página 1/5



Universidade de Aveiro Departamento de Matemática

Matrizes

1. Considere a matriz identidade I_2 e as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 1 & 0 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}, \qquad B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}, \qquad C = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}, \qquad D = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \qquad E = \begin{bmatrix} 3 \\ -2 \end{bmatrix}.$$

Calcule

- (a) A + B:

- (b) $D^{\top} 2A$; (c) AD; (d) DA; (e) ACD; (f) $\frac{1}{5} (I_2 (DA)^2)$;

(g) o produto das matrizes A, C, D e E, considerando estas matrizes ordenadas de forma adequada.

2. Indique, justificando, se as afirmações seguintes são verdadeiras ou falsas.

- (a) Se A e B são matrizes de ordem n, então $(A+B)^2 = A^2 + 2AB + B^2$.
- (b) Se A e B são matrizes de ordem n, então $(AB)^2 = A^2B^2$.
- (c) Se A, B, C são matrizes tais que A + C = B + C, então A = B.
- (d) Se A, B, C são matrizes tais que AB = AC, então A = O (matriz nula) ou B = C.
- (e) Se A é uma matriz de ordem n tal que $AA^T = O$, então A = O (sendo O a matriz nula de ordem
- (f) Para $k \in \mathbb{N}_0$,

$$\begin{bmatrix} \mu_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \mu_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \mu_n \end{bmatrix}^k = \begin{bmatrix} \mu_1^k & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \mu_2^k & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \mu_n^k \end{bmatrix}.$$

- 3. Seja A uma matriz quadrada.
 - (a) Mostre que $A + A^T$ é uma matriz simétrica.
 - (b) Em que condições é que a matriz $A A^T$ é simétrica?
- 4. Considere as seguintes matrizes:

- (a) Indique as matrizes que estão na forma escalonada e as que estão na forma escalonada reduzida.
- (b) Determine matrizes equivalentes por linhas às matrizes dadas que estejam:
 - i. na forma escalonada;
 - ii. na forma escalonada reduzida.

página 2/5

Sistemas de equações lineares

5. Resolva os seguintes sistemas usando o método de eliminação de Gauss (ou o método de eliminação de Gauss-Jordan).

(a)
$$\begin{cases} 3x_1 - x_2 = 4 \\ 2x_1 - \frac{1}{2}x_2 = 1 \end{cases}$$
 (b)
$$\begin{cases} 2x_1 - 3x_2 = 4 \\ x_1 - 3x_2 = 1 \\ x_1 + 3x_2 = 2 \end{cases}$$
 (c)
$$\begin{cases} x_1 + 2x_3 = 0 \\ -x_1 + x_2 + 3x_3 = 2 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 = 2 \end{cases}$$
 (d)
$$\begin{cases} x_1 - 2x_2 + 2x_3 = 4 \\ -2x_1 + x_2 + x_3 = 1 \\ x_1 - 5x_2 + 7x_3 = -1 \end{cases}$$
 (e)
$$\begin{cases} 4x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 1 \\ x_1 + 3x_2 + 5x_3 = 1 \\ 3x_1 + 6x_2 + 9x_3 = 2 \end{cases}$$
 (f)
$$\begin{cases} 3x_1 + 4x_2 - 5x_3 + 7x_4 = 0 \\ 2x_1 - 3x_2 + 3x_3 - 2x_4 = 0 \\ 4x_1 + 11x_2 - 13x_3 + 16x_4 = 0 \\ 7x_1 - 2x_2 + x_3 + 3x_4 = 0 \end{cases}$$

6. Para cada sistema, determine os valores de α para os quais o sistema

(a)
$$\begin{cases} \alpha x + y = 1 \\ x + \alpha y = 1 \end{cases}$$
; (b)
$$\begin{cases} x + (\alpha - 1)y + \alpha z = \alpha - 2 \\ (\alpha - 1)y = 1 \end{cases}$$
; (c)
$$\begin{cases} x + \alpha y + \alpha z = 0 \\ \alpha x + y + z = 0 \\ x + y + \alpha z = \alpha^2 \end{cases}$$
.

