

Proposta de resolução

Grupo I

Em cada questão deste grupo deve ser assinalada apenas uma das opções de resposta. A uma resposta correta é atribuída uma cotação de 1.25 valores (apenas uma resposta está correta) e a uma resposta errada é atribuída uma cotação de -0.25 valores. A cotação mínima total deste grupo é de 0 valores.

1. Dadas duas matrizes $A \in \mathcal{M}_{4 \times 2}(\mathbb{R})$ e $B \in \mathcal{M}_{2 \times 4}(\mathbb{R})$, a matriz

☐ $AB + BA$ está bem definida.

☐ $A^T B$ está bem definida.

☒ $(A + B^T)^T$ pode ser calculada.

☐ $AB \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$.

2. Considere a matriz $A = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$, com $\alpha \neq 0$.

☐ A comuta com A^T para qualquer $\beta \in \mathbb{R}$.

☐ A e A^T nunca são comutáveis.

☐ A é uma matriz elementar quaisquer que sejam $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$.

☒ A é um produto de matrizes elementares para α e β não nulos.

3. Se A é uma matriz quadrada de ordem n tal que $A^3 = \frac{1}{4}I_n$, então

☒ A é invertível e $A^{-1} = 4A^2$.

☐ A não é invertível.

☐ A^2 é invertível e $(A^2)^{-1} = A$.

☐ $(A^3)^{-1} = I_n$.

4. Se A é uma matriz quadrada de ordem n e B é tal que $A \xrightarrow[l_1 \leftarrow 2l_1]{} B$, então

☐ $\det(-B) = \det(-A)$.

☐ $\det(2B) = \det(A)$.

☐ $\det(AB) = 2 \det(A)$.

☒ $\det(B) = 2 \det(A)$.

5. Considere a matriz $\begin{bmatrix} 1 & 1 & b & 1 \\ 0 & 1 & a & 1 \\ 0 & a & 0 & b \end{bmatrix}$, com $a, b \in \mathbb{R}$. Sobre a característica de A sabemos que

☐ $\text{car}(A) = 2$ para quaisquer $a, b \in \mathbb{R}$.

☐ $\text{car}(A) = 2$ se $b = a$.

☐ $\text{car}(A) \geq 3$ para quaisquer $a, b \in \mathbb{R}$.

☒ $\text{car}(A) = 3$ se $a \neq 0$.

6. Se $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & \vdots & 1 \\ 0 & 1 & 1 & \vdots & -1 \\ 0 & 0 & \alpha - 1 & \vdots & \beta - 3 \end{bmatrix}$ é a matriz ampliada de um sistema de equações lineares, com α e β parâmetros reais, então

☒ o sistema é possível e determinado se $\alpha \neq 1$.

☐ o sistema é possível e indeterminado se $\alpha = 1$.

☐ o sistema é sempre possível.

☐ o sistema é impossível se $\beta = 3$.

Grupo II

Neste grupo as respostas a todos as questões devem ser devidamente justificadas.

1. [1.5 valores] Se A e B são duas matrizes invertíveis de ordem n tais que $\left[(A^{-1})^T B\right]^{-1} = I_n$, mostre que $B = A^T$.

Resolução.

$$\begin{aligned} \left[(A^{-1})^T B\right]^{-1} = I_n &\implies B^{-1} \left[(A^{-1})^T\right]^{-1} = I_n \\ &\implies B^{-1} \left[(A^T)^{-1}\right]^{-1} = I_n \\ &\implies B^{-1} A^T = I_n \\ &\implies B B^{-1} A^T = B I_n \\ &\implies I_n A^T = B I_n \\ &\implies A^T = B. \end{aligned}$$

2. [3.5 valores] Considere o sistema de equações lineares nas incógnitas x_1, x_2, x_3 e x_4 com a seguinte matriz simples e vetor dos termos independentes:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & -2 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \\ 5 \end{bmatrix}.$$

- (a) Verifique que $\mathbf{s}_1 = (1, 4, -3, -1)$ é uma solução do sistema $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$.
 (b) Verifique que o sistema homogêneo associado $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ é possível e indeterminado, usando o método de eliminação de Gauss, e apresente a solução geral deste sistema.
 (c) Se \mathbf{s} é uma solução do sistema $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$, então $\mathbf{s} + \mathbf{s}_1$ é uma solução do sistema $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$. Mostre este resultado e use-o para apresentar duas outras soluções do sistema $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$.

