Exercícios do capítulo 1

Os símbolos © ESD e © AL indicam que o exercício foi retirado de uma lista de exercícios da Professora Esmeralda Sousa Dias ou do Professor Amarino Lebre, respectivamente.

ÁLGEBRA DE MATRIZES

Exercício 1.—Escreva as matrizes $A \in \mathbb{R}^{3\times 3}$ que satisfazem

(a)
$$A_{i,j} = i + j$$
;

(b)
$$A_{i,j} = \begin{cases} 1 & (\text{se } i+j \text{ \'e par}) \\ 0 & (\text{se } i+j \text{ \'e impar}) \end{cases}$$

(c)
$$A_{i,j} = (-1)^{i-j}$$
;

(d)
$$A_{i,j} = \begin{cases} -1 & (\text{se } i > j) \\ 0 & (\text{se } i = j) \\ 1 & (\text{se } i < j) \end{cases}$$

Exercício 2.—Escrever a matriz $A \in \mathbb{R}^{6 \times 6}$ tal que:

- (a) $A_{i,j}$ é o mínimo múltiplo comum de i e j;
- (b) $A_{i,j}$ é o máximo divisor comum de i e j.

Exercício 3.—Seja $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$. Descreva a matriz B onde $B_{i,j} = A_{i,n+1-j}$.

Exercício 4.—Sejam $A, B, D \in \mathbb{R}^{3\times 2}, C \in \mathbb{R}^{2\times 2}$ e $E \in \mathbb{R}^{2\times 3}$. Determine quais das seguintes expressões matriciais estão bem definidas, e nesses casos, indique o tipo da matriz resultante.

(b)
$$AC + D$$

(c)
$$AE + B$$

(g) $E^{\mathsf{T}}A$

(d)
$$AB + B$$

© ESD

(a)
$$BA$$
 (b) $AC + D$
(e) $E(A + B)$ (f) $E(AC)$

(f)
$$E(AC)$$

(g)
$$E^{\mathsf{T}}A$$

$$(h)(A^{\mathsf{T}}+E)D.$$

Exercício 5.—Simplifique:

$$\begin{bmatrix} x-y & y-x & z-w \\ w-x & x-y & y-z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} x-w & y-x & z-y \\ y-x & z-y & w-z \end{bmatrix}.$$

Exercício 6.—Resolva (em ordem a X), em função de A e B, a equação matricial:

$$3(X + \frac{1}{2}A) = 5(X - \frac{3}{4}B).$$

Exercício 7.—Sejam,

$$A = \mathbb{1}_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{e} \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Resolva (em ordem a X) a equação

$$X + A = 2(X - B).$$

Exercício 8.—Comece por calcular o produto:

$$\begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & h & g \\ h & b & f \\ g & f & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Depois, exprima em notação matricial as igualdades seguintes:

(a)
$$x^2 + 9xy + y^2 + 8x + 5y + 2 = 0$$
;

(b)
$$\frac{x^2}{\alpha^2} + \frac{y^2}{\beta_2} = 1$$
;

(c)
$$xy = \alpha^2$$
;

(d)
$$y^2 = 4xy$$
.

Exercício 9.—Calcule A^2 e A^3 , sendo:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & a & a^2 \\ 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Exercício 10.—Mostre que $(A(B+C))^{\mathsf{T}} = B^{\mathsf{T}}A^{\mathsf{T}} + C^{\mathsf{T}}A^{\mathsf{T}}$.

Exercício 11.—Seja $A\in\mathbb{K}^{n\times n}$ uma matriz quadrada. O traço de A que se denota $\mathrm{tr}(A)$ é a soma dos elementos da diagonal principal i.e.,

$$tr(A) = A_{1,1} + A_{2,2} + \dots + A_{n,n}.$$

Mostre que

- (a) tr(A + B) = tr(A) + tr(B);
- (b) $tr(\alpha A) = \alpha tr(A)$.

Exercício 12.—Duas matrizes A, B anti-comutam se AB = -BA. Mostre que as matrizes de Pauli:

$$S_x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad S_y = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix}, \quad S_z = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

onde $i^2 = -1$, anti-comutam entre si.

Exercício 13.—Consideremos matrizes $A, B \in \mathbb{K}^{n \times n}$. Mostre que se tem $\operatorname{tr}(AB) = \operatorname{tr}(BA)$.

Exercício 14.—Consideremos a matriz complexa,

$$A = \begin{bmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{bmatrix}.$$

Calcule A^2 , A^3 , A^4 e obtenha uma exprssão geral para A^n , onde $n \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$.

Exercício 15.—Sejam $A, B \in \mathbb{K}^{n \times n}$ matrizes quadradas da mesma ordem tais que A e AB - BA comutam. Mostre que para cada natural $n \ge 1$ se tem:

$$A^n B - BA^n = n(AB - BA)A^{n-1}.$$

Exercício 16.—Seja $A \in \mathbb{R}^{3\times 3}$ e B a matriz cujas colunas são, respetivamente, os vectores:

$$b_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad b_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad b_3 = \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad b_4 = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Sabendo que

$$Ab_1 = b_4$$
, $A(b_2 - b_3) = b_1$, $A(b_2 + b_3) = b_4$, $Ab_4 = b_3$.

Determine a matriz AB.

Exercício 17.—Considere as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \qquad B = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Mostre que

$$(A+B)^2 \neq A^2 + 2AB + B^2$$

mas,

$$(A + B)^3 = A^3 + 3A^2B + 3AB^2 + B^3.$$

Exercício 18.—Duas matrizes A, B comutam se AB = BA (neste caso A e B têm que ser quadradas da mesma ordem).

- (a) Mostre que se A e B comutam então, para quaisquer naturais m, n as matrizes A^m e B^n também comutam.
- (b) Mostre que se A e B comutam então a fórmula do binómio de Newton é verdadeira para A e B i.e.,

$$(A+B)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^{n-k} B^k.$$

(Use indução em n.)

Exercício 19.—Mostre que para cada $\lambda \neq 0$ se tem que $A_{\lambda}^2 = \mathbb{1}$, onde

$$A_{\lambda} = \begin{bmatrix} 0 & \lambda \\ \lambda^{-1} & 0 \end{bmatrix}.$$

(Este facto mostra que uma matriz pode possuir uma infinidade de raízes quadradas.)

Exercício 20.—Sejam $x = [a \ b \ c]$ e

$$A = \begin{bmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{bmatrix},$$

onde $a^2 + b^2 + c^2 = 1$.

- (a) Mostre que $A^2 = x^T x 1$.
- (b) Prove que $A^3 = A$.
- (c) Determine A^4 em função de x.

Exercício 21.—Seja $E \in \mathbb{R}^{2\times 2}$ tal que $\operatorname{tr}(E) = 0$.

- (a) Mostre que existe $\lambda \in \mathbb{R}$ tal que $E^2 = \lambda \mathbb{1}$.
- (b) Use (a) para mostrar que, dadas matrizes $A, B, C \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ se tem:

$$(AB - BA)^2C = C(AB - BA)^2.$$

Exercício 22.—Considere a matriz

$$A = \begin{bmatrix} 0 & a & a^2 & a^3 \\ 0 & 0 & a & a^2 \\ 0 & 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Seja *B* a matriz definida por:

$$B = A - \frac{1}{2}A^2 + \frac{1}{3}A^3 - \frac{1}{4}A^4 + \cdots$$

(a soma é infinita). Mostre que apenas um número finito de parcelas na soma acima é diferente de $\mathbb O$ e determine B. Mostre ainda que a soma

$$B + \frac{1}{2!}B^2 + \frac{1}{3!}B^3 + \frac{1}{4!}B^4 + \cdots$$

tem apenas um número finito de parcelas diferentes da matriz nula e que a soma em causa é A.

Exercício 23.—Consideremos as matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \quad e \quad B = \begin{bmatrix} \cos \phi & \sin \phi \\ -\sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix}.$$

(a) Prove que

$$AB = \begin{bmatrix} \cos(\theta + \phi) & \sin(\theta + \phi) \\ -\sin(\theta + \phi) & \cos(\theta + \phi) \end{bmatrix}.$$

(b) Prove que

$$A^{n} = \begin{bmatrix} \cos n\theta & \sin n\theta \\ -\sin n\theta & \cos n\theta \end{bmatrix}.$$

(Use indução.)

Exercício 24.—Se $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ denotamos por [AB] o denominado produto de Lie das matrizes A e B que se define através de [A, B] = AB - BA. Estabeleça as seguintes identidades:

- (a) [[A, B], C] + [[B, C], A] + [[C, A], B] = 0;
- (b) [A + B, C] = [A, C] + [B, C];
- (c) [A, B + C] = [A, B] + [A, C];
- (d) $[\alpha A, B] = [A, \alpha B] = \alpha [A, B].$

© ESD

© ESD

2 MÉTODO DE ELIMINAÇÃO DE GAUSS.

Resolução de sistemas de equações lineares

Exercício 25.—Considere uma função definida por f(x) = Ax (onde $A \in \mathbb{R}^{2\times 2}$), que aplica o vector $\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \end{bmatrix}^\mathsf{T}$ no vector $\begin{bmatrix} 3 & 2 \end{bmatrix}^\mathsf{T}$ e o vector $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix}^\mathsf{T}$ no vector $\begin{bmatrix} 5 & 6 \end{bmatrix}^\mathsf{T}$.

- (a) Sem determinar a matriz A calcule f(u 2v).
- (b) Determine a matriz A e use-a para calcular $f([3\ 2]^{\mathsf{T}})$ e $f([1\ 0]^{\mathsf{T}})$.

