

- \* Todas as folhas devem ser identificadas com o nome completo. Justifique adequadamente todos os cálculos que efetuar;
- \* A entrega da prova e a desistência só serão possíveis após 1 hora do início da prova;
- \* Não se pode utilizar telemóveis, máquinas de calcular gráficas e microcomputadores;
- \* Resolva cada um dos quatro grupos utilizando folhas de capa distintas.

### GRUPO I

- 1) [5,2] Sejam as transformações lineares  $T \in L(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3)$ ,  $R, S \in L(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^3)$  dadas por

$$T(x, y) = (x - 2y, -x - y, 4x - 2y), \quad S(x, y, z) = (x - z, x - y, -x + y + z)$$

$$R(x, y, z) = (x - y, -x + 2y + z, -x + 3y + 2z)$$

em relação às bases canónicas  $E_3$ , para o espaço  $\mathbb{R}^3$ , e  $E_2$ , para o espaço  $\mathbb{R}^2$ .

- a) Calcule o núcleo e o contradomínio de  $T$ . Para cada um desses subespaços, indique uma base e conclua em relação à sua dimensão.
  - b) Verifique quais das funções dadas são injetivas. Justifique.
  - c) Mostre que apenas uma das funções é bijetiva e obtenha a sua função inversa.
- 2) [1,7] Sejam a transformação linear  $T : V \rightarrow V$  e o conjunto de vetores próprios de  $T$ ,  $U = \{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3, \dots, \vec{u}_k\} \subset E(\alpha)$ , em que  $E(\alpha)$  é o espaço próprio associado ao valor próprio  $\alpha$ . Mostre que o vetor não nulo  $\vec{v} \in L(U)$  é também um vetor próprio de  $T$ .

### GRUPO II

- 3) [4,5] Considere as transformações lineares definidas na pergunta 1) e as bases  $W = \{(1, -1), (1, 0)\} \subset \mathbb{R}^2$  e  $U = \{(1, 0, -1), (0, 1, 1), (-1, 0, 0)\} \subset \mathbb{R}^3$ .
- a) Usando o cálculo matricial, calcule as matrizes  $R_{U, E_3} = m(R)_{U, E_3}$ , representação matricial de  $R$  em relação às bases  $U$  e  $E_3$ , e  $S_{E_3, U} = m(S)_{E_3, U}$ , representação matricial de  $S$  em relação às bases  $E_3$  e  $U$ .
  - b) Recorrendo preferencialmente às matrizes obtidas na alínea anterior, obtenha a matriz  $m(RST - 2T)_{W, E_3}$ , representação matricial de  $RST - 2T$  em relação às bases  $W$  e  $E_3$ .

.....(continua no verso)

### GRUPO III

- 4) [2,8] Determine, indicando todas as operações efetuadas, o determinante e a característica da matriz real:

$$B = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -5 & 0 \\ 2 & k & 2k-8 & 1 \\ k & 2k & 0 & k \\ k^2 & 1-k^2 & 1-5k^2 & 2 \end{bmatrix}$$

### GRUPO IV

- 5) [5,8] Considere a transformação linear  $S : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  representada pela matriz

$$S = m(S) = \begin{bmatrix} 5 & 8 & 16 \\ 4 & 1 & 8 \\ -4 & -4 & -11 \end{bmatrix}$$

em relação à base canónica,  $E$ , para o espaço  $\mathbb{R}^3$  e a base  $B = \{(0,0,1), (1,0,0), (0,1,0)\} \subset \mathbb{R}^3$ .

- Calcule os valores próprios.
- Determine os espaços próprios e indique, para cada um desses subespaços, uma base e a dimensão.
- Verifique, justificando devidamente, se a transformação linear admite uma base de vetores próprios,  $U$ , para o espaço  $\mathbb{R}^3$ . Em caso afirmativo, obtenha as matrizes  $S_{U,U}$  e  $S_{U,B}$  e conclua se alguma destas matrizes é semelhante à matriz  $S_{B,B}$ , apresentando as expressões matriciais que as relacionam.