & -1 & -1 & (5+x) \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & (3+x) & 3 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & (4+x) & 4 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & (5+x) & 5 \\ 0 & 0 & 0 & (6+x) \end{vmatrix} = 0$$

$$6(3+x)(4+x)(5+x)(6+x) = 0$$

13. Sendo n um número natural e a, x_1, x_2, \dots, x_n números reais, utilizando as propriedades dos determinantes, mostre que

 $x = -3 \lor x = -4 \lor x = -5 \lor x = -6$

2.4. Exercícios que envolvem o cálculo da matriz inversa

1. Encontre todos os valores reais de a e b para os quais as seguintes matrizes são invertíveis

a)
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & 3 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

b)
$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} a & 1 & ab \\ 1 & a & b \\ -b & b & ab^2 \end{bmatrix}$$

c)
$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & a \\ -1 & 2 & -a & 2a \\ -1 & 2 & -a & 2 \end{bmatrix}$$

d)
$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ 1 & a & b & ab \\ 1 & 1 & 1 & b \\ 1 & a & 1 & b \end{bmatrix}.$$

Resolução.

a) Para que
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & 3 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$
 admita inversa, $\det(\mathbf{A}) \neq 0$
$$\det(\mathbf{A}) = \begin{vmatrix} a & 3 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} = 3\mathbf{a} - 3$$
 Logo, $a \neq 1$.

b)

c)
$$\det (\mathbf{C}) = \begin{vmatrix} -1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & a \\ -1 & 2 & -a & 2a \\ -1 & 2 & -a & 2 \end{vmatrix}_{L_3 = L_3 - L_1}$$

$$= \begin{vmatrix} -1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & a \\ 0 & 1 & -a & (2a - 2) \\ 0 & 1 & -a & 0 \end{vmatrix}_{L_3 = L_3 - L_2}$$

$$L_4 = L_4 - L_2$$

$$\mathbf{A}^{-1} = \left[\begin{array}{rrr} -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{array} \right]$$

8.

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

- a) $\det(\mathbf{X})$, sendo a matriz $\mathbf{X} = (\mathbf{B}^{-1}\mathbf{A})^T e \det(\mathbf{B}_{3\times 3}) = 6$
- b) det (\mathbf{X}^{-1}) , sendo a matriz $\mathbf{X} = 2\mathbf{A}$
- c) det (X), sendo válida a igualdade matricial $(\mathbf{A}^T)^{-1} = \mathbf{B} \mathbf{X} \mathbf{B}^{-1}$ e det $(\mathbf{B}_{3\times 3}) = 2$
- d) det (X), sendo a matriz $\mathbf{X} = \mathbf{B}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{C}^T$, det ($\mathbf{B}_{3\times3}$) = 3 e \mathbf{C} uma matriz que se obteve da matriz \mathbf{A} por troca da 1^a com a 2^a linha.

Resolução.

a)
$$\det (\mathbf{A}) = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & -2 \\ 0 & 0 & 4 \end{vmatrix} = -12$$

$$\det(\mathbf{X}) = \det(\mathbf{B}^{-1}\mathbf{A})^{T}$$

$$= \det(\mathbf{B}^{-1}\mathbf{A})$$

$$= \det(\mathbf{B}^{-1})\det(\mathbf{A}) = \frac{1}{6} \times (-12) = -2$$

b)
$$\det(\mathbf{X}) = \det(2\mathbf{A}) = 2^3 \det(\mathbf{A}) = 8 \times (-12) = -96$$

 $\det(\mathbf{X}^{-1}) = \frac{1}{\det(\mathbf{X})} = -\frac{1}{96}$

c)
$$\det(\mathbf{B} \mathbf{X} \mathbf{B}^{-1}) = \det((\mathbf{A}^T)^{-1})$$

 $\det(\mathbf{B}) \det(\mathbf{X}) \det(\mathbf{B}^{-1}) = \det((\mathbf{A}^{-1})^{\mathbf{T}})$
 $2\det(\mathbf{X}) \frac{1}{2} = \det(\mathbf{A}^{-1})$
 $\det(\mathbf{X}) = -\frac{1}{12}$

d)
$$\det(\mathbf{X}) = \det(\mathbf{B}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{C}^T)$$

= $\det(\mathbf{B})\det(\mathbf{A}^{-1})\det(\mathbf{C}^T)$
= $\det(\mathbf{B})\det(\mathbf{A}^{-1})\det(\mathbf{C})$

1.

