Álgebra Li	near e Geo	ometria	Analítica	$\overline{\mathbf{a}}$	
EGI+EIC					
Exame da 1ª chamada d	a Época Normal – an	o lectivo 2005/	2006 – 18 de Janeiro	de 2006	
Departamento de Maten	nática para a Ciência e	e Tecnologia –	Guimarães – Universi	idade do Minho	
Curso: Nom	e:		Número:	Classificação:	
a realização da prova os	telemóveis devem esta uído por três grupos e	r desligados e s	só se pode abandonar	ão de máquina de calcular. Durar ca sala passados 20 minutos do s início de cada grupo indicam-se	seu
	ras ou falsas usando pa	ara tal os carac	eteres "V" ou "F", resp	s nem justificações, se as seguint pectivamente. Cotações — respos ste grupo.	
I.2 Seja a aplicação I.3 $(x,0) x \in \mathbb{R}$ I.4 $A(B+C)+B$ de ordem $n$ .  I.5 Seja $A$ uma ma I.6 No espaço vect I.7 $A$ matriz $B$	o $f: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$ , $f(x, y)$ é um subespaço de $\mathbb{R}^2$	y) = (0, -x). Exp. $y$ .	ntão, $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^2)$ . $B \in C$ são matrizes o matrizes o matrizações não-singu $ 0,0\rangle\rangle = \langle (2,2,0)\rangle$ .	$(S)$ , então $S$ é uma base de $X$ . de ordem $n \in \mathbb{N}$ e $\underline{0}$ é a matriz n lar.	ula
_	oroposições verdadeiras			ulos nem justificações, as seguint sposta em branco ou errada: 0.	ies
II.2 Considere, em $\mathbb{R}^3$ , vector director de $r$		ões cartesianas	são $x = y = 2z$ . E	Então,	é o

II.3 Considere o cilindro elíptico cuja representação gráfica é	. Então,		
---	----------	--	--

são duas possíveis equações para o descrever.

II.4 Diz-se que  $X = [x_{ij}] \in \mathcal{M}_{n \times n}(\mathbb{R})$  é uma matriz tridiagonal se  $|i-j| > 1 \Rightarrow x_{ij} = 0$ . Então, a matriz  $A \in \mathcal{M}_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ , com  $A = \begin{bmatrix} & & \\ & & \\ & & \\ & & \end{bmatrix}$  é uma matriz tridiagonal mas não é diagonal.

Grupo III — Responda, nas folhas que lhe foram distribuídas e por qualquer ordem, às seguintes questões, indicando todos os cálculos que tiver de efectuar, bem como as respectivas justificações. Cotações: 20+20+(10+10)+20+(8+12)+20+20.

- III.1 Sejam  $n \in \mathbb{N} \setminus \{1\}$  e  $A \in \mathcal{M}_{n \times n}(\mathbb{R})$  tal que  $A^2 = nA$ . Mostre que  $(I_n A)^{-1} = I_n \frac{1}{n-1}A$ .
- III.2 Considere o conjunto  $V = \{(x, x^2) | x \in \mathbb{R}\}$  munido das operações  $(x, x^2) \oplus (y, y^2) = (x + y, (x + y)^2)$  e  $\alpha \odot (x, x^2) = (\alpha x, \alpha^2 x^2)$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Verifique se é válida a afirmação:  $\forall \alpha \in \mathbb{R}, \forall \underline{x}, \underline{y} \in V : \alpha \odot (\underline{x} \oplus \underline{y}) = \alpha \odot \underline{x} \oplus \alpha \odot \underline{y}$ .
- III.3 Considere o sistema de equações lineares cuja matriz dos coeficientes é  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -3 & 6 \end{bmatrix}$  e o vector dos termos independentes é  $b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ .
  - (a) Mostre, sem o resolver, que o sistema de equações lineares dado é possível e determinado.
  - (b) Considere o seguinte teorema, conhecido por Regra de Cramer: "Seja Ax = b um sistema de n equações lineares a n incógnitas. Se o sistema é possível e determinado então  $x_i = \frac{\Delta_i}{|A|}, i = 1, \ldots, n$ , em que  $\Delta_i$  é o determinante da matriz que se obtém a partir da matriz A, na qual se substitui a coluna i pelo vector b." Resolva o sistema de equações lineares dado através da Regra de Cramer.
- III.4 Considere o sistema de equações lineares cuja matriz dos coeficientes é  $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 2 & 4 & -3 \\ 3 & 6 & -5 \end{bmatrix}$  e o vector dos termos independentes é  $b = \begin{bmatrix} 9 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ . Resolva-o através do método de Gauss e do método de Gauss-Jordan.
- III.5 Seja  $A_f = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  a matriz associada a  $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^2)$ .
  - (a) Determine f(0, 1, 1).
  - (b) Determine duas bases de Im(f).
- III.6 Determine o espectro da matriz  $A = \begin{bmatrix} 1 & 5 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ -4 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ , bem como o conjunto dos vectores próprios associados ao valor próprio de menor módulo.
- III.7 Considere, em  $\mathbb{R}^3$ , o plano  $\alpha$  definido pela equação cartesiana x-y+z=0 e o plano  $\beta$  definido pelos pontos  $A=(1,0,0),\,B=(1,1,0)$  e C=(1,1,1). Determine o ângulo formado pelos planos  $\alpha$  e  $\beta$ .