Última actualização: 16/Out/2003

ÁLGEBRA LINEAR A TESTE 1 PARA PRATICAR – OUTUBRO DE 2003

RESOLUÇÃO

(As soluções aqui propostas não são únicas!)

Duração: 50 minutos

Instruções

- Não abra este caderno de teste antes de ser anunciado o início da prova.
- Preencha os seus dados na parte de baixo desta folha.
- Cada um dos quatro problemas vale 5 pontos. A cotação do problema (4) é igualmente repartida pelas suas alíneas.
- Apresente e justifique todos os cálculos.
- Não é permitida a utilização de quaisquer elementos de consulta nem de máquinas calculadoras. É permitida a utilização de papel de rascunho.
- A revisão de provas é na 5ª feira, 30 de Outubro, 17h-18h, na sala de dúvidas.
- Boa sorte!

Para a correcção

pergunta	classificação
(1)	
(2)	
(3)	
(4)(a)	
(4)(b)	
(4)(c)	
(4)(d)	
(4)(e)	
total	

Nº:				
Curs	so:		_	<u>u</u>

(1) Determine a solução geral do sistema

$$\begin{cases} x_1 & -x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_3 - x_4 = 3 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 + 2x_4 = 0 \end{cases}$$

Resolução: Pelo método de eliminação de Gauss, usando notação matricial,

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

$$\longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -2 & 3 \\ 1 & 3 & -3 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 4 & -3 \\ 1 & 0 & -8 & 9 \\ 1 & 3 & -3 \end{bmatrix}$$

Portanto, a solução do sistema é (em notação vectorial)

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} -4 \\ 8 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -3 \\ 9 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix} , \qquad \lambda \in \mathbb{R}$$

ou (em termos de variáveis)

$$\begin{cases} x_1 = -3 - 4x_4 \\ x_2 = 9 + 8x_4 \\ x_3 = -3 - 3x_4 \\ x_4 \in \mathbb{R} \end{cases}$$

(2) Inverta a matriz

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 4 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Resolução: Aplicando o método de eliminação de Gauss:

onde as entradas omitidas são zero. Conclui-se que

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ -3 & -2 & 1 & -4 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

(3) Para que escolhas dos parâmetros a e b é que a seguinte transformação linear é invertível?

$$T: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$
, $T\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x+y+az \\ -x-y+bz \\ -ax-by+z \end{bmatrix}$

Resolução: A transformação T é representada pela matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & a \\ -1 & -1 & b \\ -a & -b & 1 \end{bmatrix}.$$

Pelo método de Gauss,

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & a & 1 & & \\ -1 & -1 & b & & 1 & \\ -a & -b & 1 & & 1 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & a & 1 & \\ & & a+b & 1 & 1 \\ a-b & a^2 & a & 1 \end{bmatrix}$$
$$\longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & a & 1 & \\ & a-b & a^2 & a & 1 \\ & & a+b & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

vê-se que A é invertível se e só se $a+b \neq 0$ e $a-b \neq 0$ (para que haja três pivots). Como T é invertível exactamente quando A é invertível, conclui-se que tem que ser $a \neq \pm b$.

- (4) Indique, justificadamente (com breves argumentos ou contra-exemplos), se cada uma das seguintes afirmações é verdadeira ou falsa. Não é atribuída qualquer cotação ao simples assinalar do correcto valor lógico da afirmação.
 - (a) Um sistema de quatro equações a três incógnitas é sempre impossível.

Verdadeira



Resolução: Por exemplo, o seguinte sistema de quatro equações a três incógnitas é possível.

$$\begin{cases} x + y + z = 0 \\ x + y + z = 0 \\ x + y + z = 0 \\ x + y + z = 0 \end{cases}$$

(b) Se A não é a matriz nula e é da forma $\begin{bmatrix} a & -b \\ b & a \end{bmatrix}$, então A é invertível.

Verdadeira X

Falsa



Resolução: Uma matriz 2×2 da forma $\begin{bmatrix} a & -b \\ b & a \end{bmatrix}$ é invertível se e só se $a^2+b^2\neq 0$, ou seja, se e só se $(a,b)\neq (0,0)$, ou seja, se e só se não é a matriz nula.

,						
ALCERRA	LINEAR A	_ TESTE 1	$D\Lambda R\Lambda$	PRATICAR	OUTUBRO	/2003
ALGEDIA		_ LJ L 1		INALICAN	- 0010010	/ 2003

(c) A matriz $\begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$ repr	resenta uma rotação.	
Verdadeira	Fals	sa X

Resolução: Uma rotação é representada por uma matriz da forma $\begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$, onde cada coluna é um vector de comprimento $\sqrt{\cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha} = 1$. Como $(\frac{1}{2})^2 + (\frac{1}{2})^2 = \frac{1}{2} \neq 1$, a matriz dada não pode representar uma rotação.

(d) O núcleo de uma transformação linear invertível consiste apenas no vector nulo.



Resolução:

6

 $T \text{ \'e invert\'ivel} \implies T \text{ \'e injectiva} \iff \mathcal{N}(T) = \{0\}. \qquad \square$

(e) Há uma matriz invertível 10×10 com 92 entradas iguais a 1.



Resolução: Havendo apenas 8 entradas diferentes de 1, terão que ser pelo menos duas linhas iguais a $\begin{bmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$, logo a forma escalonada terá no máximo 9 líderes, pelo que nunca poderá ser a identidade.