Resolução.

$$(a) \quad A\mathbf{s}_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & -2 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ -3 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \\ 5 \end{bmatrix} = \mathbf{b}$$

(b)

$$\begin{aligned} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & -1 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right] &\xrightarrow{\substack{l_2 \leftarrow l_2 - l_1 \\ l_3 \leftarrow l_3 - 2l_1 \\ l_4 \leftarrow l_4 - l_1}} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right] &\xrightarrow{\substack{l_3 \leftarrow l_3 + 2l_2 \\ l_4 \leftarrow l_4 - 2l_2}} \\ \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 0 \end{array} \right] &\xrightarrow{l_4 \leftarrow l_4 + l_3} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Como $\text{car}(A) = \text{car}(A|\mathbf{0}) = 3 < n = 4$ (onde n é o número de incógnitas), o sistema $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ é possível e indeterminado.

Temos então o sistema equivalente

$$\left\{ \begin{array}{cccc} x_1 & & & = 0 \\ & x_2 & +x_3 & +x_4 = 0 \\ & & x_3 & +x_4 = 0 \end{array} \right. \iff \left\{ \begin{array}{l} x_1 = 0 \\ x_2 = -x_3 - x_4 \\ x_3 = -x_4 \end{array} \right. \iff \left\{ \begin{array}{l} x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \\ x_3 = -x_4 \end{array} \right.,$$

onde x_4 é uma variável livre, podendo, portanto, tomar qualquer valor real. A solução geral do sistema é dada por

$$(x_1, x_2, x_3, x_4) = (0, 0, -\alpha, \alpha), \quad \alpha \in \mathbb{R}.$$

(c) Uma vez que $A\mathbf{s} = \mathbf{0}$ e $A\mathbf{s}_1 = \mathbf{b}$, temos

$$A(\mathbf{s} + \mathbf{s}_1) = A\mathbf{s} + A\mathbf{s}_1 = \mathbf{0} + \mathbf{b} = \mathbf{b},$$

ou seja, $\mathbf{s} + \mathbf{s}_1 = (1, 4, -3 - \alpha, -1 + \alpha)$ é uma solução do sistema $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$. Assim, tomando $\alpha = 1$ e $\alpha = 2$, obtemos duas outras soluções do sistema, respetivamente,

$$(1, 4, -4, 0) \quad \text{e} \quad (1, 4, -5, 1).$$

3. [3 valores] Considere a matriz invertível $A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 2 \end{bmatrix}$.

(a) Verifique que $A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & -1/2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$.

(b) Use A^{-1} para resolver as equações matriciais

$$\text{i. } 2A\mathbf{x} = \mathbf{b} \text{ com } \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \end{bmatrix}^T. \quad \text{ii. } AA^T\mathbf{x} = A\mathbf{b} \text{ com } \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}^T.$$

Resolução.

$$(a) \quad A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & -1/2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(b) i.

$$\begin{aligned} 2A\mathbf{x} = \mathbf{b} &\iff A\mathbf{x} = \frac{1}{2}\mathbf{b} \iff \mathbf{x} = \frac{1}{2}A^{-1}\mathbf{b} \\ &\iff \mathbf{x} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & -1/2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

ii.

$$\begin{aligned} AA^T\mathbf{x} = A\mathbf{b} &\iff A^{-1}AA^T\mathbf{x} = A^{-1}A\mathbf{b} \iff I_n A^T\mathbf{x} = I_n\mathbf{b} \iff A^T\mathbf{x} = \mathbf{b} \\ &\iff \mathbf{x} = (A^T)^{-1}\mathbf{b} \iff \mathbf{x} = (A^{-1})^T\mathbf{b} \\ &\iff \mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1/2 & -1/2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ \frac{3}{2} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

4. [3 valores] Suponha que existe uma matriz A tal que $\text{adj}(A) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 1 \\ 3 & 2 & 2 \end{bmatrix}$ e $\det(A) = 3$.

