

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

Observações:

- Para a realização do exame de ALGA os alunos podem utilizar:
 - máquina de calcular gráfica;
 - um formulário A4 manuscrito pelo aluno que está a realizar o teste (só frente).
- Não são admitidas fotocópias de formulários ou formulários feitos em PC
- Os alunos devem apresentar todos os cálculos necessários à resolução dos problemas e as justificações necessárias
- No caso de utilizarem as funcionalidades de matrizes da máquina de calcular devem indicar todos os passos que realizaram

Bom trabalho!

Aldina Correia, Eliana Costa e Silva e Teófilo Melo

Questão	1.1	1.2	1.3	2	3.1	3.2	4.1	4.2	4.3	5	6.1	6.2.1	6.2.2	7.1	7.2	7.3	Total
Cotação	1	1,5	1	2	2	2	1	1	2	2	1	0,5	1	0,5	0,5	1	20

1. Em \mathbb{C} , conjunto dos números complexos, considere que o seguinte output do Scilab:

```
-->a=(x-2*i)/5+(y-i)/(2+i)
a =
    0.6 - 0.8i
-->RI=[real(a) imag(a)]
RI =
    0.6 - 0.8
-->[N,D]=rat(RI)
D =
    5.    5.
N =
    3    - 4.
```

1.1. Determine os números reais x e y .

$$\begin{aligned}
 a &= \frac{x-2i}{5} + \frac{y-i}{2+i} \\
 \Leftrightarrow \frac{3}{5} - \frac{4}{5}i &= \frac{x-2i}{5} + \frac{(y-i)(2-i)}{(2+i)(2-i)} \\
 \Leftrightarrow \frac{3}{5} - \frac{4}{5}i &= \frac{x-2i}{5} + \frac{2y-yi-2i+i^2}{5} \\
 \Leftrightarrow \frac{3-4i}{5} &= \frac{(x+2y-1)+(-4-y)i}{5} \\
 \Leftrightarrow 3-4i &= (x+2y-1)+(-4-y)i \\
 \Leftrightarrow \begin{cases} x+2y-1=3 \\ -4-y=-4 \end{cases} \\
 \Leftrightarrow \begin{cases} y=0 \\ x+2 \times 0-1=3 \end{cases} \\
 \Leftrightarrow \begin{cases} x=4 \\ y=0 \end{cases}
 \end{aligned}$$

1.2. Considere $z_1 = \sqrt{3} \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{6}\right)$ e $z_2 = a$. Determine o número complexo $w = \frac{z_1^6}{z_2}$. Apresente o resultado na forma algébrica.

$$z_1^6 = \sqrt{3}^6 \operatorname{cis}\left(6 \times \frac{\pi}{6}\right) = 3^3 \operatorname{cis}(\pi) = 27(\cos(\pi) + \sin(\pi)i) = 27(-1 + 0i) = -27$$

Então

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	
Nº de Aluno:		Nome:	

$$w = \frac{z_1^6}{z_2} = \frac{-27}{\frac{3}{5} - \frac{4}{5}i} = \frac{-27 \left(\frac{3}{5} + \frac{4}{5}i\right)}{\left(\frac{3}{5} - \frac{4}{5}i\right)\left(\frac{3}{5} + \frac{4}{5}i\right)} = \frac{-27 \left(\frac{3}{5} + \frac{4}{5}i\right)}{\left(\frac{3}{5}\right)^2 + \left(\frac{4}{5}\right)^2} = \frac{-27 \left(\frac{3+4i}{5}\right)}{\frac{9}{25} + \frac{16}{25}} = \frac{-\frac{27}{5}(3+4i)}{\frac{25}{25}} = -\frac{81}{5} - \frac{108}{5}i$$

