

Só serão consideradas as respostas devidamente justificadas.

Na resolução, mude de folha sempre que mudar de grupo.

[Cotação]

1. Considere as matrizes $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 3 & -1 \\ 0 & 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{4 \times 4}(\mathbb{R})$, $B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{3 \times 4}(\mathbb{R})$,

$C = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ e D uma matriz equivalente por linhas a C .

- [2,0] (a) Justifique se alguma das matrizes A ou B não está em forma de escada ou em forma de escada reduzida. Indique, justificando, a característica de A e a característica de B .
- [1,5] (b) A coluna 2 de uma matriz F de elementos reais é $(1, -1, 0, 1)$. Justifique que é possível efectuar o produto AF e determine o valor do elemento $(AF)_{12}$.
- [2,0] (c) Indique a forma de escada reduzida de D e conclua, justificando, que D é invertível.
- [2,0] (d) Sabendo que $C \xrightarrow{\ell_2 \leftrightarrow \ell_3} D$ e que $C^{-1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -2 \end{bmatrix}$ determine, justificando, a matriz D^{-1} .

Mude de Folha

2. Considere o sistema de equações lineares nas incógnitas x_1, x_2, x_3, x_4 sobre \mathbb{R} , $AX = B$, dado pelas seguintes matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & \alpha^2 - 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & \alpha - 1 & 0 \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{3 \times 4}(\mathbb{R}) \quad \text{e} \quad B = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ \beta \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{3 \times 1}(\mathbb{R}).$$

- [0,5] (a) Indique as equações que formam o sistema $AX = B$.
- [1,5] (b) Indique, justificando, para que valores de α e β o sistema $AX = B$ é possível indeterminado, com grau de indeterminação 1.
- [1,5] (c) Justifique a seguinte afirmação "Se $\alpha = 1$ e $\beta = 2$ então o conjunto das soluções do sistema $AX = B$ é o conjunto vazio".
- [2,0] (d) Verifique, utilizando matrizes, que, para $\alpha = 1$ e $\beta = 0$ as seqüências $(1, 0, 1, 1)$ e $(2, 1, 2, 1)$ são soluções do sistema $AX = B$. Justifique que, neste caso, o sistema é possível indeterminado.

Mude de Folha

3. Considere a matriz $B = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & -1 \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{4 \times 4}(\mathbb{R})$.

[1,0] (a) Verifique que $\det(B) = -1$ e conclua que B é invertível.

[1,0] (b) Determine, apresentando todos os cálculos efectuados, $B(2|2)$, $B(3|4)$, \widehat{B}_{22} e \widehat{B}_{34} .

[2,5] (c) Sabendo que $\widehat{B} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -2 & 3 \\ 0 & \widehat{B}_{22} & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 4 & \widehat{B}_{34} \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{4 \times 4}(\mathbb{R})$, utilize esta matriz para calcular a inversa de B .

Mude de Folha

4. Seja $A \in \mathcal{M}_{n \times n}(\mathbb{R})$ uma matriz simétrica. Mostre que:

[1,0] (a) \widehat{A} é uma matriz simétrica.

[1,5] (b) $A\widehat{A} = (\det A)I_n$.

Fim

1. (a) A matriz A está em forma de escada mas não está em forma de escada reduzida uma vez que os pivôs da matriz A não são 1 e os restantes elementos das colunas dos pivôs não são todos nulos. A matriz B está em forma de escada e em forma de escada reduzida.

Uma vez que ambas as matrizes estão em forma de escada a sua característica corresponde ao número de linhas não nulas de cada uma delas. Assim, $r(A) = 4$ e $r(B) = 2$.

- (b) A matriz A tem 4 colunas e, como o número de elementos da coluna 2 de F é 4, podemos afirmar que o número de linhas de F é 4. Uma vez que o número de colunas de A é igual ao número de linhas de F , é possível efectuar o produto AF .