- i. não tem solução; ii. tem exatamente uma solução; iii. tem uma infinidade de soluções.
- 7. Considere o sistema de equações lineares

$$\begin{cases} x - y - z = a \\ x + y + z = a, \\ x - by + z = -b \end{cases}$$

onde a e b são parâmetros reais.

- (a) Determine os valores de a e b para os quais o sistema é:
 i. possível e determinado; ii. possível e indeterminado; iii. impossível.
- (b) Sabendo que (1, -1, 1) é uma solução do sistema, determine o conjunto de todas as soluções.
- 8. Considere a matriz A de dimensão 3×5 , o vetor B de dimensão 5×1 e o sistema AX = B, onde X é o vetor das incógnitas. Sabendo que a caraterística de A é 3, determine a caraterística da matriz ampliada do sistema (matriz [A|B]) e a nulidade de A. Classifique o sistema.
- 9. Seja A uma matriz qualquer e B uma coluna de A. Mostre que o sistema AX = B é possível e indique uma solução.

Posição relativa de retas e planos

- 10. Considere os sistemas dos exercícios 5-(c,d,e). Suponha que as duas primeiras equações de cada sistema são equações cartesianas de uma reta r e a terceira equação é uma equação geral de um plano \mathcal{P} . Em cada alínea, determine a posição relativa da reta r e do plano P e descreva a interseção de r e \mathcal{P} .
- 11. Considere os planos \mathcal{P} e $\mathcal{P}_{a,b}$ de equações x+y+2z=3 e ax+2y+4z=b, respectivamente, com $a,b\in\mathbb{R}$. Discuta a posição relativa dos planos \mathcal{P} e $\mathcal{P}_{a,b}$ em função dos parâmetros reais a e b.

página 3/5

12. Considere que cada uma das seguintes matrizes é uma matriz obtida por aplicação do método de eliminação de Gauss à matriz de um sistema formado por equações cartesianas que definem duas retas r e s:

$$\text{(a)} \ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & -5 \\ 0 & 15 & -5 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}; \ \text{(b)} \ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}; \ \text{(c)} \ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & -2 \\ 0 & 2 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}; \ \text{(d)} \ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Para cada matriz, indique qual é a posição relativa das retas r e s. Justifique.

13. Considere a reta r definida por x=2y+z=1 e a familia de retas $s_{a,b}$ de equação vetorial

$$(x, y, z) = (a, 0, 1) + \alpha(0, 2, b), \quad \alpha \in \mathbb{R},$$

 $com \ a, b \in \mathbb{R}.$

- (a) Determine as equações cartesianas de $s_{a,b}$.
- (b) Discuta a posição relativa das retas r e $s_{a,b}$, em função dos parâmetros a e b.

Matriz Inversa

14. Averigue se as seguintes matrizes são invertíveis (não singulares) e, em caso afirmativo, determine a respectiva inversa:

(a)
$$\begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -6 & -4 \end{bmatrix}$$
; (b) $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$; (c) $\begin{bmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -2 & -5 & 4 \end{bmatrix}$; (d) $\begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 & 5 \\ 3 & 3 & 4 & 5 \\ 4 & 4 & 4 & 5 \\ 5 & 5 & 5 & 5 \end{bmatrix}$.

15. Considere as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 7 \end{bmatrix}, \qquad B = \begin{bmatrix} -7 & 3 \\ 5 & -2 \end{bmatrix}, \qquad C = \begin{bmatrix} 17 & -6 \\ 35 & -12 \end{bmatrix}, \qquad D = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}.$$

- (a) Mostre que C = ADB.
- (b) Verifique que B é a matriz inversa de A.
- (c) Calcule C^5 , usando as alíneas anteriores.
- (d) Resolva a equação matricial AXD = B, relativamente à matriz X.

