

NomeNº ☐ ENGFIS
☐ FIS

Instruções: responda e justifique brevemente as suas respostas nesta folha.

1. (1 valor) Determine uma base do espaço linear das soluções da equação diferencial homogénea

$$\ddot{x} = 0.$$

$$1 \quad t \quad t^2$$

2. (1 valor) Determine uma (ou seja, apenas uma) solução da equação diferencial

$$\ddot{x} = e^{-2t}.$$

$$x(t) = \frac{1}{4} e^{-2t}$$

3. (1 valor) Determine a solução geral (ou seja, todas as soluções) da equação diferencial linear homogénea

$$\ddot{x} + 4\dot{x} + 13x = 0.$$

$$x(t) = e^{-2t} (a \cos(3t) + b \sin(3t)) \quad \text{com } a, b \in \mathbb{R}.$$

4. (1 valor) Determine a solução da equação diferencial linear homogénea

$$\ddot{x} + 4\dot{x} + 13x = 0$$

com condições iniciais $x(0) = 1$ e $\dot{x}(0) = -5$.

$$x(t) = e^{-2t} (\cos(3t) - \sin(3t))$$

5. (1 valor) Determine uma (ou seja, apenas uma) solução da equação diferencial linear não homogénea

$$\ddot{x} + 9x = \sin(3t).$$

$$x(t) = -\frac{1}{6} t \cos(3t)$$

6. (1 valor) Considere o espaço euclidiano real
- \mathbf{E}
- das funções contínuas
- $f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$
- munido do produto escalar
- $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t) g(t) dt$
- . Determine uma base ortonormada do plano
- $S \subset \mathbf{E}$
- gerado pelas funções
- $f(t) = 1$
- e
- $g(t) = t$
- .

Uma base ortonormada de S é formada por

$$f(t) = 1 \quad \text{e} \quad e(t) = \sqrt{3} (2t - 1)$$

7. (1 valor) Determine o ponto do plano
- $S \subset \mathbf{E}$
- , definido no exercício 6, mais próximo do vetor
- $h(t) = t^2$
- .

$$t - 1/6$$

8. (1 valor) Considere, no espaço euclidiano complexo \mathbb{C}^2 munido do produto escalar usual, o operador $T : \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$ definido por

$$T(x, y) = (ix - y, 2x + iy).$$

Determine o operador adjunto T^* e a composição TT^* .

$$T^*(x, y) = (-ix + 2y, -x - iy) \quad TT^*(x, y) = (2x + 3iy, -3ix + 5y)$$

9. (1 valor) Dê um exemplo, se existir, de um operador normal $N : \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$ que não seja nem hermitico, nem hemi-hermitico, nem unitario.

Por exemplo, $N(x, y) = ((1 + i)x, (1 + i)y)$.

10. (1 valor) Considere o espaço euclidiano \mathbb{R}^2 munido do produto escalar usual. Determine a matriz 2×2 que define, na base canônica, um operador ortogonal $R : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $R(1, 0) = (\sqrt{3}/2, 1/2)$.

Por exemplo,

$$\begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 & -1/2 \\ 1/2 & \sqrt{3}/2 \end{pmatrix}$$

11. (1 valor) Considere o espaço euclidiano complexo \mathbb{C}^n munido do produto escalar usual. Mostre que os valores próprios de um operador hermitico $T : \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$ são reais.

...

12. (1 valor) As funções $\cosh(2t)$ e $\sinh(2t)$ são soluções da equação diferencial

$$\bigcirc \ddot{x} + 4\dot{x} = 0 \quad \bigcirc \ddot{x} - 4x = 0 \quad \bigcirc \ddot{x} + 4x = 0 \quad \bigcirc \ddot{x} - 4\dot{x} = 0$$

13. (1 valor) Num espaço euclidiano real, o produto escalar entre dois vetores \mathbf{x} e \mathbf{y} é $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = 0$ se e só se os vetores $\mathbf{x} \pm \mathbf{y}$ têm a mesma norma, ou seja, $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| = \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|$.