Exercício 26.—Considere os vectores

 $\mathbf{u}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{u}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{u}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$

- (a) Verifique se b é combinação linear de u_1 , u_2 e u_3 e, em caso afirmativo, indique os coeficientes da combinação linear.
- (b) Seja A a matriz que tem como colunas os vectores u_1 , u_2 e b, por esta ordem. Use a alínea anterior para determinar um vector

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} a \\ b \\ -1 \end{bmatrix}$$

e um escalar δ tais que $Aw = \delta u_3$.

Exercício 27.—Sejam A e b as matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 3 & 2 & -1 \end{bmatrix}, \qquad b = \begin{bmatrix} a \\ 2 \\ c \end{bmatrix}$$

onde b é a terceira coluna de uma matriz $B \in \mathbb{R}^{3\times 3}$.

- (a) Determine a terceira coluna de AB.
- (b) Determine os coeficientes que permitem obter u = Ab como combinação linear das colunas de A.

Exercício 28.—Resolvendo um sistema de equações lineares, determine um polinómio de grau menor ou igual a 2 cujos valores em x = 1, x = -1 e x = 2 são, respetivamente, 3, 3 e 9.

© ESD

Exercício 29.—Resolvendo um sistema de equações lineares, determine valores reais a, b, c por forma a que ax + by = c defina a reta:

- (a) que passa pelos pontos (2, 3) e (5, 6);
- (b) que passa pelos pontos (0, 1) e (1, 1);
- (c) que passa pelos pontos (0,0) e (0,1).

Exercício 30.—Resolva cada um dos sistemas de equações lineares correspondente à matriz aumentada indicada.

(a)

$$\begin{bmatrix}
 1 & -3 & 4 & | & 7 \\
 0 & 1 & 2 & | & 2 \\
 0 & 0 & 1 & | & 5
 \end{bmatrix}$$
 (b)

$$\begin{bmatrix}
 1 & 0 & 8 & -5 & | & 6 \\
 0 & 1 & 4 & -9 & | & 3 \\
 0 & 0 & 1 & 1 & | & 2
 \end{bmatrix}$$

Exercício 31.—Escreva as matrizes aumentadas dos sistemas de equações lineares, não-homogéneos, e resolva-os utilizando o método de eliminação de Gauss.

(a)
$$\begin{cases} -2v + 3w = 1 \\ 3u + 6v - 3w = -2 \\ 6u + 6v + 3w = 5 \end{cases}$$
 (b)
$$\begin{cases} w + 2x - y = 4 \\ x - y = 3 \\ w + 3x - 2y = 7 \\ 2u + 4v + w + 7x = 9 \end{cases}$$
 (c)
$$\begin{cases} w + 2x - y = 4 \\ x - y = 3 \\ w + 3x - 2y = 7 \\ 2u + 4v + w + 7x = 9 \end{cases}$$

Exercício 32.—Determine a natureza de cada um dos seguintes sistemas de equações lineares em função dos respectivos parâmetros.

(a)
$$\begin{cases} \alpha x + \beta z = 2 \\ \alpha x + \alpha y + 4z = 4 \\ \alpha y + 2z = \beta \end{cases}$$
 (b)
$$\begin{cases} -2z = 0 \\ cy + 4z = d \\ 4x + 5y - 2z = -2 \end{cases}$$
 (c)
$$\begin{cases} x + y + z = 4 \\ z = 2 \\ (a - 4)z = a - 2 \end{cases}$$

Exercício 33.—Considere o sistema de equações lineares nas variáveis u, v @ AL e w representado pela matriz aumentada

$$\begin{bmatrix} 5 & -3 & \lambda & 0 \\ 2 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -1 & \mu \end{bmatrix}$$

Faça a discussão do sistema em função dos parâmetros λ e μ . A resposta correcta é:

(A) O sistema é determinado sse $\lambda \neq 3$; é impossível sse $\lambda = 3$ e $\mu \neq -5/3$; e é indeterminado sse $\lambda = 3$. e $\mu = -5/3$.

- (B) O sistema é determinado sse $\lambda \neq 3$; e é indeterminado sse $\lambda = 3$.
- (C) O sistema é possível sse $\lambda \neq 3$; e é impossível sse $\lambda = 3$.
- (D) O sistema é determinado sse $\lambda \neq 3$; é impossível sse $\lambda = 3$ e $\mu = -5/3$; e é indeterminado sse $\lambda = 3$ e $\mu \neq -5/3$.

Exercício 34.—Considere o sistema de equações lineares nas variáveis x, y e z representado pela matriz aumentada

$$\begin{bmatrix} 5 & 0 & -1 & \mu \\ 2 & -5 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & \lambda & 0 \end{bmatrix}$$

Faça a discussão do sistema em função dos parâmetros λ e μ . A resposta correcta é:

- (A) O sistema é determinado sse $\lambda \neq 0$; e é indeterminado sse $\mu = 5/2$.
- (B) O sistema é determinado sse $\lambda \neq 0$; e é impossível sse $\lambda = 0$.
- (C) O sistema é determinado sse $\lambda \neq 0$; e é indeterminado sse $\lambda = 0$.
- (D) O sistema é possível sse $\lambda \neq 0$; e é impossível sse $\lambda = 0$.

Exercício 35.—Considere o seguinte sistema de equações lineares:

© AL

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 \\ -4 & -1 & -3 \\ 3 & -2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 \\ -12 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Sendo (x, y, z) solução do sistema, qual o valor da soma x + y + z?

A) 7 B) 6 C) 5 D) 4

Exercício 36.—Considere o seguinte sistema de equações lineares:

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 5 \\ -2 & -4 & -6 \\ 3 & 8 & 13 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -6 \\ 11 \end{bmatrix}$$

Sabendo que (x, y, z) com x = 1 é solução do sistema anterior, qual o valor do par (y, z)?

A)
$$(1,0)$$
 B) $(3,-1)$ C) $(2,-1/2)$ D) $(-1,1)$

Exercício 37.—Considere em \mathbb{R}^3 um sistema de equações lineares $A\mathbf{u} = \mathbf{b}$ em que $b \in \mathbb{R}^3$,

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 2 \\ 0 & 6 & 3 \end{bmatrix},$$

e as seguintes afirmações:

- I. Existe pelo menos um vector b para o qual o sistema Au = b não tem soluções;
- II. A equação Au = 0 tem como única solução u = 0;
- III. Existindo soluções de Au = b, o conjunto das soluções é uma recta em \mathbb{R}^3 ;
- IV. Existindo soluções de Au = b, o conjunto das soluções é um plano em \mathbb{R}^3 .

Qual é a afirmação verdadeira?

Exercício 38.—Considere em \mathbb{R}^3 um sistema de equações lineares, dependente de um parâmetro real α , escrito na forma $A_{\alpha} u = b_{\alpha}$ em que

$$A_{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 3\alpha \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{b}_{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ \alpha \end{bmatrix},$$

e as seguintes afirmações:

- I. O sistema A_{α} u = b_{α} é impossível qualquer que seja o valor de α ;
- II. O sistema $A_{\alpha}u = b_{\alpha}$ é impossível pelo menos para um valor de α ;
- III. O sistema $A_{\alpha}u = b_{\alpha}$ é possível qualquer que seja o valor de α ;
- IV. Para todos os valores de α para os quais o sistema $A_{\alpha} u = b_{\alpha}$ é possível existe uma única solução.

Qual é a lista completa de afirmações verdadeiras?

Exercício 39.—Considere a matriz dependente do parâmetro real α ,

© AL

$$A_{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 2 \\ 1 & -1 & 2 & 1 \\ 3 & 3 & 6 & 5 \\ 1 & 0 & \alpha & 1 \end{bmatrix}$$

Qual das seguintes afirmações relativamente ao sistema de equações A_{α} u = b é verdadeira?

- (A) Existe (pelo menos) um valor de $\alpha \in \mathbb{R}$ tal que o sistema é possível e determinado, qualquer que seja $b \in \mathbb{R}^4$.
- (B) Existem valores de $\alpha \in \mathbb{R}$ e de $b \in \mathbb{R}^4$ tais que o sistema é possível e determinado.
- (C) Para quaisquer $\alpha \in \mathbb{R}$ e $b \in \mathbb{R}^4$ o sistema é indeterminado.

(D) Existe (pelo menos) um valor de $b \in \mathbb{R}^4$ tal que o sistema é impossível, qualquer que seja $\alpha \in \mathbb{R}$.

Exercício 40.— Considere a matriz

© ESD

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -5 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \end{bmatrix}.$$

- (a) Encontre matrizes elementares E_1, E_2, E_3 tais que $E_3 E_2 E_1 A = 1$.
- (b) Escreve A^{-1} como um produto de três matrizes elementares.
- (c) Escreva A como produto de três matrizes elementares.

Exercício 41.— Considere a matriz

© ESD

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 7 & 8 \\ 1 & 3 & 3 & 8 \\ -2 & -5 & 1 & -8 \end{bmatrix}$$

Encontre uma expressão para A na forma $A = E_1 E_2 E_3 R$ onde E_1, E_2, E_3 são matrizes elementares e R é uma matriz em escada de linhas.

Exercício 42.— Nos casos seguintes, determine a matriz A:

© ESD

(a)
$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$
 (b) $6A^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$ (c) $(8A^{\mathsf{T}})^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ (d) $(\mathbb{1} - 2A)^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$

Exercício 43.—Sejam $\mu \in \mathbb{R}$ e

© AL

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 4 & \mu \\ 3 & \mu^2 & \mu \end{bmatrix}.$$

Determine:

- (a) A característica de A_{μ} em função de μ .
- (b) A inversa de A_{μ} para $\mu = 1$.