- (a) Calcule $\det(\text{adj}(A))$ e verifique que $\det(\text{adj}(A)) = [\det(A)]^2$. Conclua que $\text{adj}(A)$ e A são matrizes invertíveis.
- (b) Mostre que, em geral, para uma matriz invertível A de ordem n se tem

$$A = \det(A) \cdot [\text{adj}(A)]^{-1}.$$

- (c) Sem calcular $[\text{adj}(A)]^{-1}$, determine o elemento na posição $(3, 2)$ de A .

Sugestão: recorde que a segunda coluna de $[\text{adj}(A)]^{-1}$ é a solução do sistema $\text{adj}(A)\mathbf{x} = [0 \ 1 \ 0]^T$ e use a Regra de Cramer.

Resolução.

- (a)

$$\det(\text{adj}(A)) = \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 1 \\ 3 & 2 & 2 \end{pmatrix} = 1 \times \det \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} - 1 \times \det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} = (8-2) - (-3) = 9.$$

Verifica-se, então, que $[\det(A)]^2 = 3^2 = \det(\text{adj}(A))$.

As matrizes A e $\text{adj}(A)$ são invertíveis uma vez que $\det(A)$ e $\det(\text{adj}(A))$ são não nulos.

- (b) Sabemos que $A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \cdot \text{adj}(A)$. Então,

$$\begin{aligned} (A^{-1})^{-1} &= \left(\frac{1}{\det(A)} \cdot \text{adj}(A) \right)^{-1} \implies A = \left(\frac{1}{\det(A)} \right)^{-1} \cdot [\text{adj}(A)]^{-1} \\ &\implies A = \det(A) \cdot [\text{adj}(A)]^{-1}. \end{aligned}$$

- (c) Por (b), sabemos que o elemento na posição $(3, 2)$ de A é igual ao elemento na mesma posição da matriz $[\text{adj}(A)]^{-1}$ multiplicado por $\det(A)$.

Sabemos também que o elemento na posição $(3, 2)$ da matriz $[\text{adj}(A)]^{-1}$ é a componente x_3 da solução do sistema $\text{adj}(A)\mathbf{x} = [0 \ 1 \ 0]^T$. Assim,

$$a_{32} = \det(A) \cdot \frac{\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 1 \\ 3 & 2 & 0 \end{pmatrix}}{\det(\text{adj}(A))} = 3 \cdot \frac{1 \times \det \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} - 1 \times \det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}}{9} = \frac{-2 + 3}{3} = \frac{1}{3}$$

5. [1.5 valores] Um matriz A de ordem n diz-se involutiva se $A^2 = I_n$ e idempotente se $A^2 = A$. Mostre que

- (a) se N é involutiva, então $\frac{1}{2}(I_n + N)$ e $\frac{1}{2}(I_n - N)$ são idempotentes e $(I_n + N)(I_n - N) = O$.
- (b) toda a matriz involutiva se pode escrever como a diferença de duas matrizes idempotentes, cujo produto é a matriz nula.

Resolução.

(a) A matriz $\frac{1}{2}(I_n \pm N)$ é uma matriz idempotente uma vez que

$$\begin{aligned}\left[\frac{1}{2}(I_n \pm N)\right]^2 &= \frac{1}{4}(I_n \pm N)(I_n \pm N) \\ &= \frac{1}{4}(I_n I_n \pm I_n N \pm N I_n + N^2) \\ &= \frac{1}{4}(I_n \pm 2N + N^2) \\ &= \frac{1}{4}(I_n \pm 2N + I_n) \quad (\text{porque } N \text{ é involutiva}) \\ &= \frac{1}{4}(2I_n \pm 2N) \\ &= \frac{1}{2}(I_n \pm N)\end{aligned}$$

Temos também

$$(I_n + N)(I_n - N) = I_n I_n - I_n N + N I_n - N^2 = I_n - N + N - N^2 = I_n - N^2 = I_n - I_n = O.$$

(b) Podemos escrever uma matriz involutiva N na forma

$$N = \frac{1}{2}(I_n + N) - \frac{1}{2}(I_n - N),$$

onde, por (a), $\frac{1}{2}(I_n + N)$ e $\frac{1}{2}(I_n - N)$ são matrizes idempotentes cujo produto é a matriz nula.