16. Considere a matriz invertível $M = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & -4 & 2 \end{bmatrix}$.

- (a) Verifique que M satisfaz a equação $M^3-4M^2-I_3=0$.
- (b) Prove, sem calcular o seu valor, que $M^{-2} = M 4I_3$.
- (c) Calcule M^{-1} pela equação da alínea anterior e verifique o resultado obtido.
- 17. (a) Seja A uma matriz arbitrária $n \times n$. Suponhamos que existe um número natural k tal que $A^k = O$ (matriz nula $n \times n$). Mostre que $I_n A$ é invertível e que

$$(I_n - A)^{-1} = I_n + A + A^2 + \dots + A^{k-1}.$$

(b) Usando a alínea anterior, calcule a inversa da matriz $M=\begin{bmatrix}1 & -1 & 0\\0 & 1 & -1\\0 & 0 & 1\end{bmatrix}$.

página 4/5

18. Considerando as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -2 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad E = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ -4 & 8 \end{bmatrix},$$

resolva as seguintes equações matriciais relativamente à matriz X:

(a)
$$((B^{-1})^T X)^{-1} A^{-1} = I;$$

(b)
$$(C^T D^T X)^T = E$$
.

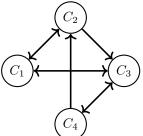
19. Considere o sistema de equações lineares

$$\begin{cases} y + 3z = 1 \\ x + y + 3z = 0 \\ 2x + y + 4z = 1 \end{cases}$$

- (a) Mostre que a matriz dos coeficientes do sistema é invertível e calcule a sua inversa.
- (b) Justifique que o sistema é possível e determinado. Calcule a sua solução recorrendo à inversa da matriz dos coeficientes do sistema.

Algumas aplicações

20. Uma companhia aérea serve quatro cidades, C_1 , C_2 , C_3 e C_4 , cujas ligações podem ser representadas por um grafo orientado:



- existem voos de C_1 para C_2 e C_3 ;
- existem voos de C_2 para C_1 e C_3 ;
- existem voos de C_3 para C_1 e C_4 ;
- existem voos de C_4 para C_2 e C_3 .
- (a) Escreva a matriz $A = [a_{ij}]_{4\times 4}$, chamada a matriz de adjacência associada ao grafo, tal que

$$a_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{se existe um voo de } C_i \text{ para } C_j, \\ 0, & \text{caso contrário.} \end{cases}$$

(b) A matriz $A^r = [a_{ij}^{(r)}]$ (onde A^r é a matriz que resulta da multiplicação de r matrizes iguais a A) é tal que a entrada $a_{ij}^{(r)}$ representa o número de itinerários diferentes de ligação da cidade C_i à cidade C_j utilizando r voos. Determine quantos itinerários diferentes existem para irmos da cidade C_4 para a cidade C_1 utilizando:

i. apenas um voo;

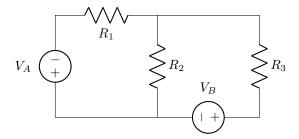
ii. dois voos;

iii. três voos.

Para cada uma das alíneas anteriores, determine explicitamente todos os itinerários.

página 5/5

21. Considere o circuito eléctrico representado na figura seguinte:



constituído por dois geradores de tensão $V_A=7\,V$ e $V_B=5\,V$ e três resistências $R_1=10\,k\Omega,\,R_2=5\,k\Omega$ e $R_3=15\,k\Omega$. Determine a intensidade das correntes que passam pelas três resistências.

Observação: Para resolver o exercício é preciso aplicar as Leis de Kirchhoff:

- (lei dos nós) a soma das correntes que entram num nó é igual à soma das correntes que dele saem (ou seja, um nó não acumula carga);
- (lei das malhas) a soma da diferença de potencial eléctrico ao longo de qualquer caminho fechado (malha) é nula.