Exercício 44.—Considere a matriz

© AL

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

(a) Mostre que A é invertível e calcule A^{-1} .

(b) Resolva a equação: A^2 u = $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}^T$;

Exercício 45.—Considere as matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 2 & 1 & -1 \\ 3 & 2 & -1 \end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 2 & 1 & -1 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix} \qquad b = \begin{bmatrix} 16 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}.$$

Determine as soluções de ABu = b.

Exercício 46.— Seja A uma matriz quadrada tal que $A^2 = A$.

- (a) Mostre que $(1 A)^2 = (1 A)$.
- (b) Calcule $(\mathbb{1} 2A)^2$, verifique que $(\mathbb{1} 2A)$ é invertível. Calcule $(\mathbb{1} 2A)^{-1}$.

Exercício 47.— Considerem-se $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ tais que AB = A - B.

- (a) Mostre que $(A + 1)^{-1} = 1 B$.
- (b) Mostre que AB = BA.

Exercício 48.— Considere a matriz

© ESD

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}.$$

Calcule A^3 , A^{-3} e $A^2 - 2A + 1$.

Exercício 49.— Consideremos uma matriz quadrada, A, que verifica a igualdade:

$$A^3 + A + 1 = 0.$$

Mostre que A é invertível e determine a sua inversa (em função de A).

Exercício 50.—Considere o sistema de equações lineares dependente do parâmetro $\beta \in \mathbb{R}$,

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ -1 & -1 & 1 \\ 1 & \beta + 3 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ \beta^2 - 2 \end{bmatrix}$$

e as seguintes afirmações relativamente a este sistema

- I. Existe uma única solução, qualquer que seja β .
- II. Para $\beta = 1$ existe uma única solução.

- III. Para $\beta = 2$ existe uma única solução.
- IV. Para $\beta = 2$ não existem soluções.

Qual é a lista completa de afirmações verdadeiras?

A) I, II e III B) II e IV C) II e III D) II.

Soluções da secção 1

Indicações para a resolução do exercício 1.

Indicações para a resolução do exercício 2.

Análogo ao anterior.

Indicações para a resolução do exercício 3.

Tendo em conta que $B_{i,j} = A_{i,n+1-j}$ tem-se que:

$$B = \begin{bmatrix} A_{1,n} & A_{1,n-1} & \cdots & A_{1,2} & A_{1,1} \\ A_{2,n} & A_{2,n-1} & \cdots & A_{2,2} & A_{2,1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ A_{n,n} & A_{n,n-1} & \cdots & A_{n,2} & A_{n,1} \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 4.

- (a) BA corresponderia um produto do tipo $(3 \times x) \cdot (3 \times 2)$ que não se encontra definido.
- (b) AC + D (tendo em conta que o produto tem precedência sobre a soma) é da forma $(3 \times 2) \cdot (2 \times 2) + (3 \times 2)$. O produto está definido e resulta numa matriz (3×2) pelo que a soma se encontra igualmente definida.
- (c) $AE \in \mathbb{K}^{3\times 3}$ e B não é deste tipo, logo a soma não está definida.
- (d) O produto AB não está definido pelo que AB + B também não.
- (e) E(A + B) está definida e é do tipo 2×2 .
- (f) E(AC) está bem definida e é do tipo 2×2 .
- (g) $E^{\mathsf{T}}A$ não está definida.
- (h) $(A^{T} + E)D$ está definida e é do tipo 2×2 .

Indicações para a resolução do exercício 5.

$$\begin{bmatrix} w - y & 0 & 0 \\ w - y & x - z & y - w \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 6.

As leis a que obedecem as operações de adição de matrizes e multiplicação por escalar são aquelas que satisfazem as operações numéricas. Assim, quando estas são as únicas operações envolvidas podemos proceder como se estivésse-

mos a lidar com números:

$$3(X + \frac{1}{2}A) = 5(X - \frac{3}{4}B) \Leftrightarrow 3X - 5X = -\frac{3}{2}A - \frac{15}{4}B$$
$$\Leftrightarrow X = \frac{3}{4}A + \frac{15}{8}B.$$

Indicações para a resolução do exercício 7.

Tem-se:

$$X + A = 2(X - B) \Leftrightarrow -X = -A - 2B$$

 $\Leftrightarrow X = A + 2B.$

Ou seja,

$$X = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 2 \\ 2 & 3 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \end{bmatrix}$$

Indicações para a resolução do exercício 8.

Tem-se que:

$$\begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & h & g \\ h & b & f \\ g & f & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ax + hy + g \\ hx + by + f \\ gx + fy + c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ax^2 + by^2 + 2gx + 2fy + 2hxy + c \end{bmatrix}.$$

Tem-se agora:

(b)
$$\begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/\alpha^2 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\beta^2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \end{bmatrix}$$

(c)
$$\begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1/2 & 0 \\ 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\alpha^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \end{bmatrix}$$

(d)
$$\begin{bmatrix} x & y & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -2 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \end{bmatrix}$$

Indicações para a resolução do exercício 9.

Tem-se:

$$A^{2} = \begin{bmatrix} 0 & a & a^{2} \\ 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & a & a^{2} \\ 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & a^{2} \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Por outro lado,

$$A^3 = AA^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = 0.$$

Indicações para a resolução do exercício 10.

Tem-se que:

$$(A(B+C)^{\mathsf{T}})^{\mathsf{T}} = (B+C)^{\mathsf{T}}A^{\mathsf{T}} = (B^{\mathsf{T}}+C^{\mathsf{T}})A^{\mathsf{T}} = B^{\mathsf{T}}A^{\mathsf{T}} + C^{\mathsf{T}}A^{\mathsf{T}},$$

onde a primeira igualdade se justifica através do uso da propriedade $(XY)^{\mathsf{T}} = Y^{\mathsf{T}}X^{\mathsf{T}}$; e a segunda se justifica pelo emprego da propriedade de distributividade à direita.

Indicações para a resolução do exercício 11.

(a) Tem-se que

$$\begin{split} \operatorname{tr}(A+B) &= (A+B)_{1,1} + (A+B)_{2,2} + \dots + (A+B)_{n,n} = \\ &= (A_{1,1}+B_{1,1}) + (A_{2,2}+B_{2,2}) + \dots + (A_{n,n}+B_{n,n}) = \\ &= (A_{1,1}+A_{2,2}+\dots + A_{n,n}) + (B_{1,1}+B_{2,2}+\dots + B_{n,n}) = \\ &= \operatorname{tr}(A) + \operatorname{tr}(B). \end{split}$$

(b) Tem-se que:

$$tr(\alpha A) = (\alpha A)_{1,1} + (\alpha A)_{2,2} + \dots + (\alpha A)_{n,n} =$$

$$= \alpha A_{1,1} + \alpha A_{2,2} + \dots + \alpha A_{n,n} =$$

$$= \alpha (A_{1,1} + A_{2,2} + \dots + A_{n,n}) =$$

$$= \alpha tr(A).$$

Note-se que em geral não se tem $\operatorname{tr}(AB) = \operatorname{tr}(A)\operatorname{tr}(B)$. Isso pode confirmar-se facilmente através do seguinte contra-exemplo: se $\mathbb{1}$ é a matriz identidade de ordem 2 então $\operatorname{tr}(\mathbb{1}) = 2$.

Considerando A = B = 1 tem-se tr(AB) = tr(1) = 2. No entanto $tr(A)tr(B) = 2 \cdot 2 = 4$ logo, neste caso, $tr(AB) \neq tr(A)tr(B)$.

Indicações para a resolução do exercício 12.

Verificamos apenas um dos casos os outros são análogos.

$$S_y S_z = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{bmatrix}$$

e,

$$S_z S_y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{bmatrix}$$

ou seja, $S_{\nu}S_{z} = -S_{z}S_{\nu}$, como se pretendia.

Indicações para a resolução do exercício 13.

Tem-se que:

$$\begin{split} \operatorname{tr}(AB) &= (AB)_{1,1} + (AB)_{2,2} + \dots + (AB)_{n,n} = \\ &= (A_{1,1}B_{1,1} + A_{1,2}B_{2,1} + \dots + A_{1,n}B_{n,1}) + \\ &\quad (A_{2,1}B_{1,2} + A_{2,2}B_{2,2} + \dots + A_{2,n}B_{n,2}) + \\ &\quad \vdots \\ &\quad (A_{n,1}B_{1,n} + A_{n,2}B_{2,n} + \dots + A_{n,n}B_{n,n}) \end{split}$$

que, somando coluna a coluna, é igual a

$$= (A_{1,1}B_{1,1} + A_{2,1}B_{1,2} + \dots + A_{n,1}B_{1,n}) + \\ (A_{1,2}B_{2,1} + A_{2,2}B_{2,2} + \dots + A_{n,2}B_{2,n}) + \\ \vdots \\ (A_{1,n}B_{n,1} + A_{2,n}B_{n,2} + \dots + A_{n,n}B_{n,n}) \\ = (B_{1,1}A_{1,1} + B_{1,2}A_{2,1} + \dots + B_{1,n}A_{n,1}) + \\ (B_{2,1}A_{1,2} + B_{2,2}A_{2,2} + \dots + B_{2,n}A_{n,2}) + \\ \vdots \\ (B_{n,1}A_{1,n} + B_{n,2}A_{2,n} + \dots + B_{n,n}A_{n,n}) \\ = \operatorname{tr}(BA),$$

como se pretendia.