Sistemas de Equações Lineares

3.1. Resolução de sistemas de equações lineares

Considere o sistema de equações lineares
$$\left\{ \begin{array}{l} x+y+4z-t=1\\ x+4y+z+3t=1\\ 5x+5y+2z=2\\ y-z+2t=0\\ 3x+5y+4z=2 \end{array} \right.$$

- a) diga quais as suas equações principais
- b) diga quais as suas incógnitas principais
- c) classifique o sistema e resolva-o.

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & -1 & 1 \\ 1 & 4 & 1 & 3 & 1 \\ 5 & 5 & 2 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 2 & 0 \\ 3 & 5 & 4 & 0 & 2 \end{bmatrix}_{L_2=L_2-L_1} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & -1 & 1 \\ 0 & 3 & -3 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & -18 & 5 & -3 \\ 0 & 1 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & -8 & 3 & -1 \end{bmatrix}_{L_2\leftrightarrow L_4}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 4 & 1 \\ 0 & 3 & -1 & 7 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -6 & 3 & 0 \end{bmatrix}_{L_4 = L_4 - 3L_2} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 4 & 1 \\ 0 & 3 & -1 & 7 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} \operatorname{car}(\mathbf{A}) = \operatorname{car}([\mathbf{A} \mid \mathbf{b}]) = 3 \\ \operatorname{n}^{0} \text{ de incógnitas} = 4 \\ \operatorname{grau de indeterminação} = 1 \\ \begin{cases} x + 2y + 2z + 4t = 1 \\ 3y - z + 7t = 0 \\ -2z + t = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 - 2y - 2z - 4t \\ y = \frac{z - 7t}{3} \\ z = \frac{t}{2} \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 - 2y - 2z - 4t \\ y = \frac{13t}{6} \\ - - - \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = (3 - 2t)/3 \\ y = -13t/6 \\ z = t/2 \end{cases}$$

$$\operatorname{Logo}, \left\{ \left(\frac{3 - 2t}{3}, \frac{-13t}{6}, \frac{t}{2}, t \right), t \in \mathbb{R} \right\}.$$

$$\begin{bmatrix} x - 2y - 5z + t = -1 \\ 3x + 5y + 4z = 2 \\ 3x + 3y - t = 1 \\ 3x + 4y + 5z - 2t = 2 \\ 2x + 2y + 2z + t = 1 \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 - 5 & 1 & -1 \\ 0 & 11 & 19 - 3 & 5 \\ 0 & 9 & 15 - 4 & 4 \\ 0 & 10 & 20 - 5 & 5 \\ 2 & 2 & 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 - 5 - 2 & 1 & -1 \\ 0 & 10 & 20 - 5 & 5 \\ 0 & 9 & 15 - 4 & 4 \\ 0 & 10 & 20 - 5 & 5 \\ 0 & 9 & 15 - 4 & 4 \\ 0 & 10 & 20 - 5 & 5 \\ 0 & -3 & 19 & 11 \\ 0 & -4 & 15 & 9 & 4 \\ 0 & -1 & 4 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 4 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 4 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 12 & 6 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 - 5 - 2 & -1 \\ 0 & -1 & 4 & 2 & 1 \\ 0 & -3 & 19 & 11 & 5 \\ 0 & -1 & 12 & 6 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 - 5 - 2 & -1 \\ 0 & -3 & 19 & 11 & 5 \\ 0 & -1 & 12 & 6 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} L_{12} - L_{$$

 $^{^3}$ SPnxI - Sistema possível e indeterminado com grau n de indeterminação.