A direção escolhida para percorrer a malha determina o cálculo das diferenças de potencial consoante as seguintes convenções:

$$V_{A} \stackrel{\frown}{\biguplus} V = -V_{A} \qquad V_{A} \stackrel{\frown}{\biguplus} V = V_{A} \qquad R \stackrel{\frown}{\biguplus} V = RI \qquad R \stackrel{\frown}{\biguplus} V = -RI$$

- Num gerador de tensão, a diferença de potencial eléctrico medida do polo positivo para o polo negativo é positiva; caso contrário é negativa.
- Numa resistência R percorrida por uma corrente I, a diferença de potencial eléctrico, medida com o mesmo sentido que a corrente, é dada pela Lei de Ohm, isto é, V = RI; caso contrário, V = -RI.

Sugestão: comece por determinar um sistema de equações lineares que resulta da aplicação das leis de Kirchhoff e aplique o método de eliminação de Gauss (ou de Gauss-Jordan) ao sistema.

página 1/2

1. (a)
$$\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 4 & 4 \\ 7 & 9 \end{bmatrix}$$
; (b) $\begin{bmatrix} -2 & 5 \\ -3 & 0 \\ -4 & -4 \end{bmatrix}$; (c) $\begin{bmatrix} -2 & -1 & -4 \\ 0 & -1 & 0 \\ 3 & -2 & 6 \end{bmatrix}$; (d) $\begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 5 & 4 \end{bmatrix}$; (e) $\begin{bmatrix} -3 & 1 & -6 \\ 1 & 1 & 2 \\ 8 & 2 & 16 \end{bmatrix}$; (f) $\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -3 & -3 \end{bmatrix}$; (g) $DACE = \begin{bmatrix} 5 \\ -41 \end{bmatrix}$ ou $CDAE = \begin{bmatrix} 10 \\ 14 \end{bmatrix}$.

- 2. (a) Falsa (b) Falsa (c) Verdadeira; (d) Falsa; (e) Verdadeira; (f) Verdadeira.
- 3. (b) Quando A é uma matriz simétrica e neste caso $A A^{\top} = 0$ (matriz nula).
- 4. (a) Forma escalonada: B e D; forma escalonada reduzida: D.

(b) i. Forma escalonada:
$$A_e = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
; $C_e = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$.

ii. Forma escalonada reduzida:
$$A_r = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; \ B_r = \begin{bmatrix} 1 & \frac{4}{3} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}; \ C_r = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix};$$