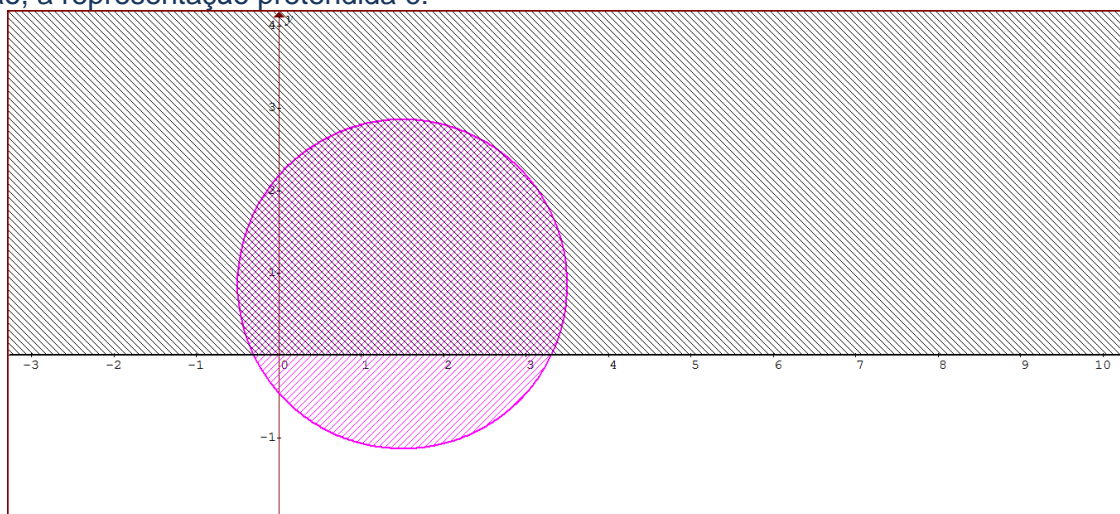
1.3. Represente no plano de Argand a seguinte condição $|z - z_1| \leq 2 \cdot |a| \wedge \text{Im}(z - 2) \geq 0$.

$$z_1 = \sqrt{3} \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{6}\right) = \sqrt{3} \left(\cos\left(\frac{\pi}{6}\right) + i \sin\left(\frac{\pi}{6}\right)\right) = \sqrt{3} \left(\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i\right) = \frac{3}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i$$

$$a = \frac{3}{5} - \frac{4}{5}i \Rightarrow |a| = \sqrt{\left(\frac{3}{5}\right)^2 + \left(-\frac{4}{5}\right)^2} = \sqrt{\frac{9+16}{25}} = \sqrt{1} = 1$$

$|z - z_1| = 2 \cdot |a| \Leftrightarrow \left|z - \left(\frac{3}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i\right)\right| = 2$ representa a circunferência centrada em $C = \left(\frac{3}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2}\right)$ e $\text{Im}(z - 2) = 0$ é a reta vertical de equação $y = 0$.

Então, a representação pretendida é:



2. Dadas as matrizes $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$, $B = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 5 \end{bmatrix}$ e $C = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 8 \end{bmatrix}$, determine a matriz X , tal que

$$AX^T = BC - C^2 \text{ (Sugestão: Comece por mostrar que } X = [A^{-1}(BC - C^2)]^T \text{).}$$

$$AX^T = BC - C^2 \Leftrightarrow \underbrace{A^{-1}A}_{I} X^T = A^{-1}(BC - C^2) \Leftrightarrow X^T = A^{-1}(BC - C^2) \Leftrightarrow (X^T)^T = [A^{-1}(BC - C^2)]^T \\ \Leftrightarrow X = [A^{-1}(BC - C^2)]^T \text{ c. q. m}$$

$$[A|I] = \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{L_1 \rightarrow L_1 + L_2} \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right] \Rightarrow A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$BC = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 5 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \times 1 + 3 \times 0 & 2 \times 0 + 3 \times 8 \\ 1 \times 1 + 5 \times 0 & 1 \times 0 + 5 \times 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 24 \\ 1 & 40 \end{bmatrix}$$

$$C^2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 8 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 64 \end{bmatrix}$$

$$BC - C^2 = \begin{bmatrix} 2 & 24 \\ 1 & 40 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 64 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 24 \\ 1 & -24 \end{bmatrix}$$

