



UNIVERSIDADE FEDERAL DA GRANDE DOURADOS
Elementos de Álgebra — Avaliação PS
Prof. Adriano Barbosa

Matemática

05/12/2024

| | |
|------|--|
| 1 | |
| 2 | |
| 3 | |
| 4 | |
| 5 | |
| Nota | |

Aluno(a):

Todas as respostas devem ser justificadas. Resolva apenas a avaliação referente a sua menor nota. A nota máxima da avaliação é 10 pontos.

Avaliação P1:

1. (2 pts) Usando as matrizes abaixo, calcule a matriz $M = B^T(CC^T - A^T A)$.

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \text{ e } C = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 3 & 1 & 5 \end{bmatrix}$$

2. (2 pts) Seja $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$.

(a) Mostre que $(I - A)^3 = 0$.

(b) Use a igualdade $(I - A)^3 = I - 3A + 3A^2 - A^3$ para calcular A^{-1} .

3. (2 pts) Encontre todos os valores de a , b e c tais que A seja simétrica

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 0 \\ a - 2b + 2c & 5 & 7 \\ 2a + b + c & a + c & 0 \end{bmatrix}$$

4. (2 pts) Determine a matriz da transformação que realiza uma rotação de 60° seguida de outra rotação de 30° em torno da origem no sentido anti-horário.

5. (2 pts) Determine para quais valores de $x \in \mathbb{R}$ o determinante de A é positivo.

$$A = \begin{bmatrix} x & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 6 \\ 0 & 6 & x \end{bmatrix}$$

6. (2 pts) Calcule o determinante da matrix $A = [a_{ij}]_{6 \times 6}$, onde

$$a_{ij} = \begin{cases} 2, & \text{se } i = j \\ (-1)^{|i-j|}, & \text{se } i \neq j. \end{cases}$$

Avaliação P2:

1. (2 pts) Uma transportadora tem três tipos de caminhões que estão equipados para levar três tipos diferentes de máquinas de acordo com a seguinte tabela:

| | Máquina A | Máquina B | Máquina C |
|------------|-----------|-----------|-----------|
| Caminhão 1 | 1 | 0 | 2 |
| Caminhão 2 | 1 | 1 | 1 |
| Caminhão 3 | 1 | 2 | 1 |

Por exemplo, o Caminhão 1 pode levar uma Máquina A, nenhuma Máquina B e duas Máquinas C. Supondo que cada caminhão vai com carga máxima, quantos caminhões de cada tipo devemos enviar para transportar exatamente 12 Máquinas A, 10 Máquinas B e 16 Máquinas C?

2. (2 pts) Dado o sistema linear

$$\begin{cases} 3x + 5y + 12z - w = -3 \\ x + y + 4z - w = -6 \\ 2y + 2z + w = 5 \end{cases}$$

(a) Determine se o sistema é determinado, indeterminado ou impossível.

(b) Acrescente a equação $2z - 3kw = 1$ a este sistema, encontre um valor de k que torne o sistema impossível.

3. (2 pts) Sejam a e b números reais e considere os dois sistemas lineares abaixo nas variáveis x , y e z . Sabendo que esses dois sistemas possuem uma solução em comum, qual o valor de $a + b$?

$$\begin{cases} x - y = a \\ z - y = 1 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y = 2 \\ y + z = b \end{cases}$$

4. (2 pts) Efetue a divisão de $p(x) = 3x^5 - x^4 + 2x^3 + 4x - 3$ por $q(x) = x^3 - 2x + 1$.

5. (2 pts) Considere o polinômio $p(x) = x^n + x^m + 1$, em que $n > m \geq 1$. Se o resto da divisão de $p(x)$ por $x + 1$ é igual a 3, o que podemos concluir sobre a paridade de m e n ?

6. (2 pts) Sabendo que a é um número real, considere os polinômios $p(x) = x^3 - x^2 + a$ e $q(x) = x^2 + x + 2$. Se $p(x)$ é divisível por $q(x)$, qual o valor de a ?

Boa Prova!

Soluções de P1

$$\textcircled{1} \quad A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow A^T = \begin{bmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \Rightarrow B^T = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$C = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 3 & 1 & 5 \end{bmatrix} \Rightarrow C^T = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 1 \\ 2 & 5 \end{bmatrix}$$

$$A^T A = \begin{bmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 & -1 \\ -1 & 5 \end{bmatrix}$$

$$C C^T = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 3 & 1 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 1 \\ 2 & 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 21 & 17 \\ 17 & 35 \end{bmatrix}$$

$$C C^T - A^T A = \begin{bmatrix} 21 & 17 \\ 17 & 35 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 11 & -1 \\ -1 & 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 10 & 18 \\ 18 & 30 \end{bmatrix}$$

$$B^T (C C^T - A^T A) = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 10 & 18 \\ 18 & 30 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 40 & 72 \\ 26 & 42 \end{bmatrix}$$

$$\textcircled{2} \text{ a) } I - A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$(I - A)^2 = \begin{bmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$(I - A)^3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 b) \quad (I-A)^3 &= I - 3A + 3A^2 - A^3 \Rightarrow I - 3A + 3A^2 - A^3 = 0 \\
 &\Rightarrow I + (-3I + 3A - A^2)A = 0 \Rightarrow (-3I + 3A - A^2)A = -I \\
 &\Rightarrow (-3I + 3A - A^2)AA^{-1} = -IA^{-1} \Rightarrow A^{-1} = -(-3I + 3A - A^2) \\
 &\Rightarrow A^{-1} = 3I - 3A + A^2.
 \end{aligned}$$