Indicações para a resolução do exercício 14.

A potenciação de matrizes faz-se de acordo com regras semelhantes à potenciação numérica. Em primeiro lugar, tendo em conta as restrições nos tipos das matrizes que tornam a multiplicação bem-definida, só se consideram potências de matrizes quadradas. De resto a definição é uma generalização da sua congénere numérica:

$$A^0 = 1$$
, $A^1 = A$, $A^2 = AA$, $A^3 = AAA = AA^2$, $A^4 = AAAA = AA^3$, etc...

As regras válidas nas potências matriciais são

1.
$$A^{m+n} = A^m A^n$$
;

2.
$$(A^m)^n = A^{mn}$$
;

3.
$$(\alpha A)^m = \alpha^m A^m$$
.

A regra $A^m B^n = (AB)^n$ que é válida no caso numérico não é, em geral, válida no caso matricial. A razão é simples:

$$(AB)^m = \underbrace{(AB)(AB)\cdots(AB)}_{m \text{ vezes}}$$

e, para se poder concluir daqui que este produto coincide com $A^m B^m$ seria necessário envolver a propriedade comutativa, algo que sabemos não ser em geral válido, no caso da multiplicação de matrizes.

Relativamente a este exercício propriamente dito tem-se:

$$A^{2} = AA = \begin{bmatrix} 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \qquad A^{3} = AA^{2} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = 0.$$

Observe-se que se $n \ge 3$ se tem $A^n = 0$ porque

$$A^{n} = A^{(n-3)+3} = A^{n-3}A^{3} = A^{n-3}\mathbb{O} = \mathbb{O}.$$

Indicações para a resolução do exercício 15.

A demonstração é por indução. Para n=1 a relação é trivialmente verdadeira pois corresponde a

$$AB - BA = 1(AB + BA)\mathbb{1} = 1(AB - BA)A^{0}.$$

Admitamos como hipótese de indução que para qualquer $1 \le k \le n$ se tem $A^kB - BA^k = k(AB - BA)A^{k-1}$. Admitindo esta relação tentaremos então provar a tese i.e., que se tem $A^{n+1}B - BA^{n+1} = (n+1)(AB - BA)A^n$. Pela nossa hipótese de indução a relação é verdadeira para n ou seja podemos assumir que

$$A^n B - B A^n = n(AB - BA)A^{n-1} \tag{1}$$

multiplicando (1) à esquerda por A, obtém-se:

$$A^{n+1}B - ABA^n = nA(AB - BA)A^{n-1} = n(AB - BA)A^n;$$
 (2)

por outro lado, multiplicando (1) à direita por A, obtém-se:

$$A^n B A - B A^{n+1} = n(AB - BA)A^n. (3)$$

Somando membro a membro as igualdades (2) e (3) obtemos:

$$A^{n+1} - BA^{n+1} + A^nBA - ABA^n = 2n(AB - BA)A^n$$

ou seja,

$$A^{n+1} - BA^{n+1} = 2n(AB - BA)A^n - (A^nBA - ABA^n).$$

Tem-se então,

$$A^{n+1} - BA^{n+1} = 2n(AB - BA)A^{n} - (A^{n}BA - ABA^{n})$$

$$= 2n(AB - BA)A^{n} - A(A^{n-1}BA - BA^{n})$$

$$= 2n(AB - BA)A^{n} - A(A^{n-1}B - BA^{n-1})A$$

$$= 2n(AB - BA)A^{n} - A((n-1)(AB - BA)A^{n-2})A$$

$$= 2n(AB - BA)A^{n} - (n-1)A(AB - BA)A^{n-1}$$

$$= 2n(AB - BA)A^{n} - (n-1)(AB - BA)A^{n}$$

$$= (n+1)(AB - BA)A^{n},$$

como se pretendia.

- 1 O princípio de indução é normalmente formulado da seguinte forma: sendo $\Psi(x)$ é uma proposição acerca de números naturais x, se
 - (a) $\Psi(p)$ é verdadeira e,
 - (b) para qualquer n ≥ p, sempre que
 Ψ(n) é verdadeira, o mesmo sucede com Ψ(n + 1)

então, tem-se que $\Psi(n)$ é verdadeira, para qualquer $n \geq p$.

No entanto o princípio de indução possui outras formulações equivalentes que, consoante as circunstâncias, se podem revelar mais adequadas. Uma dessas formulações é o denominado princípio de indução completa. A respectiva formulação é a seguinte: sendo $\Psi(x)$ é uma proposição acerca de números naturais x, se

- (a) $\Psi(p)$ é verdadeira e,
- (b) sempre que $\Psi(k), \dots, \Psi(n)$ são verdadeiras, isso implica que $\Psi(n+1)$ é verdadeira

então, tem-se que $\Psi(n)$ é verdadeira, para qualquer $n \ge p$.

Observe-se que embora esta forma de indução seja logicamente equivalente à primeira, pode nas aplicações revelarse mais fácil de usar. Observe-se que a hipótese de indução consiste, agora, em assumir que a proposição é verdadeira para todos os naturais que precedem cada n (e não apenas para o seu antecessor).

Indicações para a resolução do exercício 16.

A solução desta questão depende de uma simples observação: $se\ AB=C$ então a i-ésima coluna de C obtém-se multiplicando a matriz A pela i-ésima coluna de B. Feita esta observação tem-se que

$$AB = \left[Ab_1 \mid Ab_2 \mid Ab_3 \mid Ab_4 \right].$$

Ora, $Ab_1 = b_4 e Ab_4 = b_3$. Por outro lado tem-se:

$$b_1 = A(b_2 - b_3) = Ab_2 - Ab_3$$
 e $b_4 = A(b_2 + b_3) = Ab_2 + Ab_3$.

Adicionando membro a membro as duas igualdades obtemos:

$$\frac{1}{2}(b_1 + b_4) = Ab_2$$

e, subtraindo membro a membro as duas igualdades obtemos:

$$\frac{1}{2}(b_4 - b_1) = Ab_3.$$

Conclui-se assim que:

$$AB = \begin{bmatrix} 3 & 2 & -1 & 5 \\ 2 & 2 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 17.

Basta fazer as contas:

$$(A+B)^2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$
 $A^2 + 2AB + B^2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$

Por outro lado:

$$(A + B)^3 = A^3 + 3A^2B + 3AB^2 + B^3 = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

O exercício mostra que a fórmula do binómio de Newton não se aplica geralmente a matrizes, no entanto, pode ser verdadeira para certas potências de certas matrizes mesmo falhando para outras (envolvendo a mesmas matrizes).

Vale ainda a pena mencionar explicitamente as razões podem fazer falhar a igualdade $(A + B)^2 = A^2 + 2AB + B^2$. Tem-se:

$$(A+B)^2 = A^2 + 2AB + B^2 \Leftrightarrow (A+B)(A+B) = A^2 + 2AB + B^2$$

$$\Leftrightarrow A(A+B) + B(A+B) = A^2 + 2AB + B^2$$

$$\Leftrightarrow A^2 + AB + BA + B^2 = A^2 + 2AB + B^2$$

$$\Leftrightarrow AB + BA = AB + AB$$

$$\Leftrightarrow AB = BA.$$

Ou seja a fórmula é verdadeira se e só se as matrizes A e B permutam.

Indicações para a resolução do exercício 18.

(a) Mostremos primeiro (usando indução) que $AB^n = B^n A$, para todo o natural n. Para n = 1 o resultado é verdadeiro pela hipótese do enunciado (as matrizes comutam). Admitamos que o resultado é verdadeiro para um dado n. Vejamos que permanece válido para n + 1. Tem-se $AB^{n+1} = A(B^n B) = (AB^n)B$ e, por hipótese de indução $AB^n = B^n A$ assim, $(AB^n)B = B^n AB = B^n BA = B^{n+1}A$, como se pretendia.

Usando agora indução em m podemos provar o caso geral. Para m=1 estamos perante o resultado que acabámos de estabelecer. Admitamos pois que para um dado m se tem $A^mB^n=B^nA^m$. Então, para m+1 tem-se:

$$A^{m+1}B^n = AA^mB^n = AB^nA^m$$

pela hipótese de indução. Por outro lado, $AB^nA^m = B^nAA^m$, pelo anterior e, finalmente $B^nAA^m = B^nA^{m+1}$. como se pretendia.

(b) O resultado é trivialmente verdadeiro para n = 1 pois²

$$(A+B)^{1} = A+B = \binom{1}{0}A^{1}B^{0} + \binom{n}{1}A^{0}B^{1} = \binom{1}{0}A^{1}\mathbb{1} + \binom{n}{1}\mathbb{1}B^{1}.$$

visto que, para qualquer $n \ge 1$ se tem

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 1.$$

Suponhamos então que para um dado n se tem

$$(A+B)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^{n-k} B^k.$$

e verifiquemos que a relação permanece verdadeira, neste caso, para n + 1.

$$\begin{split} (A+B)^{n+1} &= (A+B)(A+B)^n \\ &= (A+B)\sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^{n-k} B^k \\ &= A\sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^{n-k} B^k + B\sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^{n-k} B^k \\ &= \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^{n+1-k} B^k + \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^{n-k} B^{k+1}. \end{split}$$

Recorrendo às propriedades usuais do símbolo de somatório obtemos:³

$$\begin{split} \sum_{k=0}^{n} \binom{n}{k} A^{n+1-k} B^k &+ \sum_{k=0}^{n} \binom{n}{k} A^{n-k} B^{k+1} \\ &= A^{n+1} + \sum_{k=1}^{n} \binom{n}{k} A^{n+1-k} B^k + \sum_{k=0}^{n-1} \binom{n}{k} A^{n-k} B^{k+1} + B^{n+1} \\ &= A^{n+1} + \sum_{k=1}^{n} \binom{n}{k} A^{n+1-k} B^k + \sum_{k=1}^{n} \binom{n}{k-1} A^{n+1-k} B^k + B^{n+1} \\ &= A^{n+1} + \sum_{k=1}^{n} \binom{n}{k} + \binom{n}{k-1} A^{n+1-k} B^k + B^{n+1} \\ &= A^{n+1} + \sum_{k=1}^{n} \binom{n+1}{k} A^{n+1-k} B^k + B^{n+1} \\ &= \sum_{k=0}^{n+1} \binom{n+1}{k} A^{n+1-k} B^k, \end{split}$$

como se pretendia.

