

Nº:	Nome:
-----	-------

ALGA I – 2010/2011

2ª Chamada - 2 de Fevereiro de 2011

Exame A

O Teste que vai realizar é constituído por duas partes.

As respostas às perguntas/alíneas da 1ª Parte devem ser dadas unicamente nos respectivos espaços, não sendo necessário apresentar os cálculos intermédios.

Na resolução da 2ª Parte deve apresentar todos os cálculos e todas as justificações necessárias.

1ª Parte

1. Considere as matrizes reais

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Determine, caso existam:

(a) $A + A^T =$

$A^2 =$

(b) $\det(A) =$

$\det(B) =$

(c) $\det(C) =$

(d) $B^{-1} =$

(e) Uma decomposição LU de B .

(f) Uma matriz elementar E tal que $EB = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$.

2. Considere o espaço vectorial real \mathbb{R}^3 . Indique os valores de t para os quais o sistema de vectores $((1, 1, 2), (-1, 2, 1), (0, -3, t))$ é base de \mathbb{R}^3 .

.....

Vire s. f. f.

3. Seja $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$. Supondo que $\det(A) = \frac{1}{2}$, indique:

$$(a) \det \begin{bmatrix} a & b & c \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \det \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} =$$

$$(b) \det \begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 \\ a & b & c \\ 3 & 0 & 3 \end{bmatrix} = \det \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ b & a & c \\ 2 & 1 & 3 \end{bmatrix} =$$

4. Considere o sistema $AX = B$ em que

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & k+3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & k-1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ e } B = \begin{bmatrix} 1 \\ k+5 \\ k^2-1 \\ t+4 \end{bmatrix}, k \in \mathbb{R}.$$

(a) Após discutir o sistema em função dos parâmetros k e t , complete cada alínea de modo a obter uma afirmação verdadeira:

(i) O sistema $AX = B$ é impossível se e só se

(ii) O sistema $AX = B$ é possível e indeterminado, com grau de indeterminação 2 se e só se

(iii) O sistema $AX = B$ é possível e indeterminado, com grau de indeterminação 1 se e só se

(b) Para $k = -2$ e $t = -4$, o conjunto das soluções do sistema $AX = B$, é:

.....

5. Considere o espaço vectorial real $\mathbb{R}_2[x]$ e a sua base $(x^2 + x + 1, 2x^2 + x + 1, x - 1)$. Determine a matriz das componentes de $2x^2$ na base anterior.

Vire s. f. f.

Nº:	Nome:
-----	-------

6. No espaço vectorial real \mathbb{R}^3 , munido do produto interno canónico, considere

$$F = \langle (1, 0, 1), (0, 1, 1) \rangle \quad \text{e} \quad G = \langle (2, -1, 1), (1, -1, 0) \rangle .$$

- (a) Indique uma base de F^\perp
- (b) Indique uma base ortogonal de F
- (c) Indique um suplementar de F
- (d) Caracterize os vectores de G por meio de uma condição nas suas coordenadas .
.....
- (e) Seja $u = (2, b, 1)$. Complete (em função de b):
 - i. $u \in F$ se e só se
 - ii. u é ortogonal a $(1, 2, -1)$ se e só se
 - iii. a projecção ortogonal do vector u sobre o subespaço $\langle (0, 1, 1) \rangle$ é $(0, 2, 2)$ se e só se
.....
 - iv. $u \wedge (0, 1, 1) = 2(u \wedge (1, 0, 1))$ se e só se
 - v. $\cos \angle(u, (1, 0, 1)) = \cos \angle(u, (0, 1, 1))$ se e só se

Vire s. f. f.

2ª Parte

Na resolução da 2ª Parte deve apresentar todos os cálculos e todas as justificações necessárias.

7. Considere o espaço vectorial real \mathbb{R}^4 e os seus subespaços vectoriais

$$F = \{(a_1, a_2, a_3, a_4) \in \mathbb{R}^4 : a_1 + a_2 - 2a_3 + a_4 = 0 \wedge a_2 + a_3 - a_4 = 0\}$$

e

$$G = \langle (1, 0, 1, 1), (0, 1, 2, 0), (2, -1, 0, 2) \rangle.$$

- (a) Determine uma base de F e uma base de G .
 - (b) Determine uma base de $F + G$.
 - (c) Indique uma base de $F \cap G$.
8. Seja $n \in \mathbb{N}$ e seja $A \in M_n(\mathbb{R})$. Mostre que se $\det(A) = 1$, então $\text{adj}(\text{adj}(A)) = A$.
9. Seja V um espaço vectorial real de dimensão 3 e sejam F e G subespaços vectoriais de V de dimensão 2. Mostre que $F + G = V$ se e só se $F \neq G$.
10. Seja V um espaço vectorial real munido de produto interno. Sejam $v_1, \dots, v_n \in V$. Mostre que se (v_1, \dots, v_n) é um sistema ortonormado, então (v_1, \dots, v_n) é linearmente independente.

FIM