O elemento $(AF)_{12}$ é calculado utilizando a linha 1 da matriz A e a coluna 2 da matriz F , que são dadas. Assim

$$(AF)_{12} = 1 \times 1 + 1 \times (-1) + 3 \times 0 + (-1) \times 1 = 4 - 1 + 0 - 1 = -1.$$

- (c) Como a matriz D é equivalente por linhas à matriz C , a sua forma de escada reduzida vai ser igual à de C . Determinemos a forma de escada reduzida de C :

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} &\xrightarrow{\ell_3 - \frac{1}{2}\ell_2} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \xrightarrow{-\ell_3} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\ell_2 - 2\ell_3} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\frac{1}{2}\ell_2} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ &\xrightarrow{\ell_1 + \ell_2} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\frac{1}{2}\ell_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (\text{f.e.r.}). \end{aligned}$$

Como a forma de escada reduzida de C é a matriz I_n também a forma de escada reduzida de D é a matriz I_n e, por isso, podemos afirmar que a matriz D é invertível.

- (d) Como $C \xrightarrow{\ell_2 \leftrightarrow \ell_3} D$ podemos afirmar que $D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot C$, logo

$$D^{-1} = \left(\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot C \right)^{-1} = C^{-1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1}$$

Dado que a inversa de uma matriz elementar do Tipo II é a própria matriz vem

$$D^{-1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix}.$$

2. (a) Tendo em atenção que os elementos da matriz simples nos dão os coeficientes das incógnitas em cada uma das equações do sistema e os elementos da matriz B os termos independentes de cada uma dessas equações temos:

$$\begin{cases} x_1 - x_2 + x_4 = 2 \\ (\alpha^2 - 1)x_2 + x_4 = 1 \\ (\alpha - 1)x_3 = \beta \end{cases} .$$

- (b) Para determinarmos para que valores de α e β o sistema é possível indeterminado com grau de indeterminação 1 é necessário construir a matriz ampliada do sistema e levá-la à forma de escada para, através da característica da matriz simples e da característica da matriz ampliada e do número de incógnitas do sistema, podermos determinar os casos em que ele é possível indeterminado, com grau de indeterminação 1.

Ao construir a matriz ampliada do sistema podemos observar que esta já se encontra em forma de escada,

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & \alpha^2 - 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & \alpha - 1 & 0 & \beta \end{array} \right] \quad (\text{f.e.}).$$

Assim temos

- Se $\alpha = -1$ temos $\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & 0 & \beta \end{array} \right] \xrightarrow{\ell_2 \leftrightarrow \ell_3} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 0 & \beta \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \quad (\text{f.e.}).$

Neste caso, vem $r(A) = r([A|B]) = 3 < n = 4$ para qualquer β e, portanto, o sistema é possível indeterminado com g.i. = $n - r(A) = 4 - 3 = 1$.

- Se $\alpha \neq 1$ e $\alpha \neq -1$ temos $r(A) = r([A|B]) = 3 < n = 4$ para qualquer β e, portanto, o sistema é possível indeterminado com g.i. = $n - r(A) = 4 - 3 = 1$.

- Se $\alpha = 1$ temos $\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \beta \end{array} \right]$.

– Para $\beta \neq 0$ vem $r(A) = 2 < r([A|B]) = 3$, logo o sistema é impossível.

– Para $\beta = 0$ vem $r(A) = r([A|B]) = 2 < n$ e, portanto, o sistema é possível indeterminado com g.i. = $n - r(A) = 4 - 2 = 2$.

Podemos então concluir que o sistema é possível indeterminado com grau de indeterminação 1 se $\alpha \neq 1$ para qualquer $\beta \in \mathbb{R}$.

- (c) Sabemos que o conjunto das soluções de um sistema é o conjunto vazio se o sistema for impossível.

Vimos na alínea (b) que o sistema era impossível se $\beta \neq 0$ e $\alpha = 1$.

Então, para $\alpha = 1$ e $\beta = 2 \neq 0$, o sistema é impossível e, portanto, o conjunto de soluções do sistema é o conjunto vazio.

- (d) Para $\alpha = 1$ e $\beta = 0$ a matriz simples do sistema é $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$.

A sequência $(1, 0, 1, 1)$ é solução do sistema se $A \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$.

Ora $A \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$. Logo a sequência $(1, 0, 1, 1)$ é solução do sistema.

A sequência $(2, 1, 2, 1)$ é solução do sistema se $A \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$.

Ora $A \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$. Logo a sequência $(2, 1, 2, 1)$ é solução do sistema.