² Recorde-se que

$$\binom{n}{k} = \frac{n!}{(n-k)!k!}$$

onde 0! = 1 e (n + 1)! = (n + 1)(n!). $\binom{n}{k}$ é o número de combinações de n objectos tomados k a k e n! é o factorial de n). Recorde-se ainda que por definição, para uma matriz quadrada A se tem:

$$A^0 = 1$$
; $A^{n+1} = A^n A = A A^n$.

³ As propriedades interessantes são:

$$\sum_{i=r}^{n} a_i = \sum_{i=r}^{s} a_i + \sum_{i=s+1}^{n} a_i$$

se r < s < n, e ainda

$$\sum_{j=r}^{n} a_i = \sum_{j=r+k}^{n+k} a_{i_k}$$

para $k \in \mathbb{Z}$.

Indicações para a resolução do exercício 19.

Tem-se que:

$$A_{\lambda}^2 = \begin{bmatrix} 0 & \lambda \\ \lambda^{-1} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & \lambda \\ \lambda^{-1} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 + \lambda \lambda^{-1} & \lambda 0 + 0 \lambda \\ \lambda^{-1} 0 + 0 \lambda^{-1} & \lambda^{-1} \lambda + 0 \end{bmatrix} = \mathbb{1}.$$

Ou seja, a matriz identidade pode possuir infinitas raízes quadradas i.e., matrizes A tais que $A^2 = 1$.

Indicações para a resolução do exercício 20.

(a) Calculando:

$$A^{2} = \begin{bmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -(b^{2} + c^{2}) & ab & ac \\ ab & -(a^{2} + c^{2}) & bc \\ ac & bc & -(a^{2} + b^{2}) \end{bmatrix}$$

Por outro lado:

$$\mathbf{x}^{\mathsf{T}}\mathbf{x} - \mathbb{1} = \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b & c \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a^2 & ab & ac \\ ab & b^2 & bc \\ ac & bc & c^2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a^2 - 1 & ab & ac \\ ab & b^2 - 1 & bc \\ ac & bc & c^2 - 1 \end{bmatrix}$$

As duas matrizes são iguais porque, por hipótese $a^2 + b^2 + c^2 = 1$.

(b) Tem-se:

$$A^{3} = AA^{2} = \begin{bmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a^{2} - 1 & ab & ac \\ ab & b^{2} - 1 & bc \\ ac & bc & c^{2} - 1 \end{bmatrix} = -A$$

(Acima deixámos o cálculo do produto a cargo do leitor, mas as contas são simples.)

(c) Tendo em conta o anterior tem-se que:

$$A^4 = A^3 A = -A^2 = 1 - x^T x$$

Indicações para a resolução do exercício 21.

O traço de uma matriz quadrada E, que se denota $\operatorname{tr}(E)$ é a soma dos elementos da diagonal principal. Se $\operatorname{tr}(E)=0$ neste caso em que a matriz é 2×2 isso significa que os dois elementos da diagonal principal são simétricos. A matriz E é então da forma

$$E = \begin{vmatrix} a & b \\ c & -a \end{vmatrix},$$

assim:

$$E^{2} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & -a \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & -a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a^{2} + bc & ab - ba \\ ca - ac & a^{2} + bc \end{bmatrix} = (a^{2} + bc)\mathbb{1}.$$

Pelo que basta considerar $\lambda = a^2 + bc$.

(b) Comecemos por observar que $\operatorname{tr}(AB-BA)=0$. Como vimos no exercício 13, $\operatorname{tr}(AB)=\operatorname{tr}(BA)$. Por outro lado, no exercício 11 vimos que $\operatorname{tr}(A+B)=\operatorname{tr}(A)+\operatorname{tr}(B)\operatorname{e}\operatorname{tr}(\alpha A)=\alpha\operatorname{tr}(A)$. Tem-se assim que $\operatorname{tr}(AB-BA)=\operatorname{tr}(AB)-\operatorname{tr}(BA)=0$.

Pelo exercício anterior temos que existe λ tal que $(AB - BA)^2 = \lambda \mathbb{1}$. Assim sendo,

$$(AB - BA)^2C = \lambda \mathbb{1}C = \lambda C\mathbb{1} = C(\lambda \mathbb{1}) = C(AB - BA)^2.$$

Indicações para a resolução do exercício 22.

Calculando as primeiras potências de A obtemos que $A^4 = \mathbb{O}$, desta forma, para qualquer $n \ge 4$ tem-se $A^n = A^4 A^{n-4} = \mathbb{O} A^{n-4} = \mathbb{O}$. Do cálculo dessas potências resulta ainda que:

Tem-se assim que

$$B = A - \frac{1}{2}A^2 + \frac{1}{3}A^3 = \begin{bmatrix} 0 & a & a^2/2 & a^3/3 \\ 0 & 0 & a & a^2/2 \\ 0 & 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

O resto da resolução é semelhante à primeira parte: o cálculo das primeiras potências de B mostra que $B^4=\mathbb{O}$ pelo que

$$B + \frac{1}{2!}B^2 + \frac{1}{3!}B^3 + \frac{1}{4!}B^4 + \dots = B + \frac{1}{2!}B^2 + \frac{1}{3!}B^3$$

e a igualdade pretendida pode ser verificada calculando a soma finita.

Indicações para a resolução do exercício 23.

(a) Tem-se:

$$AB = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \phi & \sin \phi \\ -\sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (\cos \theta)(\cos \phi) - (\sin \theta \sin \phi) & (\cos \theta)(\sin \phi) + (\sin \theta)(\cos \phi) \\ -((\cos \theta)(\sin \phi) + (\sin \theta)(\cos \phi)) & (\cos \theta)(\cos \phi) - (\sin \theta)(\sin \phi) \end{bmatrix}$$

Tendo em contas as fórmulas trigonométricas⁴ obtemos que

$$AB = \begin{bmatrix} \cos(\theta + \phi) & \sin(\theta + \phi) \\ -\sin(\theta + \phi) & \cos(\theta + \phi) \end{bmatrix}.$$

(b) O caso n=1 é evidente. Admitamos como hipótese de indução que para um dado n se tem

$$A^{n} = \begin{bmatrix} \cos n\theta & \sin n\theta \\ -\sin n\theta & \cos n\theta \end{bmatrix}$$

⁴ As fórmulas em questão são as seguintes:

$$\sin(\theta \pm \phi) = (\sin \theta)(\cos \phi) \pm (\cos \theta)(\sin \phi)$$
$$\cos(\theta \pm \phi) = (\cos \theta)(\cos \phi) \mp (\sin \theta)(\sin \phi).$$

e verifiquemos que também se tem então que:

$$A^{n+1} = \begin{bmatrix} \cos(n+1)\theta & \sin(n+1)\theta \\ -\sin(n+1)\theta & \cos(n+1)\theta \end{bmatrix}$$

Temos:

$$A^{n+1} = AA^{n} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos n\theta & \sin n\theta \\ -\sin n\theta & \cos n\theta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(n\theta + \theta) & \sin(n\theta + \theta) \\ -\sin(n\theta + \theta) & \cos(n\theta + \theta) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(n+1)\theta & \sin(n+1)\theta \\ -\sin(n+1)\theta & \cos(n+1)\theta \end{bmatrix}$$

recorrendo uma vez mais às fórmulas trigonométricas.

Indicações para a resolução do exercício 24.

(a) Tem-se que

$$\begin{split} [[A,B],C] + [[B,C],A] + [[C,A],B] = \\ &= (AB-BA)C - C(AB-BA) + (BC-CB)A - A(BC-CB) + (CA-AC)B - B(CA-AC) \\ &= ABC - BAC - CAB + CBA + BCA - CBA - ABC + ACB + CAB - ACB - BCA + BAC \\ &= (ABC-ABC) + (BAC-BAC) + (CAB-CAB) + (CBA-CBA) + (BCA-BCA) + (ACB-ACB) = \emptyset. \end{split}$$

(b) Tem-se:

$$[A + B, C] = (A + B)C - C(A + B) = AC + BC - CA - CB = (AC - CA) + (BC - CB) = [A, C] + [B, C].$$

(c) Tem-se:

$$[A, B+C] = A(B+C) - (B+C)A = AB + AC - BA - CA = (AB-BA) + (AC-CA) = [A, B] + [A, C].$$

(d) Temos que:

$$[\alpha A, B] = (\alpha A)B - B(\alpha A) = \alpha AB - \alpha BA = \alpha (AB - BA) = \alpha [A, B].$$

Por outro lado,

$$[A, \alpha B] = A(\alpha B) - (\alpha B)A = \alpha AB - \alpha BA = \alpha (AB - BA) = \alpha [A, B].$$

Soluções da secção 2

Indicações para a resolução do exercício 25.