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	
Nº de Aluno:		Nome:	

$$A^{-1}(BC - C^2) = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 24 \\ 1 & -24 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & -24 \end{bmatrix}$$

$$X = [A^{-1}(BC - C^2)]^T = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & -24 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & -24 \end{bmatrix}$$

3. Considere o sistema de equações lineares

$$\begin{cases} ax + y + z = 1 \\ x + ay + z = a, \quad a \in \mathbb{R}. \\ x + y + az = a^2 \end{cases}$$

3.1. Considere que A é a matriz do sistema. Determine a de forma a que exista A^{-1} .

Para $\exists A^{-1}$: $|A| \neq 0$.

$$|A| = \begin{vmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{vmatrix} = (a^3 + 1 + 1) - (a + a + a) = a^3 - 3a + 2$$

$$|A| = 0 \Leftrightarrow a^3 - 3a + 2 = 0$$

Regra de Ruffini

$$\begin{array}{r|rrrr} & 1 & 0 & -3 & 2 \\ 1 & & 1 & 1 & -2 \\ \hline & 1 & 1 & -2 & \boxed{0} \\ 1 & & 1 & 2 & \\ \hline & 1 & 2 & \boxed{0} & \end{array}$$

$$\Leftrightarrow a^3 - 3a + 2 = 0 \Leftrightarrow (a - 1)(a - 1)(a - 2) = 0 \Leftrightarrow a = 1 \vee a = -2$$

Assim, $\exists A^{-1}$ se e só se $a \in \mathbb{R} \setminus \{-2, 1\}$.

3.2. Discuta o sistema em função do parâmetro a .

O sistema é de Cramer se:

- $m = n^\circ$ de equações = n° de incógnitas = n . Verifica-se porque $m = 3 = n$.

- $|A| \neq 0$. Vejamos:

Pela alínea anterior $|A| \neq 0$ se e só se $a \in \mathbb{R} \setminus \{-2, 1\}$, então, para estes valores o sistema é de Cramer, pelo que é possível e determinado.

Se $a = -2$ então $A = \begin{bmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{bmatrix}$. Como $|A| = a^3 - 3a + 2 = 0$, o sistema não

é de Cramer, pelo que é um sistema geral.

Pesquisa de Δ_p :

$$|-2| = 2 \neq 0$$

$$\Delta_p = \begin{vmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{vmatrix} = 4 - 1 = 3 \neq 0$$

Equações principais: 1ª e 2ª; Equações secundárias: 3ª

Incógnitas principais: x e y ; Incógnitas secundárias: $z \Rightarrow$ se o sistema for possível é simplesmente indeterminado.

$$\text{Sistema Principal: } \begin{cases} -2x + y = 1 - z \\ x - 2y = -2 - z \\ z \in \mathbb{R} \end{cases}$$

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

Compatibilidade da equação secundária:

$\Delta_{3^a} = \begin{vmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & -2 \\ 1 & 1 & 4 \end{vmatrix} = 9 \neq 0$, logo a 3ª equação é incompatível com o sistema principal pelo que o sistema é impossível.

Se $a = 1$ então $A = \begin{bmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$. Como $|A| = 0$, o sistema não é de Cramer, pelo que é um sistema geral.

Pesquisa de Δ_p :

$|1| = 1 \neq 0$

$\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 - 1 = 0$. Os determinantes de ordem 2 dão todos zero, logo $\Delta_p = |1| = 1$.

Equações principais: 1ª; Equações secundárias: 2ª e 3ª

Incógnitas principais: x ; Incógnitas secundárias: y e $z \Rightarrow$ se o sistema for possível é duplamente indeterminado.

Sistema Principal:

$$\begin{cases} -2x = 1 - z - y \\ y \in \mathbb{R} \\ z \in \mathbb{R} \end{cases}$$

Compatibilidade das equações secundárias:

$\Delta_{2^a} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 0$, logo a 2ª equação é compatível com o sistema principal

$\Delta_{3^a} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 0$, logo a 3ª equação é compatível com o sistema principal

Assim, o sistema é possível e duplamente indeterminado.