$$\begin{array}{l} \text{u)} \left\{ \begin{array}{l} -x+y-z-t=0 \\ z+t=1 \\ -x+y=1 \end{array} \right. \\ \left[\begin{array}{l} -1 & 1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]_{L_3=L_3-L_1} \\ \sim \left[\begin{array}{l} -1 & 1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]_{L_3=L_3-L_2} \\ \sim \left[\begin{array}{l} -1 & -1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]_{L_3=L_3-L_2} \\ \sim \left[\begin{array}{l} -1 & -1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]_{L_3=L_3-L_2} \\ \sim \left[\begin{array}{l} -1 & -1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]_{L_3=L_3-L_2} \\ \left[\begin{array}{l} \cos(\mathbf{A}) = \cos([\mathbf{A} \mid \mathbf{b}]) = 2 \\ \sin^0 \det \operatorname{indegenitas} = 4 \\ 2 + t = 1 \end{array} \right]_{L_3=L_3-L_2} \\ \approx \left\{ \begin{array}{l} x=-z+y-t \\ z=1-t \end{array} \right. \\ \left[\begin{array}{l} x=-1+y \\ z=1-t \end{array} \right]_{L_3=L_3+L_2} \\ \left[\begin{array}{l} x=-1+y \\ x=1-t \end{array} \right]_{L_3=L_3+L_2} \\ \left[\begin{array}{l} x=-1+y \\ x=1-t \end{array} \right]_{L_3=L_3+L_3+L_2} \\ \left[\begin{array}{l} x=-1+y \\ x=1-t \end{array} \right]_{L_3=L_3+L_3+L_2} \\ \left[\begin{array}{l} x=-1+y \\ x=1-t \end{array} \right]_{L_3=L_3+L_3+L_2} \\ \left[\begin{array}{l} x=-1+y \\ x=1-t \end{array} \right]_{L_3=L_3+L_3+L_3} \\ \left[\begin{array}{l} x=$$

Considere o sistema de equações lineares $\begin{cases} x + ay = 1 \\ x + 2y + z = 0 \end{cases}$ e indique

- a) para que valores de $a \in \mathbb{R}$, o sistema apresentado é de Cramer
- b) uma sua solução, utilizando a regra de Cramer.

4

Espaços Vetoriais e Transformações Lineares

4.1. Exercícios relativos a espaços vetoriais

1. Averigue se o conjunto dos números complexos, C, algebrizados pelas operações usuais de adição de números complexos e multiplicação de um escalar real por um número complexo, é um espaço vetorial real.

Resolução.

$$\begin{aligned} \text{Seja a correspondência} & \begin{cases} c=a+bi & \Rightarrow \mathbf{v}=(a,b)\,, a,b \in \mathbb{R} \\ c_1=a_1+b_1i & \Rightarrow \mathbf{v}_1=(a_1,b_1)\,, a_1,b_1 \in \mathbb{R} \\ c_2=a_2+b_2i & \Rightarrow \mathbf{v}_2=(a_2,b_2)\,, a_2,b_2 \in \mathbb{R} \\ c_3=a_3+b_3i & \Rightarrow \mathbf{v}_3=(a_3,b_3)\,, a_3,b_3 \in \mathbb{R} \end{cases} \end{aligned}$$

• Verificação da axiomática de existência e unicidade da operação interna adição de números complexos e suas propriedades.

A₁ Determinação

$$\forall \mathbf{c}_1, \mathbf{c}_2 \in \mathbb{C}, (\mathbf{c}_1 + \mathbf{c}_2) \in \mathbb{C}$$

$$(a_1, b_1) + (a_2, b_2) = ((a_1 + a_2), (b_1 + b_2)) \in \mathbb{C}, \text{ pois a soma de números reais é ainda um número real.}$$

A₂ Associatividade

$$\forall \mathbf{c}_1, \mathbf{c}_2, \mathbf{c}_3 \in \mathbb{C}, (\mathbf{c}_1 + \mathbf{c}_2) + \mathbf{c}_3 = \mathbf{c}_1 + (\mathbf{c}_2 + \mathbf{c}_3)$$

$$\{(a_1, b_1) + (a_2, b_2)\} + (a_3, b_3) = (a_1, b_1) + ((a_2, b_2) + (a_3, b_3))$$

$$(a_1 + a_2, b_1 + b_2) + (a_3, b_3) = (a_1, b_1) + (a_2 + a_3, b_2 + b_3)$$

$$\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 = (b_1^2, b_1) + (b_2^2, b_2)$$

= $(b_1^2 + b_2^2, b_1 + b_2) \notin F \ pois \ b_1^2 + b_2^2 \neq (b_1 + b_2)^2$

Logo, o conjunto F não é um subespaço vetorial de \mathbb{R}^2 sobre o corpo \mathbb{R} .

5. Averigue se os seguintes conjuntos, algebrizados pelas operações usuais de adição de vetores e multiplicação de um escalar real por um vetor, são subespaços vetoriais de \mathbb{R}^3

a)
$$A = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : b = 2a \land c = 0 \}$$

b)
$$B = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : b = 0 \lor c = 0 \}$$

c)
$$C = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : c = 2 \}$$

d)
$$D = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : ab = 0 \}$$

e)
$$E = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : a - b \le 0 \}$$

f)
$$F = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : a + b \leq 1 \}$$

g)
$$G = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : a^2 + b^2 = 1 \}$$

h)
$$H = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : a^2 + b^2 \leq 1 \}$$

i)
$$I = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : |a| = |b| \}.$$

Resolução.