(a) Tendo em conta a definição de f tem-se:

$$f(u-2v) = A(u-2v) = Au - 2Av = f(u) - 2f(v) = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix} - 2 \begin{bmatrix} 5 \\ 6 \end{bmatrix}.$$

(b) Necessariamente $A \in \mathbb{R}^{2\times 2}$. Assim

$$A = \begin{bmatrix} x & z \\ y & w \end{bmatrix}.$$

Além disso sabemos que:

$$\begin{bmatrix} x & z \\ y & w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 2x+z \\ 2y+w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Analogamente,

$$\begin{bmatrix} x & z \\ y & w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 6 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} x+z \\ y+w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 6 \end{bmatrix}.$$

Pelo que podemos determinar a matriz A resolvendo o sistema:

$$\begin{bmatrix} x & y & z & w \\ 2 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 2 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 6 \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 26.

(a) b é combinação linear u_1, u_2, u_3 se e só se o sistema Ax = b, onde A é a matriz cujas colunas são u_1, u_2, u_3 , for possível. Ou seja, sse o sistema

$$\begin{bmatrix} \mathbf{u}_1 & \mathbf{u}_2 & \mathbf{u}_3 & \mathbf{b}_1 \\ 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

é possível.

(b) Tem-se que:

$$A\mathbf{w} = \delta\mathbf{u}_3 \Leftrightarrow a\mathbf{u}_1 + b\mathbf{u}_2 - \mathbf{b} = \delta\mathbf{u}_3 \Leftrightarrow a\begin{bmatrix}1\\0\\2\end{bmatrix} + b\begin{bmatrix}2\\-1\\1\end{bmatrix} - \delta\begin{bmatrix}0\\1\\1\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}1\\1\\2\end{bmatrix}.$$

ou seja (a, b, δ) é uma solução do sistema $\bar{A}x = b$ onde \bar{A} é a matriz cujas colunas são u_1, u_2 e $-u_3$, i.e. uma solução do sistema:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{u}_1 & \mathbf{u}_2 & -\mathbf{u}_3 & \mathbf{b} \\ 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 & 2 \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 27.

- (a) A terceira coluna de AB obtém-se multiplicando A pela terceira coluna de B, ou seja é Ab.
- (b) Sabemos que um vector u é combinação linear das colunas de uma matriz A se e só se o sistema Ax = u for possível, sendo que um qualquer vector solução, fornece os coeficientes de uma tal combinação linear. Neste caso, tendo-se Ab = u já se tem que b é solução do sistema Ax = u, ou seja, b é o vector com os coeficientes pretendidos.

Indicações para a resolução do exercício 28.

A forma geral de um polinómio de grau ≤ 2 é $p(x) = ax^1 + bx + c$. Queremos então determinar a, b, c de modo que p(1) = p(-1) = 3 e p(2) = 9. Ou seja queremos determinar a, b, c de modo que

$$\begin{cases} a+b+c = 3 \\ a-b+c = 3 \\ 4a+2b+c = 9 \end{cases}$$

Resolvendo o sistema (nas variáveis $a, b \in c$) podemos agora determinar o polinómio pretendido.

Indicações para a resolução do exercício 29.

Consideramos a alínea (a) as outras são totalmente análogas. Os pontos (2,3) e (5,6) têm que ser soluções da equação ax + by = c. Ou seja tem que se ter:

$$\begin{cases} 2a+3b=c \\ 5a+6b=c \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2a+3b-c=0 \\ 5a+6b-c=0 \end{cases}$$

Resolvendo estes sistema de equações (nas variáveis a, b e c) podemos obter uma solução para o problema.

Nota: O sistema em causa é indeterminado e as soluções podem ser expressas em função de c, pelo que escolhendo, por exemplo, c=1 se obtém uma equação concreta para a recta pretendida. Esta situação é perfeitamente normal já que uma recta possui infinitas equações daquela forma: se $\alpha \neq 0$, as equações ax + by = c e $(\alpha a)x + (\alpha b)y = \alpha c$ são equivalentes.

Indicações para a resolução do exercício 30.

Qualquer uma das matrizes já se encontra em escada por linhas. Consideramos a alínea (b). Temos duas hipóteses. Podemos passar imediatamente à forma de sistema e resolvê-lo (considerando as variáveis x, y, z, w:

$$\begin{cases} x + 8z - 5w = 6 \\ y + 4z - 9w = 3 \\ z + w = 2 \end{cases}$$

ou então prosseguir com a utilização de operações elementares, eliminando todas as posições acima dos pivôs, coisa que iremos fazer pois, como se verá, produz um sistema equivalente mas com equações mais simples:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 8 & -5 & | & 6 \\ 0 & 1 & 4 & -9 & | & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & | & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{-4L_3 + L_2 \to L_2 \atop -8L_3 + L_1 \to L_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -13 & | & -10 \\ 0 & 1 & 0 & -13 & | & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & | & 2 \end{bmatrix}$$

Obtemos assim o seguinte sistema:

$$\begin{cases} x - 13w = -10 \\ y - 13w = -5 \\ z + w = 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 13w - 10 \\ y = 13w - 5 \\ z = -w + 2 \end{cases}$$

Cuja solução é $\{(13w - 10, 13w - 5, -w + 2, w) \mid w \in \mathbb{R}\}.$

Indicações para a resolução do exercício 31.

As alíneas são semelhantes, a título de exemplo consideramos a alínea (c). A matriz aumentada do sistema é:

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 & 1 & | & 4 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & | & 3 \\ 3 & -2 & 0 & 0 & 1 & | & 7 \\ 7 & 0 & 2 & 4 & 1 & | & 9 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & | & 3 \\ 2 & -1 & 0 & 0 & 1 & | & 7 \\ 3 & -2 & 0 & 0 & 1 & | & 7 \\ 7 & 0 & 2 & 4 & 1 & | & 9 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & | & 3 \\ 2 & -1 & 0 & 0 & 1 & | & 7 \\ 3 & -2 & 0 & 0 & 1 & | & 7 \\ 7 & 0 & 2 & 4 & 1 & | & 9 \end{bmatrix} \xrightarrow{-2L_1 + L_2 \to L_2} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & | & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & | & -2 \\ 0 & 7 & 2 & 4 & 1 & | & -12 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_2 + L_3 \to L_3} \xrightarrow{-7L_2 + L_4 \to L_4}$$

A esta matriz corresponde o sistema:

$$\begin{cases} x - y = 3 \\ y + w = -2 \\ u + 2v - 3w = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 - w \\ y = -2 - w \\ u = 1 - 2v + 3w \end{cases}$$

Desta forma, o conjunto solução do sistema é:

$$\{(1-w, -2-w, 1-2v+3w, v, w) \mid v, w \in \mathbb{R}\}.$$

Indicações para a resolução do exercício 32.

As matrizes aumentadas de cada um dos sistemas é:

(a)
$$\begin{bmatrix} \alpha & 0 & \beta & 2 \\ \alpha & \alpha & 4 & 4 \\ 0 & \alpha & 2 & \beta \end{bmatrix}$$
 (b) $\begin{bmatrix} 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & c & 4 & d \\ 4 & 5 & -2 & -2 \end{bmatrix}$ (c) $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & a-4 & a-2 \end{bmatrix}$

(a) Procedendo à eliminação de Gauss temos:

$$\begin{bmatrix} \alpha & 0 & \beta & 2 \\ \alpha & \alpha & 4 & 4 \\ 0 & \alpha & 2 & \beta \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_1 + L_2 \to L_2} \begin{bmatrix} \alpha & 0 & \beta & 2 \\ 0 & \alpha & 4 - \beta & 4 \\ 0 & \alpha & 2 & \beta \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_2 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} \alpha & 0 & \beta & 2 \\ 0 & \alpha & 4 - \beta & 4 \\ 0 & 0 & \beta - 2 & \beta - 4 \end{bmatrix}$$

Tem-se então que se $\alpha \neq 0$ e $\beta \neq 2$ então o sistema é possível e determinado.

Se $\alpha = 0$ então a matriz em causa é:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & \beta & 2 \\ 0 & 0 & 4 - \beta & 4 \\ 0 & 0 & \beta - 2 & \beta - 4 \end{bmatrix}$$

e, neste caso, se $\beta=0$ então o sistema é impossível. Se $\beta\neq0$ então, podemos prosseguir a eliminação de Gauss de acordo com o seguinte:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & \beta & 2 \\ 0 & 0 & 4 - \beta & 4 \\ 0 & 0 & \beta - 2 & \beta - 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{(1/\beta)L_1} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 2/\beta \\ 0 & 0 & 4 - \beta & 4 \\ 0 & 0 & \beta - 2 & \beta - 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{(\beta-4)L_1+L_2\to L_2} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 2/\beta \\ (2-\beta)L_1+L_3\to L_3 & 2 & 2 \\ (2-\beta)L_1+L_3\to L_3 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & (\beta^2+4)/\beta \end{bmatrix}$$

e o sistema é impossível pois, $(\beta^2 + 4)/\beta \neq 0$.

Deixamos (b) ao cuidado do leitor e consideramos desde já a alínea (c). Procedendo à eliminação de Gauss temos:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & a-4 & a-2 \end{bmatrix} \xrightarrow{(4-a)L_2+L_3\to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 6-a \end{bmatrix}$$

pelo que o sistema é possível e indeterminado se a=6 e impossível caso contrário.

Indicações para a resolução do exercício 33.