Regra de Cramer generalizada:

$$\begin{cases} x = \frac{\Delta_x}{\Delta_p} = \frac{1 - y - z}{1} = 1 - y - z \\ y, z \in \mathbb{R} \end{cases}$$

Solução: $(x, y, z) = (1 - k_1 - k_2, k_1, k_2), k_1, k_2 \in \mathbb{R}$.

Conclusão:

- O sistema é possível e determinado se $a \in \mathbb{R} \setminus \{-2, 1\}$
- O sistema é impossível se $a = -2$
- O sistema é possível e duplamente indeterminado se $a = 1$.

4. Considere o sistema de equações lineares, nas incógnitas x, y, z e t , cuja matriz do sistema A e a matriz dos termos independentes B , definidas em Scilab, são:

```
-->A=[1 2 3 4;0 1 -1 2;1 1 1 2;0 2 -2 4];
-->B=[1 1 1 1]';
```

4.1. Averigue se o sistema é de Cramer;

O sistema é de Cramer se:

- $m = n^\circ$ de equações = n° de incógnitas = n . Verifica-se porque $m = 4 = n$.
- $|A| \neq 0$. Vejamos:

$$\begin{aligned} |A| &= \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & -2 & 4 \end{vmatrix} = 1 \times (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \\ 2 & -2 & 4 \end{vmatrix} + 1 \times (-1)^{3+1} \begin{vmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & 2 \\ 2 & -2 & 4 \end{vmatrix} \\ &= [(4 - 4 - 4) - (4 - 4 - 4)] + [(-8 - 8 + 12) - (-4 - 8 + 12)] = 0 \end{aligned}$$

Pelo que o sistema não é de Cramer.

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

4.2. Observe o excerto de código Scilab seguinte e respetivo output:

```
--> rref([A B])
ans =

    1.    0.    0.    0.    0.
    0.    1.    0.    2.    0.
    0.    0.    1.    0.    0.
    0.    0.    0.    0.    1.
```

Classifique o sistema, justificando.

O sistema é impossível porque $C(A) = 3 \neq C(A|B) = 4$.

4.3. Classifique e resolva, se possível, o sistema que se obtém se se eliminar a última equação.

Eliminando a última equação obtém-se:

$$[A|B] = \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 3 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 1 \end{array} \right] \sim_{L_3 \rightarrow L_3 - L_1} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 3 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & -2 & -2 & 0 \end{array} \right] \sim_{L_3 \rightarrow L_3 + L_2} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 3 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & -3 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$C(A) = 3 = C(A|B) = C$, logo o sistema é possível.

Como $n = \text{nº de incógnitas} = 4$, então $\delta = n - C = 4 - 3 = 1$, logo o sistema é simplesmente indeterminado.

Incógnitas principais: x, y e z ; incógnitas secundárias: t

Equações principais: todas

Sistema principal:

$$\begin{cases} x + 2y + 3z = 1 - 4t \\ y - z = 1 - 2t \\ -3z = 1 \end{cases}, t \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} - \\ - \\ z = -\frac{1}{3} \end{cases}, t \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} - \\ - \\ y + \frac{1}{3} = 1 - 2t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} - \\ - \\ y = \frac{2}{3} - 2t \end{cases}, t \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -2\left(\frac{2}{3} - 2t\right) - 3\left(-\frac{1}{3}\right) + 1 - 4t \\ - \\ - \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = -\frac{4}{3} + 4t + 2 - 4t \\ - \\ - \end{cases}, t \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{2}{3} \\ y = \frac{2}{3} - 2t \\ z = -\frac{1}{3} \\ t \in \mathbb{R} \end{cases}$$

Solução: $(x, y, z, t) = \left(\frac{2}{3}, \frac{2}{3} - 2k, -\frac{1}{3}, k\right), k \in \mathbb{R}$.