- a)
- b)

c)
$$C = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : c = 2 \}$$

Seja $\{ \mathbf{v}_1 = (a_1, b_1, c_1) \in C \Rightarrow \mathbf{v}_1 = (a_1, b_1, 2) \}$
 $\{ \mathbf{v}_2 = (a_2, b_2, c_2) \in C \Rightarrow \mathbf{v}_2 = (a_2, b_2, 2) \}$

Verificação do axioma para a soma de vetores, $\forall \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2 \in C, (\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2) \in C$ $\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 = (a_1, b_1, 2) + (a_2, b_2, 2)$ $= (a_1 + a_2, b_1 + b_2, 4) \notin C$ pois a 3ª coordenada é diferente de 2

O conjunto C não é um subespaço vetorial de \mathbb{R}^3 sobre o corpo $\mathbb{R}.$

d)

e)
$$E = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : a - b \leq 0 \}$$

Seja $\{ \mathbf{v}_1 = (a_1, b_1, c_1) \in E \Rightarrow a_1 \leq b_1 \}$
 $\mathbf{v}_2 = (a_2, b_2, c_2) \in E \Rightarrow a_2 \leq b_2 \}$

Verificação do axioma para a soma de vetores, $\forall \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2 \in E, (\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2) \in E$

Averigue quais os valores de a e b reais que tornam os vetores do

conjunto $A = \left\{ \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3 \in \mathbb{R}^3 : \mathbf{v}_1 = a\left(1,1,-1\right), \mathbf{v}_2 = b\left(1,0,1\right), \ \mathbf{v}_3 = \left(0,2,3\right) \right\}$ geradores do espaço vetorial de \mathbb{R}^3 .

Resolução.

Os 3 vetores geram \mathbb{R}^3 se qualquer vetor de \mathbb{R}^3 for combinação linear dos vetores dados, isto é, se o sistema associado for um sistema possível e determinado.

A combinação linear é dada por $\sum_{i=1}^{3} k_i \mathbf{v}_i = \mathbf{v}$

(construção da matriz)

$$k_1(a, a, -a) + k_2(b, 0, b) + k_3(0, 2, 3) = (x, y, z)$$

$$(ak_1, ak_1, -ak_1) + (bk_2, 0, bk_2) + (0, 2k_3, 3k_3) = (x, y, z)$$

$$(ak_1 + bk_2, ak_1 + 2k_3, -ak_1 + bk_2 + 3k_3) = (x, y, z)$$

$$\begin{cases} ak_1 + bk_2 = x \\ ak_1 + 2k_3 = y \\ -ak_1 + bk_2 + 3k_3 = z \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} a & b & 0 & | & x \\ a & 0 & 2 & | & y \\ -a & b & 3 & | & z \end{bmatrix}_{L_2=L_2-L_1} \sim \begin{bmatrix} a & b & 0 & | & x \\ 0 & -b & 2 & | & y-x \\ 0 & 2b & 3 & | & z+x \end{bmatrix}_{L_3=L_3+2L_2}$$

$$\sim \left[\begin{array}{ccc|c} a & b & 0 & x \\ 0 & -b & 2 & y-x \\ 0 & 0 & 7 & z+2y-x \end{array} \right]$$

Como
$$SPD \Rightarrow \mathbf{n} = \operatorname{car}(\mathbf{A}) = \operatorname{car}([\mathbf{A} \,|\, \mathbf{b}\,]) = 3 \Longleftrightarrow a \neq 0 \land b \neq 0$$

Logo, para que os vetores de A sejam geradores do espaço vetorial de \mathbb{R}^3 , $a \neq 0 \land b \neq 0$.

Considere o espaço vetorial real \mathbb{R}^3 e escreva o vetor $\mathbf{v}_3=(2,6,0)$ como 10. combinação linear dos vetores $\mathbf{v}_1 = (1, 1, -1)$ e $\mathbf{v}_2 = (0, 2, 1)$.

Resolução.

