MESTRADOS INTEGRADOS EM ENGª MECÂNICA E EM ENGª INDUSTRIAL E GESTÃO | 2014-15

EM0005/EIG0048 | ÁLGEBRA LINEAR E GEOMETRIA ANALÍTICA | 1º ANO - 1º SEMESTRE

Prova sem consulta. Duração: 2h (20m de tolerância).

2ª Prova de Avaliação

- * Não são consideradas as folhas sem identificação. Justifique convenientemente todos os cálculos que efetuar;
- * A desistência só é possível após 1 hora do início da prova;
- * Não é possível a utilização de máquinas de calcular gráficas nem de microcomputadores;
- * Resolva cada um dos grupos utilizando folhas de capa distintas.

GRUPO I

1) [9,2] Considere as transformações lineares $S \in L(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3)$, tal que S(x, y) = (2x - y, x - y, -x + 2y), e $T \in L(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^3)$, representada pela matriz

$$T = m(T) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

em relação à base canónica, E_3 , para o espaço \mathbb{R}^3 . Sejam as bases E_2 , base canónica para o espaço \mathbb{R}^2 , $U = \{(1,-1),(0,-1)\} \subset \mathbb{R}^2$ e $B = \{(1,0,1),(0,0,1),(1,-1,0)\} \subset \mathbb{R}^3$.

- a) Calcule o núcleo e o contradomínio de *S*. Para cada um destes subespaços, indique uma base e conclua em relação à sua dimensão.
- **b)** Mostre que ambas as funções são injetivas e que apenas T é bijetiva; determine as respetivas transformações inversas.
- c) Usando o cálculo matricial, obtenha as matrizes $S_{U,E_3} = m(S)_{U,E_3}$, representação matricial de S em relação às bases U e E_3 , e $T_{E_3,B} = m(T)_{E_3,B}$, representação matricial de T em relação às bases E_3 e B.
- d) Determine a matriz da composição possível de S com T^2 em relação às bases U e B (tenha em atenção a informação decorrente das alíneas anteriores).
- 2) [1,3] Seja a transformação linear $S: V \to W$, em que dim $V = \dim W = n$, e admita que S é injetiva. Mostre que S é bijetiva e que a sua inversa é também uma transformação linear.

.....(continua no verso)

EM0005/EIG0048 | ÁLGEBRA LINEAR E GEOMETRIA ANALÍTICA | 1º ANO - 1º SEMESTRE

Prova sem consulta. Duração: 2h (20m de tolerância).

2ª Prova de Avaliação

GRUPO II

3) [2,8] Calcule, indicando todas as operações efetuadas, o determinante da matriz real

$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & k & 2 \\ 2 & -2 & k & 8 \\ 5 & -1 & 4 & 1 \end{bmatrix}$$

Admitindo que \mathbf{D} é não singular, obtenha o valor de k para que $|\mathbf{D}| = |4\mathbf{D}^{-1}|$.

GRUPO III

4) [5,5] Seja a transformação linear $G: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ representada pela matriz

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

em relação à base canónica, E, para o espaço \mathbb{R}^3 .

- a) Calcule o valor do parâmetro real α , tal que $\vec{x} = (\alpha, \alpha, 0)$ é um dos vetores próprios da matriz G.
- **b**) Determine os valores próprios e os respetivos espaços próprios e indique, para cada um desses subespaços, uma base e a dimensão.
- c) Verifique, justificando devidamente, se a transformação linear admite uma base, U, de vetores próprios para o espaço \mathbb{R}^3 . Em caso afirmativo, obtenha as matrizes $G_{U,U}$ e $G_{U,E}$, e diga se alguma destas matrizes é semelhante à matriz G, apresentando as expressões matriciais que as relacionam.
- 5) [1,2] Seja a transformação linear $S: V \to W$, em que dim $V = \dim W = n$, e admita que S é injetiva; considere o conjunto $U = \{u_1, u_2, u_3, ..., u_k\} \subset V$. Estabeleça as condições para que o conjunto $U_S = \{S(u_1), S(u_2), S(u_3), ..., S(u_k)\}$ seja uma base para W. Justifique a resposta.