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

5. Considere a matriz $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$. Calcule os valores próprios e vectores próprios associados à matriz A .

$$|A - \lambda I| = 0 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} 2-\lambda & 1 & 5 \\ 0 & 1-\lambda & 4 \\ 0 & 0 & 3-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow (2-\lambda)(1-\lambda)(3-\lambda) = 0$$

$$\Leftrightarrow 2-\lambda = 0 \vee 1-\lambda = 0 \vee 3-\lambda = 0 \Leftrightarrow \lambda = 2 \vee \lambda = 1 \vee \lambda = 3.$$

Assim, os valores próprios de A são 2, 1 e 3.

$$\text{Vectores próprios } V = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}: \begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 & 5 \\ 0 & 1-\lambda & 4 \\ 0 & 0 & 3-\lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

- Vetor próprio associado ao valor próprio $\lambda = 2$:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 5 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} v_2 + 5v_3 = 0 \\ -v_2 + 4v_3 = 0 \\ v_3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} - & - \\ -v_2 + 0 = 0 \\ - & - \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ v_2 = 0 \\ - & - \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} v_1 \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \\ - & - \\ - & - \end{cases}$$

O vetor próprio associado ao valor próprio $\lambda = 2$ é $V = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, v_1 \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$.

- Vetor próprio associado ao valor próprio $\lambda = 1$:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} v_1 + v_2 + 5v_3 = 0 \\ 4v_3 = 0 \\ 2v_3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} - & - \\ v_3 = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} v_1 = -v_2 \\ - & - \\ v_2 \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \end{cases}$$

O vetor próprio associado ao valor próprio $\lambda = 1$ é $V = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -v_2 \\ v_2 \\ 0 \end{bmatrix}, v_2 \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$.

- Vetor próprio associado ao valor próprio $\lambda = 3$:

$$\begin{bmatrix} -1 & 1 & 5 \\ 0 & -2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} -v_1 + v_2 + 5v_3 = 0 \\ -2v_2 + 4v_3 = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} - & - \\ v_2 = 2v_3 \\ v_3 \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} v_1 = v_2 + 5v_3 \\ - & - \\ v_2 \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} v_1 = 2v_3 + 5v_3 \\ - & - \\ - & - \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} v_1 = 7v_3 \\ - & - \\ - & - \end{cases}$$

O vetor próprio associado ao valor próprio $\lambda = 3$ é $V = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7v_3 \\ 2v_3 \\ v_3 \end{bmatrix}, v_3 \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$.

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

6. Considere o espaço vetorial das matrizes reais do tipo 2×2 :

$$\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R}) = \left\{ A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} : a_{11}, a_{12}, a_{21}, a_{22} \in \mathbb{R} \right\}$$

6.1. Mostre que o conjunto $S = \{A \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R}) : a_{11} = -a_{21}\}$ é um subespaço vetorial de $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$.

S é subespaço vetorial de $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ se:

- 1) $S \neq \emptyset$
- 2) $\forall u, v \in S \Rightarrow u + v \in S$
- 3) $\forall \alpha \in \mathbb{R}, \forall u \in S \Rightarrow \alpha \cdot u \in S$

Vejamos:

1) Considere-se o zero de $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$: $0_{\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$.

Como $a_{11} = 0 = -a_{21}$, então $0_{\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})} \in S \Rightarrow S \neq \emptyset$.

2) Sejam $u, v \in S$. Então verificam a condição $a_{11} = -a_{21}$, isto é:

$$u = \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} \\ u_{21} & u_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -u_{21} & u_{12} \\ u_{21} & u_{22} \end{bmatrix}$$

$$v = \begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} \\ v_{21} & v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -v_{21} & v_{12} \\ v_{21} & v_{22} \end{bmatrix}$$

Logo

$$u + v = \begin{bmatrix} -u_{21} & u_{12} \\ u_{21} & u_{22} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -v_{21} & v_{12} \\ v_{21} & v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -u_{21} - v_{21} & u_{12} + v_{12} \\ u_{21} + v_{21} & u_{22} + v_{22} \end{bmatrix}$$

$$a_{11} = -u_{21} - v_{21} = -(u_{21} + v_{21}) = -a_{21}, \text{ logo } u + v \in S.$$

3) Sejam $\alpha \in \mathbb{R}$ e $u \in S$.