A combinação linear é dada por $\sum_{i=1}^{2} k_i \mathbf{v}_i = \mathbf{v}_3$, isto é,

$$k_1(1,1,-1) + k_2(0,2,1) = (2,6,0)$$

mente dependentes. Logo, \mathbf{v}_4 pode ser qualquer vetor de \mathbb{R}^3 . Por exemplo $v_4=(1,7,5)$.

d) A combinação linear é dada por $\sum_{i=1}^{3} k_i \mathbf{v}_i = \mathbf{v}$, isto é,

$$k_1(1,1,3) + k_2(0,3,1) = (a,b,c)$$

A construção da matriz, tal como apresentado no exercício 9, resulta em

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & a \\ 1 & 3 & b \\ 3 & 1 & c \end{bmatrix}_{L_2=L_2-L_1} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 3 & b-a \\ 0 & 1 & c-3a \end{bmatrix}_{L_3\leftrightarrow L_2}$$

$$\left[\begin{array}{c|cc|c} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & c - 3a \\ 0 & 3 & b - a \end{array}\right]_{L_3 = L_3 - 3L_2} \sim \left[\begin{array}{c|cc|c} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & c - 3a \\ 0 & 0 & b + 8a - 3c \end{array}\right]$$

$$\Rightarrow \operatorname{car}(\mathbf{A}) = \operatorname{car}([\mathbf{A} \mid \mathbf{b}]) = 2 \Leftarrow b + 8a - 3c = 0$$

Logo, o subespaço gerado por \mathbf{v}_1 e \mathbf{v}_2 é o conjunto $S = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : b + 8a - 3c = 0 \}.$

23. Averigue a dependência/independência linear dos seguintes conjuntos

- a) $A = \{(1, 2), (3, 4)\}$
- b) $B = \{(1,2,3), (4,5,6), (7,8,9)\}$
- c) $C = \{(1,0,-1), (2,-2,2), (3,0,1)\}$
- d) $D = \{(0, 0, 0, 0)\}$
- e) $E = \{(1,0,0,0), (2,1,0,0), (3,2,1,0), (4,3,2,1)\}$
- f) O conjunto formado pelos vetores $\mathbf{v}_1=(a,1,1),\,\mathbf{v}_2=(1,a,1)$ e $\mathbf{v}_3=(1,1,a)$
- g) $G = \{-3x^2, 2x^2 + x + 1, x + 4\}$, do espaço dos polinómios de grau não superior a dois
- h) O conjunto formado pelos vetores \mathbf{v}_1 , \mathbf{v}_2 e \mathbf{v}_3 do espaço vetorial real \mathbb{R}^2 , tais que $\mathbf{v}_1 = (\cos(t), \sin(t))$, $\mathbf{v}_2 = (\cos(2t), \sin(2t))$ e $\mathbf{v}_3 = (\cos(3t), \sin(3t))$.

Resolução.

- a)
- b)

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & | & a \\ 0 & 0 & | & b \\ 0 & 0 & | & c \\ 2 & 4 & | & d \\ -2 & 2 & | & e \\ 3 & 3 & | & f \end{bmatrix}_{L_{5}=L_{5}+2L_{3}}^{L_{4}=L_{4}-2L_{1}} \begin{bmatrix} 1 & -1 & | & a \\ 0 & 0 & | & b \\ 0 & 0 & | & c \\ 0 & 6 & | & d-2a \\ 0 & 0 & | & e+2a \\ 0 & 6 & | & f-3a \end{bmatrix}_{L_{6}=L_{6}-L_{4}}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & | & a \\ 0 & 0 & | & b \\ 0 & 0 & | & b \\ 0 & 0 & | & c \\ 0 & 6 & | & d-2a \\ 0 & 0 & | & e+2a \\ 0 & 0 & | & f-a-d \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \operatorname{car}(\mathbf{A}) = \operatorname{car}([\mathbf{A} \mid \mathbf{b}]) = 2 \Leftrightarrow b = 0 \land c = 0 \land \underbrace{e+2a=0}_{e=-2a} \land \underbrace{f-a-d=0}_{d=f-a}$$

Logo, o subespaço gerado por estas 2 matrizes é o conjunto

$$\left\{ \begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & f - a \\ -2a & f \end{bmatrix} \in \mathbf{M}_{3 \times 2} \right\}.$$