☒ Verdadeiro ☐ Falso

14. (1 valor) A matriz

$$A = \begin{pmatrix} 3i & i \\ i & -2i \end{pmatrix}$$

representa, na base canônica do plano euclidiano complexo \mathbb{C}^2 , um operador

☐ hermitico ☒ hemi-hermitico ☐ unitario

15. (1 valor) Se B é uma matriz complexa $n \times n$ arbitrária, então B^*B é

☐ hemi-hermitica ☐ unitaria ☒ hermitica

16. (1 valor) Se A e B são duas matrizes hermiticas $n \times n$, então também AB é hermitica.

☐ Verdadeiro ☒ Falso

17. (1 valor) Sejam U e V duas matrizes complexas $n \times n$. Se U e UV são unitarias, então também V é unitaria.

☒ Verdadeiro ☐ Falso

18. (1 valor) Uma matriz real $n \times n$ é ortogonal se

- ☐ $A^T = -A$ ☒ $A^T A = I$ ☐ $A^T A = A A^T$

19. (1 valor) Existe uma matriz ortogonal O tal que

$$O^2 = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{pmatrix}$$

- ☐ Verdadeiro ☒ Falso

20. (1 valor) Se todos os valores próprios de uma matriz complexa $n \times n$ são reais então a matriz é hermitica.

- ☐ Verdadeiro ☒ Falso

NomeNº ☐ ENGFIS
☐ FIS

Instruções: responda e justifique brevemente as suas respostas nesta folha.

1. (1 valor) Identifique a matriz simétrica
- A
- que define a forma quadrática

$$Q(x, y) = 2x^2 - 6xy + 2y^2$$

e determine os seus valores próprios.

A matriz simétrica que define a forma quadrática é

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ -3 & 2 \end{pmatrix}$$

Os seus valores próprios são -1 e 5 .

2. (1 valor) Determine uma matriz ortogonal
- U
- que diagonaliza a matriz simétrica
- A
- do exercício 2, ou seja, tal que
- $U^T A U$
- seja diagonal.

Uma matriz ortogonal diagonalizadora, tal que

$$A = U \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 5 \end{pmatrix} U^T$$

é

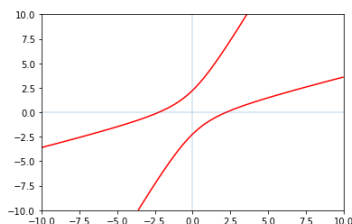
$$U = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

3. (1 valor) Identifique e esboce a cónica definida pela equação cartesiana

$$2x^2 - 6xy + 2y^2 - 10 = 0$$

É uma hipérbole, pois nas variáveis $X = \frac{1}{\sqrt{2}}(x + y)$ e $Y = \frac{1}{\sqrt{2}}(y - x)$ a equação é

$$-\frac{X^2}{(\sqrt{5})^2} + \frac{Y^2}{1} = 1$$



4. (1 valor) Calcule valores e vetores próprios da matriz hermítica

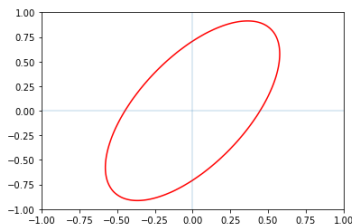
$$H = \begin{pmatrix} 1 & -i \\ i & 1 \end{pmatrix}.$$

Os valores próprios são 0 e 2 . Vetores próprios são $\mathbf{v}_0 = (i, 1)$ e $\mathbf{v}_2 = (1, i)$, respetivamente

5. (1 valor) Calcule os comprimentos dos semi-eixos e esboce o elipsoide definido pela equação

$$5x^2 - 4xy + 2y^2 \leq 1$$

Os semi-eixos são 1 e $1/\sqrt{6}$, e o elipsoide é



6. (1 valor) Dê uma definição do grupo $\mathbf{SU}(2)$ e determine a forma de uma sua matriz genérica.