Seja $u = \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} \\ u_{21} & u_{22} \end{bmatrix}$, como $u \in S$ então $u_{11} = -u_{21}$, isto é:

$$u = \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} \\ u_{21} & u_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -u_{21} & u_{12} \\ u_{21} & u_{22} \end{bmatrix}, \text{ logo } \alpha \cdot u = \alpha \cdot \begin{bmatrix} -u_{21} & u_{12} \\ u_{21} & u_{22} \end{bmatrix} = \alpha \cdot \begin{bmatrix} -\alpha \cdot u_{21} & \alpha \cdot u_{12} \\ \alpha \cdot u_{21} & \alpha \cdot u_{22} \end{bmatrix}$$

$$a_{11} = -\alpha \cdot u_{21} = -(\alpha \cdot u_{21}) = -a_{21}, \text{ logo } \alpha u \in S.$$

Assim, de 1), 2) e 3) S é subespaço vetorial de $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$.

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

6.2. Considere os vetores $v_1 = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$, $v_2 = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$ e $v_3 = \begin{bmatrix} -3 & -2 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$ de $\mathcal{M}_{2 \times 2}$.

6.2.1. Averigue se $\begin{bmatrix} 0 & 5 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \in \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$;

$$\begin{bmatrix} 0 & 5 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \in \langle v_1, v_2, v_3 \rangle \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 0 & 5 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = \alpha \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} + \gamma \begin{bmatrix} -3 & -2 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 0 = 2\alpha + \beta - 3\gamma \\ 5 = 3\alpha - \beta - 2\gamma \\ -1 = -\alpha + \gamma \\ 1 = -2\beta - \gamma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 1 & -3 \\ 3 & -1 & -2 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

O sistema não é de Cramer porque o nº de equações = $m = 4 \neq 3 = n =$ nº de incógnitas.

Logo é um sistema geral:

Pesquisa de Δ_p : $|2| = 2 \neq 0$; $\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 3 & -1 \end{vmatrix} = -2 - 3 = -5 \neq 0$

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

$$\Delta_p = \begin{vmatrix} 2 & 1 & -3 \\ 3 & -1 & -2 \\ 0 & -2 & -1 \end{vmatrix} = (2 + 18 + 0) - (0 + 8 - 3) = 15 \neq 0$$

Incógnitas principais: α, β e γ ; Incógnitas secundárias: nenhuma, logo se o sistema for possível é determinado.

Equações principais: 1ª, 2ª e 4ª; Equações secundárias: 3ª

Sistema principal:

$$\begin{cases} 0 = 2\alpha + \beta - 3\gamma \\ 5 = 3\alpha - \beta - 2\gamma \\ 1 = -2\beta - \gamma \end{cases}$$

Compatibilidade da 3ª equação:

$$\Delta_{3^a} = \begin{vmatrix} 2 & 1 & -3 & 0 \\ 3 & -1 & -2 & 5 \\ 0 & -2 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 & -1 \end{vmatrix} \xrightarrow{L_4 \rightarrow L_4 + L_3} \begin{vmatrix} 2 & 1 & -3 & 0 \\ 3 & -1 & -2 & 5 \\ 0 & -2 & -1 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\begin{aligned} &= 5(-1)^{2+4} \begin{vmatrix} 2 & 1 & -3 \\ 0 & -2 & -1 \\ -1 & -2 & 0 \end{vmatrix} + 1(-1)^{3+4} \begin{vmatrix} 2 & 1 & -3 \\ 3 & -1 & -2 \\ -1 & -2 & 0 \end{vmatrix} \\ &= 5[(0 + 0 + 1) - (-6 + 4 + 0)] - [(0 + 18 + 2) - (-3 + 8 + 0)] \\ &= 5(1 + 2) - (20 - 5) = 15 - 15 = 0 \end{aligned}$$

Logo a 3ª equação é compatível com o sistema principal, pelo que o sistema é possível.