- Considere os vetores $\mathbf{v}_1=(2,2,4),\,\mathbf{v}_2=(1,2,2)$ e $\mathbf{v}_3=(5,-1,0),$ do espaço vetorial real \mathbb{R}^3
 - a) verifique se \mathbf{v}_1 , \mathbf{v}_2 e \mathbf{v}_3 formam uma base de \mathbb{R}^3
 - b) diga qual o espaço vetorial gerado por $\{\mathbf v_1, \mathbf v_2\}$
 - c) diga qual a dimensão desse subespaço
 - d) indique uma sua base desse subespaço
 - e) indique as componentes do vetor $\mathbf{v} = (1, 2, 2)$ e na base que definiu na alínea anterior.
- Considere os vetores do espaço vetorial real \mathbb{R}^3 , $\mathbf{v}_1=(1,0,-1)$, $\mathbf{v}_2=(0,1,-1)$, $\mathbf{v}_3=(-2,3,-1)$ e $\mathbf{v}_4=(0,-1,1)$
 - a) identifique o subespaço vetorial de \mathbb{R}^3 gerado por estes 4 vetores
 - b) diga qual a dimensão desse subespaço
 - c) indique uma sua base desse subespaço

4.2. Exercícios relativos a transformações lineares

1. Verifique se as seguintes transformações são, ou não, lineares

a)
$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$
 definida por $T(x,y) = (2x - y, -y)$

b)
$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$
 definida por $T(x,y) = (xy, 2x + y)$

c)
$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$
 definida por $T(x,y) = (x+1,2y-1)$

d)
$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$
 definida por $T(x, y) = (y, x^2)$

e)
$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$
 definida por $T(x,y) = (e^x, e^y)$

f)
$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$

 $T(x,y) = (x\cos(\theta) - y\sin(\theta), x\sin(\theta) + y\cos(\theta))$

g)
$$T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$$
 definida por $T(x, y, z) = (x + 2y, 3x, 2x - y + 4z)$

h)
$$T: \mathbb{R}^{2\times 1} \to \mathbb{R}^2$$
 definida por $T\left[egin{array}{c} x \\ y \end{array} \right] = (x,2y-3)$

i)
$$T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2$$
 definida por $T(x,y,z) = (x+y,2x-y+z)$

j)
$$T:\mathbb{R}^{4}\rightarrow\mathbb{R}^{3}$$
 definida por $T\left(x,y,z,t\right) =\left(x-y,-3y,0\right)$

k)
$$T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$$
 definida por $T(x, y, z) = xy$

l)
$$T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$$
 definida por
$$\begin{cases} T(1,2,3) = (1,0,1) \\ T(1,0,7) = (3,0,1) \\ T(0,0,0) = (2,2,4) \end{cases}$$

m) $T: \mathbb{R}^4 \to \mathbb{R}^4$ definida por T(x, y, z, t) = (1, -1, 2, 3).

Resolução.

- a)
- b)

c)
$$T(x,y) = (x+1,2y-1)$$
; sejam

$$\begin{cases} \mathbf{u}_{1} \in \mathbb{R}^{2} \Rightarrow \mathbf{u}_{1} = (x_{1}, y_{1}) & ; \quad T(\mathbf{u}_{1}) = (x_{1} + 1, 2y_{1} - 1) \\ \mathbf{u}_{2} \in \mathbb{R}^{2} \Rightarrow \mathbf{u}_{2} = (x_{2}, y_{2}) & ; \quad T(\mathbf{u}_{2}) = (x_{2} + 1, 2y_{2} - 1) \end{cases}$$

Verificação do axioma $\forall \mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2 \in \mathbb{R}^2, T\left(\mathbf{u}_1 + \mathbf{u}_2\right) = T\left(\mathbf{u}_1\right) + T\left(\mathbf{u}_2\right)$

Seja
$$T(x, y, z) = (x + 2y - z, y + z, x + y - 2z) = (a, b, c)$$

$$\begin{cases} x + 2y - z = a \\ y + z = b \\ x + y - 2z = c \end{cases} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & a \\ 0 & 1 & 1 & b \\ 1 & 1 & -2 & c \end{bmatrix}_{L_3 = L_3 - L_1}$$

$$\sim \left[\begin{array}{cc|cc|c} 1 & 2 & -1 & a \\ 0 & 1 & 1 & b \\ 0 & -1 & -1 & c-a \end{array}\right]_{L_0=L_0+L_0} \sim \left[\begin{array}{cc|cc|c} 1 & 2 & -1 & a \\ 0 & 1 & 1 & b \\ 0 & 0 & 0 & c-a+b \end{array}\right]$$

$$\Rightarrow \operatorname{car}(\mathbf{A}) = \operatorname{car}([\mathbf{A} \mid \mathbf{b}]) = 2 \Leftarrow SP, \text{ se } c - a + b = 0$$

Logo, Im
$$(T) = \{(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : c = a - b\}$$
.