$\mathbf{SU}(2)$ é o grupo das matrizes complexas 2×2 tais que $A^*A = I$ e $\det A = 1$. Uma matriz genérica de $\mathbf{SU}(2)$ é

$$A = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\bar{\beta} & \alpha \end{pmatrix}$$

onde α e β são números complexos tais que $|\alpha|^2 + |\beta|^2 = 1$.

7. (1 valor) Dê um exemplo, se existir, de duas matrizes quadradas A e B tais que $e^{A+B} \neq e^A e^B$.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

8. (1 valor) Calcule o grupo a um parâmetro e^{tA} gerado pela matriz

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}.$$

$$e^{tA} = e^{-t} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & 1 \end{pmatrix}$$

9. (1 valor) Determine a solução do sistema

$$\begin{cases} \dot{q} = -q \\ \dot{p} = q - p \end{cases}$$

com condições iniciais $(q(0), p(0)) = (3, 2)$.

$$\begin{pmatrix} q(t) \\ p(t) \end{pmatrix} = e^{-t} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3e^{-t} \\ (3t+2)e^{-t} \end{pmatrix}$$

10. (1 valores) Considere o sistema não homogêneo

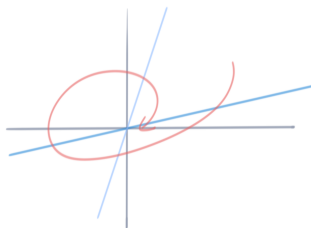
$$\begin{cases} \dot{q} = -q \\ \dot{p} = q - p + \sin(t) \end{cases}$$

Determine a solução com condições iniciais nulas $(q(0), p(0)) = (0, 0)$.

$$\begin{pmatrix} q(t) \\ p(t) \end{pmatrix} = \int_0^t e^{-(t-\tau)} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t-\tau & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ \sin(\tau) \end{pmatrix} d\tau = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{2}(\sin(t) - \cos(t) + e^{-t}) \end{pmatrix}$$

11. (1 valor) Esboce o retrato de fases do sistema

$$\begin{cases} \dot{q} = p \\ \dot{p} = -9q - p \end{cases}$$



12. (1 valor) Se existe uma base de \mathbb{C}^n formada por vetores próprios do operador $L : \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$ então o operador L é normal.

☐ Verdadeiro ☒ Falso

13. (1 valor) Toda matriz quadrada (simétrica) não negativa é da forma $P = A^\top A$ para alguma matriz quadrada A .

☒ Verdadeiro ☐ Falso

14. (1 valor) Existe uma matriz quadrada real A tal que $A^2 = -I$.

☒ Verdadeiro ☐ Falso

15. (1 valor) Se H é uma matriz quadrada hermitica então e^{iH} é unitária.

☒ Verdadeiro ☐ Falso

16. (1 valor) Se A é uma matriz auto-adjunta então $A + iI$ é invertível.

☒ Verdadeiro ☐ Falso

17. (1 valor) Toda matriz $A \in \mathbf{SO}(3)$ admite um vetor próprio com valor próprio $\lambda = 1$.

☒ Verdadeiro ☐ Falso

18. (1 valor) A álgebra de Lie (o espaço tangente na identidade) do grupo das rotações $\mathbf{SO}(3)$ é

- ☐ o espaço linear das matrizes reais 3×3 simétricas.
☐ o espaço linear das matrizes reais 3×3 com traço nulo.
☒ o espaço linear das matrizes reais 3×3 anti-simétricas.

19. (1 valor) O sistema linear

$$\begin{cases} \dot{q} = p \\ \dot{p} = q \end{cases}$$

é equivalente à equação de Newton

☐ $\ddot{q} = -q$ ☐ $\ddot{q} = q + p$ ☒ $\ddot{q} = q$

20. (1 valor) Considere o sistema linear definido por

$$\begin{cases} \dot{x} = 6x + 5y \\ \dot{y} = x - 2y \end{cases}$$

A origem é

☐ um nodo instável. ☒ um ponto de sela. ☐ um foco estável.