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

$$\begin{cases} 0 = 2\alpha + \beta - 3\gamma \\ 5 = 3\alpha - \beta - 2\gamma \\ 1 = -2\beta - \gamma \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha = \frac{\Delta_\alpha}{\Delta_p} \\ \beta = \frac{\Delta_\beta}{\Delta_p} \\ \gamma = \frac{\Delta_\gamma}{\Delta_p} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha = \frac{\begin{vmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 5 & -1 & -2 \\ 1 & -2 & -1 \end{vmatrix}}{15} \\ \beta = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 0 & -3 \\ 3 & 5 & -2 \\ 0 & 1 & -1 \end{vmatrix}}{15} \\ \gamma = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 3 & -1 & 5 \\ 0 & -2 & 1 \end{vmatrix}}{15} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha = \frac{30}{15} \\ \beta = \frac{-15}{15} \\ \gamma = \frac{15}{15} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha = 2 \\ \beta = -1 \\ \gamma = 1 \end{cases}$$

Como o sistema é possível e determinado $\begin{bmatrix} 0 & 5 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \in \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$.

6.2.2. Verifique se o conjunto $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ constitui uma base de $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$, sendo

$$v_4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Como $\dim(\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})) = 4$ e o conjunto $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ tem 4 vetores, resta verificar se são linearmente independentes, para constituírem uma base de $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$.

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \alpha \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} + \gamma \begin{bmatrix} -3 & -2 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} + \delta \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 0 = 2\alpha + \beta - 3\gamma + \delta \\ 0 = 3\alpha - \beta - 2\gamma \\ 0 = -\alpha + \gamma \\ 0 = -2\beta - \gamma + \delta \end{cases}$$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -3 & 1 \\ 3 & -1 & -2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$m = 4 = n$
 $|A| = -3$ } logo o sistema é de Cramer, logo possível e determinado.

Resta ver se a solução é a solução trivial $(\alpha, \beta, \gamma, \delta) = (0, 0, 0, 0)$. Vejamos:

$$\begin{cases} 0 = 2\alpha + \beta - 3\gamma + \delta \\ 0 = 3\alpha - \beta - 2\gamma \\ 0 = -\alpha + \gamma \\ 0 = -2\beta - \gamma + \delta \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha = \frac{\Delta_\alpha}{\Delta} \\ \beta = \frac{\Delta_\beta}{\Delta} \\ \gamma = \frac{\Delta_\gamma}{\Delta} \\ \delta = \frac{\Delta_\delta}{\Delta} \end{cases} \Leftrightarrow$$

$$\alpha = \frac{\begin{vmatrix} 0 & 1 & -3 & 1 \\ 0 & -1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 \end{vmatrix}}{-3} = \frac{0}{-3} = 0; \quad \beta = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 0 & -3 & 1 \\ 3 & 0 & -2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{vmatrix}}{-3} = \frac{0}{-3} = 0;$$

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	
Nº de Aluno:		Nome:	

$$\gamma = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 1 \end{vmatrix}}{-3} = \frac{0}{-3} = 0; \quad \delta = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 1 & -3 & 0 \\ 3 & -1 & -2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 0 \end{vmatrix}}{-3} = \frac{0}{-3} = 0 \text{ c. q.v.}$$

Então o conjunto $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ constitui uma base de $\mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$.