Procedendo à eliminação de Gauss obtemos:

$$\begin{bmatrix} 5 & -3 & \lambda & 0 \\ 2 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -1 & \mu \end{bmatrix} \xrightarrow{(-2/5)L_1 + L_2 \to L_2} \begin{bmatrix} 5 & -3 & \lambda & 0 \\ 0 & 6/5 & -2\lambda/5 & -2 \\ 0 & 1 & -1 & \mu \end{bmatrix} \xrightarrow{L_2 \leftrightarrow L_3} \begin{bmatrix} 5 & -3 & \lambda & 0 \\ 0 & 1 & -1 & \mu \\ 0 & 6/5 & -2\lambda/5 & -2 \end{bmatrix} \xrightarrow{5L_3}$$

$$\begin{bmatrix} 5 & -3 & \lambda & 0 \\ 0 & 1 & -1 & \mu \\ 0 & 6 & -2\lambda & -10 \end{bmatrix} \xrightarrow{-6L_2 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 5 & -3 & \lambda & 0 \\ 0 & 1 & -1 & \mu \\ 0 & 0 & 6 - 2\lambda & -10 - 6\mu \end{bmatrix}$$

Assim a resposta correcta é a (A).

Indicações para a resolução do exercício 34.

Fazendo a eliminação de Gauss:

$$\begin{bmatrix} 5 & 0 & -1 & \mu \\ 2 & -5 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & \lambda & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{-2L_2 + L_1 \to L_1} \begin{bmatrix} 1 & 10 & 5 & \mu - 2 \\ 2 & -5 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & \lambda & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{-2L_1 + L_2 \to L_2} \begin{bmatrix} 1 & 10 & 5 & \mu - 2 \\ 0 & -25 & -13 & 5 - \mu \\ 0 & 0 & \lambda & 0 \end{bmatrix}$$

Ou seja, a resposta correcta é a (C).

Indicações para a resolução do exercício 35.

A solução do sistema é (-1, 1, 5), logo a resposta correcta é a (C).

Indicações para a resolução do exercício 36.

A solução do sistema é (1, 1, 0), logo a resposta correcta é a (A).

Indicações para a resolução do exercício 37.

Procedendo à respectiva eliminação de Gauss constata-se que a característica de A é 3. Desta forma o sistema Au = b será possível e determinado em todos os casos. Aúnica resposta correcta é assim a resposta II.

Indicações para a resolução do exercício 38.

Procedendo à eliminação de Gauss da matriz aumentada do sistema obtemos:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 4 & 5 & 6 & 2 \\ 7 & 8 & 3\alpha & \alpha \end{bmatrix} \xrightarrow{-4L_1 + L_2 \to L_2} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & -3 & -6 & -2 \\ 0 & -6 & 3\alpha - 21 & \alpha - 7 \end{bmatrix} \xrightarrow{-2L_2 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & -3 & -6 & -2 \\ 0 & 0 & 3\alpha - 9 & \alpha - 3 \end{bmatrix}$$

Assim, se $\alpha \neq 3$ o sistema é possível e determinado. Se $\alpha = 3$ o sistema é possível e indeterminado. Assim apenas a resposta III é correcta.

Indicações para a resolução do exercício 39.

Procedendo à eliminação de Gauss da matriz aumentada do sistema A_{α} u = b obtemos:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 2 & b_1 \\ 1 & -1 & 2 & 1 & b_2 \\ 3 & 3 & 6 & 5 & b_3 \\ 1 & 0 & \alpha & 1 & b_4 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_1 + L_2 \to L_2} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 2 & b_1 \\ -3L_1 + L_3 \to L_3 \\ -L_1 + L_4 \to L_4 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_1 + L_4 \to L_4} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 2 & b_1 \\ 0 & -3 & 0 & -1 & b_2 - b_1 \\ 0 & -3 & 0 & -1 & b_3 - 3b_1 \\ 0 & -2 & \alpha - 2 & -1 & b_4 - b_1 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_2 + L_3 \to L_3} \xrightarrow{(-2/3)L_2 + L_4 \to L_4}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 2 & b_1 \\ 0 & -3 & 0 & -1 & b_2 - b_1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & b_3 - 2b_1 - b_2 \\ 0 & 0 & \alpha - 2 & -1/3 & b_4 - 2b_2/3 - 7b_1/3 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_3 \leftrightarrow L_4} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 2 & b_1 \\ 0 & -3 & 0 & -1 & b_2 - b_1 \\ 0 & 0 & \alpha - 2 & -1/3 & b_4 - 2b_2/3 - 7b_1/3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & b_3 - 2b_1 - b_2 \end{bmatrix}$$

O sistema nunca é possível e determinado e se $b_3 - 2b_1 - b_2 \neq 0$ o sistema é impossível. A única hipótese correcta é assim a (D).

Indicações para a resolução do exercício 40.

As descrição das matrizes elementares é feita na secção 2.2.2 dos apontamentos teóricos. Reproduz-se aqui a parte relevante para a resolução deste exercício e do seguinte.

Denotamos por $E^m_{ij} \in \mathbb{K}^{m \times m}$ a matriz, que é como a matriz identidade excepto que com as linhas i e j da identidade trocadas entre si. Denotamos por $E^m_{ij}(\alpha) \in \mathbb{K}^{m \times m}$ a matriz que é como a matriz identidade excepto que a entrada i, j é α . Finalmente, denotamos por $E^m_i(\alpha) \in \mathbb{K}^{m \times m}$ (para $\alpha \neq 0$) a matriz que é como a identidade excepto que na i-ésima posição da diagonal está o escalar α . Tem-se então o seguinte:

- (1) $E_{ij}^m A = B$, onde B é a matriz que resulta de A trocando as linhas i e j entre si.
- (2) $E_i^m(\alpha)A = B$, onde B é a matriz que resulta de A substituindo a linha i de A por $\alpha A_{i,*}$, i.e. multiplicando a linha i de A pelo escalar $\alpha \neq 0$.
- (3) $E_{ij}^m(\alpha)A = B$, onde B é a matriz que resulta de A substituindo a linha i de A por $A_{i,*} + \alpha A_{j,*}$, i.e. adicionando à linha i de A a linha j multiplicada por α .

As matrizes elementares são todas invertíveis e não é difícil constatar que $(E_{ij}^m)^{-1} = E_{ij}^m$; $(E_i^m(\alpha))^{-1} = E_i^m(\alpha^{-1})$; e $(E_{ij}^m(\alpha))^{-1} = E_{ij}^m(-\alpha)$. Em particular, as inversas das matrizes elementares são matrizes elementares do mesmo tipo.

Como se descreveu a multiplicação à esquerda por uma matriz elementar corresponde à aplicação de uma das operações do método de eliminação de Gauss. Assim sendo: (a) Procedendo à eliminação de Gauss, obtemos:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -5 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{5L_1 + L_2 \to L_2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftarrow L_3} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(-1/2)L_2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Ora a primeira operação aplicada corresponde à matriz $E_{2,1}^3(5)$ a segunda à matriz $E_{2,3}^3$ e a terceira à matriz elementar $E_2^3(-1/2)$. Assim tem-se:

$$E_2^3(-1/2)E_{2,3}^3E_{2,1}^3(5)A=1,$$

como se pretendia.

(b) Da relação anterior resulta que

$$A^{-1} = E_2^3(-1/2)E_{2,3}^3E_{2,1}^3(5).$$

(c) Tem-se que

$$A = (A^{-1})^{-1} = (E_2^3(-1/2)E_{2,3}^3E_{2,1}^3(5))^{-1}.$$

Como a inversa de um produto é o produto das inversas pela ordem inversa resulta que:

$$A = (E_{2,1}^3(5))^{-1}(E_{2,3}^3)^{-1}(E_2^3(-1/2))^{-1} = E_{2,1}^3(-5)E_{2,3}^3E_2^3(1/2).$$

Indicações para a resolução do exercício 41.

Tal como no exercício anterior temos que proceder ^aa eliminação de Gauss para obter a sequência de matrizes elementares envolvida.

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 7 & 8 \\ 1 & 3 & 3 & 8 \\ -2 & -5 & 1 & -8 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 8 \\ 0 & 1 & 7 & 8 \\ -2 & -5 & 1 & -8 \end{bmatrix} \xrightarrow{2L_1 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 8 \\ 0 & 1 & 7 & 8 \\ 0 & 1 & 5 & 8 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_2 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 8 \\ 0 & 1 & 7 & 8 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \end{bmatrix}$$

A sequência de matrizes elementares que corresponde às operações elementares usadas é então $E_{3,2}^3(-1)E_{3,1}^3(2)E_{1,2}^3$, ou seja tem-se

$$E_{3,2}^3(-1)E_{3,1}^3(2)E_{1,2}^3 A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 8 \\ 0 & 1 & 7 & 8 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 42.

- (a) Basta observar que $A = (A^{-1})^{-1}$.
- (b) Neste caso,

$$6A^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow A^{-1} = \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow A = \left(\frac{1}{6} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \right)^{-1}$$

ou seja,

$$A = 6 \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}^{-1}.$$

(c) Tem-se:

$$(8A^{\mathsf{T}})^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow 8A^{\mathsf{T}} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \Leftrightarrow A = \frac{1}{8} \left(\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \right)^{\mathsf{T}}$$

Como se tem que $(A^{-1})^{\mathsf{T}} = (A^{\mathsf{T}})^{-1}$ obtém-se finalmente que

$$A = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}^{-1}.$$

(d) Neste caso

$$(\mathbb{I} - 2A)^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \mathbb{I} - 2A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}^{-1}$$

Ou seja,

$$A = \frac{1}{2} \left(1 - \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \right)$$

Indicações para a resolução do exercício 43.