Uma vez que o sistema tem mais do que uma solução é possível indeterminado.

3. (a) Calculemos, em primeiro lugar, o determinante da matriz B .

$$\begin{aligned} \det B &= \begin{vmatrix} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & -1 \end{vmatrix} \stackrel{\ell_3 - \ell_1}{=} \begin{vmatrix} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & -1 \end{vmatrix} \stackrel{\text{Lapl.}}{=} (-1)(-1)^{3+1} \begin{vmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \\ -1 & -1 & -1 \end{vmatrix} \stackrel{\text{Lapl.}}{=} \ell_1 \\ &= - \left(1 \times (-1)^{1+1} \times \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ -1 & -1 \end{vmatrix} + (-1) \times (-1)^{1+2} \times \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ -1 & -1 \end{vmatrix} \right) = \\ &= -(1 \times (-2 + 1) + 1 \times (1 + 1)) = -(-1 + 2) = -1. \end{aligned}$$

Uma vez que o determinante da matriz B é diferente de zero podemos afirmar que a matriz é invertível.

- (b) Por definição $B(i|j)$ é a matriz que se obtém de B quando se elimina a linha i e a coluna j , e $\widehat{B}_{ij} = (-1)^{i+j} \det(B(i|j))$. Assim temos

$$\bullet B(2|2) = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \widehat{B}_{22} &= (-1)^{2+2} \det(B(2|2)) = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \end{vmatrix} \stackrel{\text{Lapl.}}{=} (-1) \times (-1)^{3+3} \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} = \\ &= -(2 \times (-1) - 1 \times (-1)) = 1. \end{aligned}$$

$$\bullet B(3|4) = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 \end{bmatrix} \text{ e}$$

$$\begin{aligned} \widehat{B}_{34} &= (-1)^{3+4} \det(B(3|4)) = - \begin{vmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 \end{vmatrix} \stackrel{\text{Lapl.}}{=} -2 \times (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} -1 & 2 \\ -1 & -1 \end{vmatrix} = \\ &= -2 \times (1 + 2) = -6. \end{aligned}$$

- (c) Uma vez que temos calculados os valores de \widehat{B}_{22} e de \widehat{B}_{34} , podemos dizer que

$$\widehat{B} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 4 & -6 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{bmatrix}.$$

Como $B^{-1} = \frac{1}{\det B} \text{adj } B$ e $\text{adj } B = \widehat{B}^\top$, vem

$$B^{-1} = \frac{1}{-1} \begin{bmatrix} -1 & -1 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 4 & -6 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{bmatrix}^\top = -1 \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 2 & 1 \\ -2 & 1 & 4 & 1 \\ 3 & -2 & -6 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & -2 & -1 \\ 2 & -1 & -4 & -1 \\ -3 & 2 & 6 & 1 \end{bmatrix}.$$

4. (a) Sabemos que se A é simétrica então $A = A^\top$ e, portanto, para qualquer $i, j \in \{1, \dots, n\}$, $A_{ij} = A_{ji}$.

Por definição sabemos que $A(i|j)$ é a matriz que se obtém de A quando se elimina a linha i e a coluna j , e $\widehat{A}_{ij} = (-1)^{i+j} \det A(i|j)$.

Temos por isso que

$$\begin{aligned} \det A(i|j) &= (\text{porque, para qualquer matriz } A, ((A(i|j))^{\top} = A^{\top}(j|i) \text{ e } \det A = \det A^{\top}.) \\ &= \det A^{\top}(j|i) = (\text{porque } A \text{ é simétrica e, portanto, } A = A^{\top}.) \\ &= \det A(j|i). \end{aligned}$$

Assim para qualquer $i, j \in \{1, \dots, n\}$ temos

$$\widehat{A}_{ij} = (-1)^{i+j} \det(A(i|j)) = (-1)^{j+i} \det(A(j|i)) = \widehat{A}_{ji},$$

logo \widehat{A} é simétrica.

- (b) Como $\text{adj } A = \widehat{A}^{\top}$ e \widehat{A} é simétrica, temos que $\text{adj } A = \widehat{A}$. Sabemos que $A \text{ adj } A = (\det A)I_n$. Assim, $A\widehat{A} = A \text{ adj } A = (\det A)I_n$.