- 5. (a) $x_1=-2,\ x_2=-10;$ (b) impossível; (c) $x_1=-4,\ x_2=-8,\ x_3=2;$ (d) impossível; (e) $x_1=t,\ x_2=\frac{1}{3}-2t,\ x_3=t,\ t\in\mathbb{R};$ (f) $x_1=\frac{3}{17}t_1-\frac{13}{17}t_2,\ x_2=\frac{19}{17}t_1-\frac{20}{17}t_2,\ x_3=t_1,\ x_4=t_2,\ t_1,t_2\in\mathbb{R};$
- 6. (a) i. $\alpha = -1$, ii. $\alpha \in \mathbb{R} \setminus \{-1, 1\}$, iii. $\alpha = 1$; (b) i. $\alpha \in \{0, 1\}$, ii. $\alpha \in \mathbb{R} \setminus \{0, 1\}$; (c) i. $\alpha = 1$, ii. $\alpha \in \mathbb{R} \setminus \{-1, 1\}$, iii. $\alpha = -1$.
- 7. (a) i. $a \in \mathbb{R} \ e \ b \in \mathbb{R} \setminus \{-1\}$; ii. $a = 1 \ e \ b = -1$; iii. $a \in \mathbb{R} \setminus \{1\} \ e \ b = -1$. (b) $\{(1, -z, z) : z \in \mathbb{R}\}$.
- 8. Seja n = 5 o número de colunas de A. car([A|B]) = 3 e nul(A) = n car(A) = 2. O sistema é possível e indeterminado porque car(A) = car([A|B]) = 3 < n = 5. O grau de indeterminação do sistema é igual a nul(A) = 2.
- 9. Se B é a coluna i de A, então $X=[0\cdots 1\cdots 0]^T$, com 1 na linha i e as restantes entradas nulas, é uma solução.
- 10. (c) A reta r e o plano \mathcal{P} são concorrentes. Intersetam-se no ponto (-4, -8, 2);
 - (d) A reta r e o plano $\mathcal P$ são paralelos. A interseção é o conjunto vazio.
 - (e) A reta r está contida no plano \mathcal{P} . A interseção é a $r=\{(x_1,x_2,x_3)\in\mathbb{R}^3:\ x_1=t,\ x_2=\frac{1}{3}-2t,\ x_3=t,\ t\in\mathbb{R}\},$ isto é, $r=\{(x_1,x_2,x_3)\in\mathbb{R}^3:\ (x_1,x_2,x_3)=(0,\frac{1}{3},0)+t(1,-2,1),\ t\in\mathbb{R}\}.$
- 11. \mathcal{P} e $\mathcal{P}_{a,b}$ são coincidentes se a=2 e b=6; estritamente paralelos se a=2 e $b\neq 6$; concorrentes se $a\neq 2$ e $b\in \mathbb{R}$.
- 12. (a) Retas concorrentes; (b) retas coincidentes; (c) retas enviesadas; (d) retas estritamente paralelas.
- 13. (a) Equações cartesianas de $s_{a,b}$: x = a, by 2z = -2.
 - (b) As retas r e $s_{a,b}$ são coincidentes se a=1 e b=-4; estritamente paralelas se $a\neq 1$ e b=-4; concorrentes se a=1 e $b\neq -4$; enviesadas se $a\neq 1$ e $b\neq -4$.

14. (a) Matriz singular; (b)
$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
; (c)
$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 2 & 2 & 1 \\ 3 & 4 & 2 \end{bmatrix}$$
; (d)
$$\begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{4}{5} \end{bmatrix}$$
.

15. (c)
$$C^5 = AD^5B = \begin{bmatrix} 3197 & -1266 \\ 7385 & -2922 \end{bmatrix}$$
; (d) $X = \begin{bmatrix} 32 & -9 \\ -\frac{45}{2} & \frac{19}{3} \end{bmatrix}$.

16. (c)
$$M^{-1} = MM^{-2} = M(M - 4I) = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ -4 & 1 & -2 \\ -7 & 2 & -3 \end{bmatrix}$$
.

soluções 1

matrizes e sistemas de equações lineares

página 2/2

17. (a)
$$(I_n + A + A^2 + \dots + A^{k-1})(I_n - A) = I_n - A^k = I_n$$
.
(b) $M = I - A \operatorname{com} A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, sendo $A^3 = O$. Logo, $M^{-1} = (I - A)^{-1} = I + A + A^2 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$.

18. (a)
$$X = B^T A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
; (b) $X = (E(DC)^{-1})^T = \begin{bmatrix} -1 & 4 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$.

19. (a)
$$\begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -2 & 6 & -3 \\ 1 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$
. (b) $x = -1, y = -5, z = 2$.

20. (i) 0 itinerários; (ii) 2:
$$C_4 \rightarrow C_2 \rightarrow C_1$$
, $C_4 \rightarrow C_3 \rightarrow C_1$; (iii) 1: $C_4 \rightarrow C_2 \rightarrow C_3 \rightarrow C_1$.

21.
$$I_1=600\,\mu\mathrm{A}$$
 (esquerda–direita), $I_2=200\,\mu\mathrm{A}$ e $I_3=400\,\mu\mathrm{A}$ (cima–baixo).