(a) A característica de A_{μ} corresponde ao número de pivôs de uma qualquer matriz em escada de linhas que resulte de A_{μ} através do método de eliminação de Gauss. Assim sendo:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 4 & \mu \\ 3 & \mu^2 & \mu \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \begin{bmatrix} 1 & 4 & \mu \\ 0 & 1 & 2 \\ 3 & \mu^2 & \mu \end{bmatrix} \xrightarrow{-3L_1 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 4 & \mu \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & \mu^2 - 12 & -2\mu \end{bmatrix} \xrightarrow{(12 - \mu^2)L_2 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 4 & \mu \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 24 - 2\mu - 2\mu^2 \end{bmatrix}$$

Concluímos assim que $Car(A_{\mu}) = 2$ se $\mu^2 + \mu - 12 = 0$ e $Car(A_{\mu}) = 3$ se $\mu^2 + \mu - 12 \neq 0$.

(b) Considerando $\mu = 1$ e recorrendo ao algoritmo de cálculo da inversa:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 4 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{-3L_1 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -11 & -2 & 0 & -3 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{11L_2 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 20 & 11 & -3 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(1/20)L_3} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 11/20 & -3/20 & 1/20 \end{bmatrix} \xrightarrow{-2L_3 + L_2 \to L_2 \\ -L_3 + L_1 \to L_1}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 & -11/20 & 23/20 & -1/20 \\ 0 & 1 & 0 & -2/20 & 6/20 & -2/20 \\ 0 & 0 & 1 & 11/29 & -3/20 & 1/20 \end{bmatrix} \xrightarrow{-4L_2 + L_1 \to L_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -3/20 & -1/20 & 7/20 \\ 0 & 1 & 0 & -2/20 & 6/20 & -2/20 \\ 0 & 0 & 1 & 11/29 & -3/20 & 1/20 \end{bmatrix}$$

Ou seja tem-se que:

$$(A_1)^{-1} = \frac{1}{20} \begin{bmatrix} -3 & -1 & 7 \\ -2 & 6 & -2 \\ 11 & -3 & 1 \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 44.

(a) Usando o algoritmo para o cálculo da inversa obtemos:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_1 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_2 + L_3 \to L_3} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & -1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(-1/2)L_3} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1/2 & 1/2 & -1/2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -L_3 + L_1 \to L_1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1/2 & 1/2 & 1/2 \end{bmatrix}$$

Assim sendo,

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 1/2 & -1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & 1/2 & -1/2 \end{bmatrix}$$

(b) Basta observar que:

$$A^{2}\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 1\\2\\3 \end{bmatrix} \Leftrightarrow A\mathbf{u} = A^{-1} \begin{bmatrix} 1\\2\\3 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \mathbf{u} = A^{-1} \begin{pmatrix} A^{-1} \begin{bmatrix} 1\\2\\3 \end{bmatrix} \end{pmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 45.

Tem-se que

$$AB = \begin{bmatrix} 16 & 12 & 2 \\ 1 & 5 & 2 \\ 4 & 9 & 3 \end{bmatrix}$$

Basta então resolver o sistema:

$$\begin{bmatrix} 16 & 12 & 2 & 16 \\ 1 & 5 & 2 & 1 \\ 4 & 9 & 3 & 4 \end{bmatrix}.$$

Indicações para a resolução do exercício 46.

(a) Tem-se

$$(1 - A)^2 = (1 - A)(1 - A) = 1 - A - A + A^2 = 1 - 2A + A^2$$

como, por hipótese, $A^2 = A$ tem-se:

$$1 - 2A + A^2 = 1 - 2A^2 + A = 1 - A.$$

(b) Calculando $(1 - 2A)^2$ tem-se:

$$(1-2A)^2 = (1-2A)(1-2A) = 1-4A+4A^2 = 1$$
,

a última igualdade justifica-se porque $A^2 = A$, por hipótese. Concluímos então que (1 - 2A) é inversa de si própria.

Indicações para a resolução do exercício 47.

(a) Temos que verificar que (1 + A)(1 - B) = 1. Tem-se:

$$(1 + A)(1 - B) = 1 - B + A - AB = 1 + A - B - (A - B) = 1,$$

com se pretendia.

(b) Como (1 - B) é inversa de (1 + A), tem-se que:

$$(1 - B)(1 + A) = (1 + A)(1 - B) = 1.$$

Tem-se então que $\mathbb{1} = (\mathbb{1} - B)(\mathbb{1} + A) = \mathbb{1} + A - B - BA$ ou seja, $\mathbb{0} = A - B - BA$ e, como AB = A - B, obtemos finalmente que $\mathbb{0} = AB - BA$, ou seja, AB = BA como se pretendia estabelecer.

Indicações para a resolução do exercício 48.

O exercício envolve álgebra simples valendo a pena notar que por definição $A^{-n} = (A^{-1})^n$, em particular $A^{-3} = (A^{-1})^3$.

Indicações para a resolução do exercício 49.

Para provar que A é invertível temos que estabelecer a existência de uma matriz que multiplicada por A resulta na identidade. Tem-se:

$$A^3 + A + \mathbb{1} = \mathbb{0} \Leftrightarrow A^3 + A = -\mathbb{1} \Leftrightarrow A(A^2 + \mathbb{1}) = -\mathbb{1}$$

Multiplicando ambos os membros da igualdade pelo escalar -1 obtemos:

$$-A(A^2 + 1) = 1 \Leftrightarrow A(-A^2 - 1) = 1.$$

Ou seja, $A^{-1} = -A^2 - 1$.

Indicações para a resolução do exercício 50.

Procedendo à eliminação de Gauss da matriz aumentada do sistema obtemos:

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 & 1 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 1 & \beta + 3 & 3 & \beta^{2} - 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_{1} + L_{2} \to L_{2} \atop -L_{1} + + L_{3} \to L_{3}} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 3 & 3 \\ 0 & \beta - 1 & 1 & \beta^{2} - 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{(1/3)L_{2}} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & \beta - 1 & 1 & \beta^{2} - 1 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{(5-\beta)L_{2} + L_{3} \to L_{3}} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 - \beta & \beta^{2} - \beta \end{bmatrix}$$

Assim, se $\beta \neq 2$ o sistema é possível e determinado e se $\beta = 2$ o sistema é impossível (pois $\beta^2 - \beta$ não se anula para $\beta = 2$). Desta forma, a resposta correcta é a C).

3 Exercícios suplementares

Exercício 51.—Consideremos os polinómios reais na variável X (o conjunto destes polinómios denota-se por $\mathbb{R}[X]$). Se p(X) é um desses polinómios, p'(X) denota a respectiva derivada. A cada polinómio p(X) associamos a matriz M_p que é a matriz:

$$M_p = \begin{bmatrix} p(0) & 0 \\ p'(0) & p(0) \end{bmatrix}.$$

Mostre que se $p(X), q(X) \in \mathbb{R}[X]$ então $M_p + M_q = M_{p+q}$ e $M_p M_q = M_{pq}$.

Exercício 52.—Uma matriz quadrada A é nilpotente se $A^p=\mathbb{O}$ para algum natural p e unipotente se $\mathbb{I}-A$ é nilpotente. Supondo que N é nilpotente e U é unipotente, considere:

$$\exp N = 1 + N \frac{1}{2!} A^2 + \dots + \frac{1}{n!} A^n + \dots$$

$$\log U = -(1 - U) - \frac{1}{2} (1 - U)^2 - \dots - \frac{1}{n} (1 - U)^n - \dots$$

(a) Considere agora as matrizes

$$N = \begin{bmatrix} 0 & a & b \\ 0 & 0 & c \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \qquad U = \begin{bmatrix} 1 & x & y \\ 0 & 1 & z \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

e mostre que $\exp(\log U) = U$ e $\log(\exp N)$.

(b) Considere a função $U(t) = \exp(tM)$ (onde $t \in \mathbb{R}$) sendo M a matriz:

$$M = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Mostre que U(s)U(t) = U(s+t), para quaisquer $s, t \in \mathbb{R}$.

Exercício 53.—Considere as matrizes $H \in \mathbb{C}^{2\times 2}$ da forma,

$$H = \begin{bmatrix} a+bi & c+di \\ -c+di & a-bi \end{bmatrix} \qquad (a,b,c,d \in \mathbb{R}).$$

As matrizes deste tipo designam-se de *quaterniões* e o respectivo conjunto denota-se por H.

- (a) Mostre que H é fechado para somas e produtos.
- (b) Considerando $\mathbf{a}, \mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k} \in \mathbb{H}$, definidos por:

$$\mathbf{1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{i} = \begin{bmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{bmatrix}, \quad \mathbf{j} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{k} = \begin{bmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{bmatrix},$$

- 1. Mostre que $H = a\mathbf{1} + b\mathbf{i} + c\mathbf{j} + d\mathbf{k}$.
- 2. Verifique que

$$\mathbf{i}^2 + \mathbf{j}^2 + \mathbf{k}^2 = -1, \quad \mathbf{i}\mathbf{j} = -\mathbf{j}\mathbf{i} = \mathbf{k}, \quad \mathbf{j}\mathbf{k} = -\mathbf{k}\mathbf{j} = \mathbf{i}, \quad \mathbf{k}\mathbf{i} = -\mathbf{i}\mathbf{k} = \mathbf{j}$$

3. Se $H \in \mathbb{H}$ mostre que:

$$H\bar{H} = \bar{H}H = (a^2 + b^2 + c^2 + d^2)\mathbf{1}.$$

(onde \bar{H} é a matriz cujas entradas são as conjugadas das entradas de H).