7. Dada a reta r de equações cartesianas $\begin{cases} x + y = 1 \\ 2x - y + z = 0 \end{cases}$, o plano α de equação cartesiana $x + y + z = 2$ e o ponto $A = (1, 1, -1)$, determine:

7.1. As equações cartesianas da reta s que passa pelo ponto A e é paralela à reta r .

Se s é paralela a r tem o mesmo vetor diretor u .

$$P: \begin{cases} x = 0 \\ x + y = 1 \\ 2x - y + z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 1 \\ 2 \times 0 - 1 + z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 1 \\ z = 1 \end{cases} \Rightarrow P = (0, 1, 1)$$

$$Q: \begin{cases} x = 1 \\ x + y = 1 \\ 2x - y + z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 0 \\ 2 \times 1 - 0 + z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 0 \\ z = -2 \end{cases} \Rightarrow Q = (1, 0, -2)$$

$$u = \overrightarrow{PQ} = Q - P = (1, 0, -2) - (0, 1, 1) = (1, -1, -3)$$

$$s: \frac{x-1}{1} = \frac{y-1}{-1} = \frac{z+1}{-3} \rightarrow \text{equações cartesianas da reta } s$$

7.2. Os ângulos que a reta r faz com o plano α .

$$\angle(r, \alpha) = \arcsin \left| \frac{u \cdot v}{\|u\| \cdot \|v\|} \right|, \text{ onde } u \text{ é o vetor diretor da reta e } v \text{ é o vetor } \perp \text{ ao plano } \alpha$$

$$u \cdot v = (1, -1, -3) \cdot (1, 1, 1) = 1 - 1 - 3 = -3$$

$$\|u\| = \sqrt{1^2 + (-1)^2 + (-3)^2} = \sqrt{1 + 1 + 9} = \sqrt{11}$$

$$\|v\| = \sqrt{1^2 + 1^2 + 1^2} = \sqrt{3}$$

$$\angle(r, \alpha) = \arcsin \left| \frac{-3}{\sqrt{11} \cdot \sqrt{3}} \right| = \arcsin \left(\frac{3}{\sqrt{33}} \right) \approx 31,5^\circ$$

7.3. A distância do ponto A ao plano α .

→ equação da reta que passa por A e é \perp a α

$\alpha: x + y + z = 2$ então o vetor \perp a α é $u = (A, B, C) = (1, 1, 1)$ e a equação da reta será:

$$(x, y, z) = (1, 1, -1) + \lambda(1, 1, 1), \lambda \in \mathbb{R}$$

ESTGF POLITÉCNICO DO PORTO	Tipo de Prova Exame da Época Normal	Ano lectivo 2012/2013	Data 18-06-2013
	Curso Engenharia Informática	Hora 10:00	
	Unidade Curricular Álgebra Linear e Geometria Analítica	Duração 2 horas	

Nº de Aluno:

Nome:

→ intersecção da reta com o plano α , ponto Q

$$\begin{cases} (x, y, z) = (1, 1, -1) + \lambda(1, 1, 1), \lambda \in \mathbb{R} \\ x + y + z = 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 + \lambda \\ y = 1 + \lambda \\ z = -1 + \lambda \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} - \\ - \\ - \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 + \lambda + 1 + \lambda - 1 + \lambda = 2 \\ 3\lambda = 2 - 1 \end{cases} \Leftrightarrow$$

$$\begin{cases} - \\ - \\ - \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 + \frac{1}{3} \\ y = 1 + \frac{1}{3} \\ z = -1 + \frac{1}{3} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{4}{3} \\ y = \frac{4}{3} \\ z = -\frac{2}{3} \end{cases} \text{ então } Q = \left(\frac{4}{3}, \frac{4}{3}, -\frac{2}{3}\right).$$

→ distância de A a Q

$$d(A, Q) = \sqrt{\left(\frac{4}{3} - 1\right)^2 + \left(\frac{4}{3} - 1\right)^2 + \left(-\frac{2}{3} + 1\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{1}{3}\right)^2 + \left(\frac{1}{3}\right)^2 + \left(\frac{1}{3}\right)^2} = \sqrt{\frac{3}{9}} = \frac{\sqrt{3}}{3}$$

Assim,

$$d(A, \alpha) = d(A, Q) = \frac{\sqrt{3}}{3} \text{ u.m.}$$