• Determinação de N $(T) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : T(x, y, z) = (0, 0, 0)\}$

Seja
$$T(x, y, z) = (x + 2y - z, y + z, x + y - 2z) = (0, 0, 0)$$

$$\begin{cases} x + 2y - z = a \\ y + z = b \\ x + y - 2z = c \end{cases} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -2 & 0 \end{bmatrix}_{\operatorname{Im}(T)} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \operatorname{car}(\mathbf{A}) = \operatorname{car}([\mathbf{A} \mid \mathbf{b}]) = 2 \Leftarrow \operatorname{SP1xI}$$

$$\begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ y + z = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 3z \\ y = -z \\ 0 = 0 \end{cases}$$

Logo, N
$$(T) = \{(3z, -z, z), z \in \mathbb{R}\}$$
.

- g) T(p(x)) = p(x+1), onde p é um polinómio de grau igual ou inferior a 1
 - Determinação da expressão da transformação linear Seja $p(x) = a + bx \quad \forall a, b \in \mathbb{R}$ um polinómio real de grau igual ou

inferior a 1, representado pelo vetor $\mathbf{v} = (a, b)$ T(p(x)) = a+b(x+1) = a+b+bx, como p(x) = a+bx é representado

pelo vetor
$$\mathbf{v} = (a, b)$$
, então

T(a,b) = (a+b,b)

• Determinação de Im (T)Im $(T) = \{(a_1, b_1) \in V : \exists (a, b) \in V : T(a, b) = (a_1, b_1)\}$

$$T(a,b) = (a+b,b) = (a_1,b_1)$$

$$\begin{cases} a+b=a_1 \\ b=b_1 \end{cases} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & a_1 \\ 0 & 1 & b_1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \operatorname{car}(\mathbf{A}) = \operatorname{car}([\mathbf{A} \mid \mathbf{b}]) = 2 \Leftarrow SPD, \forall a_1, b_1$$

Logo,
$$\text{Im}(T) = \{(a_1, b_1) \in V\} = V.$$

$$\begin{cases} y + 4z = 0 \Leftrightarrow y = 0 \\ -3z = 0 \Leftrightarrow z = 0 \\ x = x \end{cases}$$

Logo, N
$$(T) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : y = 0 \land z = 0\} = \{(x, 0, 0) \in \mathbb{R}^3\}$$

e dim $(N(T)) = 1$.

- 15. Em \mathbb{R}^2 considere o ponto P = (5,6) e o vetor $\mathbf{w} = (3,4)$. Determine a imagem do ponto e do vetor relativamente à base canónica e às transformações lineares $T : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ a seguir definidas
 - a) Reflexão em torno do eixo do x
 - b) Reflexão em torno do eixo do y
 - c) Reflexão em torno da reta y = x
 - d) Reflexão em torno da reta y = -x
 - e) Reflexão em torno da origem.
- 16. Em \mathbb{R}^2 considere o triângulo de vértices $P_1 = (-2,0)$, $P_2 = (-3,0)$ e $P_3 = (-2,-2)$. Determine a imagem do triângulo relativamente às transformações lineares $T \colon \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ a seguir definidas
 - a) Reflexão em torno do eixo do x
 - b) Reflexão em torno do eixo do y
 - c) Reflexão em torno da reta y = x
 - d) Reflexão em torno da reta y = -x
 - e) Reflexão em torno da origem.

Resolução.

a) Representado por \mathbf{T}_V^U a matriz de T
 relativamente á base canónica

$$T: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2, T(x,y) = (-x, -y)$$

$$\begin{cases} T(1,0) = (-1,0) \\ T(0,1) = (0,-1) \end{cases} \Rightarrow \mathbf{T}_V^U = \mathbf{A} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$T(\mathbf{P}_U) = \mathbf{T}_V^U \mathbf{w}_U$$

$$\mathbf{P}_1' = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{P}_2' = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{P}_3' = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -2 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

- 17. Em \mathbb{R}^3 considere o vetor $\mathbf{w} = (1, 2, 3)$. Determine a imagem do vetor relativamente às transformações lineares $T \colon \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ a seguir definidas
 - a) Reflexão em torno do eixo dos y
 - b) Reflexão em torno do plano xOy
 - c) Rotação de 45° em torno do eixo dos x
 - d) Rotação de 90° em torno do eixo dos z.

Resolução.

a) Representado por \mathbf{T}_V^U a matriz de T relativamente á base canónica $T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3, T(x,y,z) = (-x,y,-z)$

$$\begin{cases} T(1,0,0) = (-1,0,0) \\ T(0,1,0) = (0,1,0) \\ T(0,0,1) = (0,0,-1) \end{cases} \Rightarrow \mathbf{T}_{V}^{U} = \mathbf{A} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$T(\mathbf{w}_U) = \mathbf{T}_V^U \mathbf{w}_U$$

$$= \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ -3 \end{bmatrix}$$

b) Representado por \mathbf{T}_V^U a matriz de T relativamente á base canónica $T:\mathbb{R}^3\to\mathbb{R}^3, T(x,y,z)=(x,y,-z)$

31. Determine a matriz \mathbf{A} sabendo que $\operatorname{tr}(\mathbf{A}) = 2$, $\det(\mathbf{A}) = 0$, (1,0) e (1,2) são vetores próprios de \mathbf{A} , (1,0) é o vetor próprio associado ao valor próprio de menor valor absoluto e que \mathbf{A} admite dois valores próprios distintos.

Resolução.

Seja
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} \operatorname{tr}(\mathbf{A}) = 2 \\ \det(\mathbf{A}) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = 2 \\ \lambda_1 \lambda_2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 2 - \lambda_2 \\ \lambda_1 = 0 \lor \lambda_2 = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_2 = 2 \\ \lambda_1 = 0 \end{cases} \lor \begin{cases} \lambda_1 = 2 \\ \lambda_2 = 0 \end{cases}$$

• Por definição, se (1,0) é um vetor próprio assiciado a $\lambda=0$, então

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 0 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} a = 0 \\ c = 0 \end{cases}$$

se (1,2) é um vetor próprio assiciado a $\lambda=2$, então

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} a + 2b = 2 \\ c + 2d = 4 \end{cases}$$

Logo,
$$\begin{cases} a = 0 \\ c = 0 \\ a + 2b = 2 \Leftrightarrow b = 1 \\ c + 2d = 4 \Leftrightarrow d = 2 \end{cases}$$

Pelo que,
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$
.

Seja T uma transformação linear, $T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$, cuja matriz relativamente à base canónica de \mathbb{R}^3 é $\begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 4 \\ -1 & -1 & -2 \end{bmatrix}$ e averigue se (1, 1, 1) é um vetor próprio de T.

TAMBÉM DISPONÍVEL DOS MESMOS AUTORES



ÁLGEBRA MATRICIAL - 2.ª EDIÇÃO

CONCEITOS, EXERCÍCIOS E APLICAÇÕES

ANA C. MEIRA CASTRO, ANA JÚLIA VIAMONTE,
ANTÓNIO VARE JÃO SOUSA

engebook

ÁLGEBRA MATRICIAL

Exercícios Propostos e Resolvidos

Ana C. Meira Castro Ana Júlia Viamonte António Varejão Sousa

Sobre a obra

Este livro pretende ser um complemento ao livro Álgebra Matricial – Conceitos, Exercícios e Aplicações. Os autores apresentam, nesta nova obra, uma resolução, tão simples quanto possível, dos exercícios propostos no livro suprarreferido.

No primeiro capítulo são apresentadas as propostas de resolução dos exercícios relativos a estruturas algébricas. No segundo, as relativas ao cálculo matricial, no terceiro, as relativas à resolução e discussão de sistemas de equações lineares com recurso ao cálculo matricial e, por fim, no quarto capítulo, as relativas a espaços vetoriais sobre um corpo e transformações lineares.

Este considerável conjunto de exercícios resolvidos seguramente beneficiará os alunos e todos aqueles que se debruçam sobre esta matéria, em particular quanto ao seu estudo concreto e prático.

Sobre os autores

Os autores são docentes no Departamento de Matemática do Instituto Superior de Engenharia do Porto (ISEP).

Ana C. Meira Castro é doutorada em Ciências de Engenharia e Investigadora no CERENA – Centro de Recursos Naturais e Ambiente, na área de geoambiente e análise de risco.

Ana Júlia Viamonte é doutorada em Ciências, área de Matemática e área específica de Álgebra Linear Numérica, e investigadora no LEMA – Laboratório de Engenharia Matemática do ISEP, na área de didática do ensino da matemática e álgebra linear numérica.

António Varejão Sousa é doutorado em Ciências de Engenharia e investigador no LEMA – Laboratório de Engenharia Matemática do ISEP, na área de processamento e análise de imagem.