③ A é simétrica se $A = A^T$:

$$\begin{cases}
 a - 2b + 2c = 3 & \text{(I)} \\
 2a + b + c = 0 & \text{(II)} \\
 a + c = 7 \Rightarrow c = 7 - a & \text{(III)}
 \end{cases}$$

Substituindo (III) em (II):

$$2a + b + 7 - a = 0 \Rightarrow a + b + 7 = 0 \Rightarrow b = -7 - a$$

Substituindo em (I):

$$a - 2(-7 - a) + 2(7 - a) = 3 \Rightarrow a + 14 + 2a + 14 - 2a = 3 \Rightarrow a = -25$$

$$\Rightarrow b = -7 + 25 \Rightarrow b = 18$$

$$\text{e } c = 7 + 25 \Rightarrow c = 32$$

④ Realizar uma rotação de 60° seguida de uma de 30° é o mesmo que realizar uma rotação de 90° . Assim,

$$R_{90} = \begin{bmatrix} \cos 90^\circ & -\sin 90^\circ \\ \sin 90^\circ & \cos 90^\circ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Também é possível obter a matriz através do produto (composição) das matrizes de rotação:

$$R_{30} \cdot R_{60} = \begin{bmatrix} \cos 30^\circ & -\sin 30^\circ \\ \sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos 60^\circ & -\sin 60^\circ \\ \sin 60^\circ & \cos 60^\circ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

⑤ Calculando o determinante pela primeira linha:

$$\begin{vmatrix} x & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 6 \\ 0 & 6 & x \end{vmatrix} = x \begin{vmatrix} 1 & 6 \\ 6 & x \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} 2 & 6 \\ 0 & x \end{vmatrix} = x(x-36) - 2(2x-0) \\ = x^2 - 36x - 4x = x^2 - 40x = x(x-40)$$

$$\begin{aligned} x(x-40) > 0 &\Rightarrow x \text{ e } x-40 \text{ têm o mesmo sinal} \\ &\Rightarrow x > 0 \text{ e } x-40 > 0 \quad \text{ou} \quad x < 0 \text{ e } x-40 < 0 \\ &\Rightarrow x > 0 \text{ e } x > 40 \quad \text{ou} \quad x < 0 \text{ e } x < 40 \\ &\Rightarrow x > 40 \quad \text{ou} \quad x < 0 \end{aligned}$$

⑥

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 1 & -1 & 1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 & 1 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 2 & -1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 & 2 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & -1 & 2 & -1 \\ -1 & 1 & -1 & 1 & -1 & 2 \end{vmatrix}$$

Some as linhas ímpares com a linha 6 e subtraia a linha 6 das linhas pares.

$$= \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 & 1 & -1 & 2 \end{vmatrix}$$

Some as linhas ímpares a linha 6 e subtraia as linhas pares da linha 6.

$$= \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 7 \end{vmatrix} = 7$$

Solução da P2

① Sejam x, y e z a quantidade de caminhões do tipo 1, 2 e 3, respectivamente. Queremos a solução do sistema:

$$\begin{cases} x + y + z = 12 & \text{(I)} \\ y + 2z = 10 & \Rightarrow y = 10 - 2z & \text{(II)} \\ 2x + y + z = 16 & \text{(III)} \end{cases}$$

Subtraindo (I) de (III): $x = 4$

Substituindo (II) em (I):

$$4 + 10 - 2z + z = 12 \Rightarrow z = 2$$

$$\Rightarrow y = 10 - 4 \Rightarrow y = 6.$$

②a) Escalonando a matriz aumentada:

$$\begin{bmatrix} 3 & 5 & 12 & -1 & -3 \\ 1 & 1 & 4 & -1 & -6 \\ 0 & 2 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & -1 & -6 \\ 3 & 5 & 12 & -1 & -3 \\ 0 & 2 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{L_2 \leftarrow L_2 - 3L_1} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & -1 & -6 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 15 \\ 0 & 2 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_3 \leftarrow L_3 - L_2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & -1 & -6 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 15 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & -10 \end{bmatrix}$$

Como $\text{posto}(A) = \text{posto}(A|b) = 3 < 4 = \text{número de variáveis}$, o sistema tem infinitas soluções.

b) Acrescentando a eq. $2z - 3kw = 1$:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & -1 & -6 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 15 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & -10 \\ 0 & 0 & 2 & -3k & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{L_4 \leftarrow L_4 - L_3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 4 & -1 & -6 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 15 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & -10 \\ 0 & 0 & 0 & -3k+1 & 11 \end{bmatrix}$$

Para que o sistema seja impossível, precisamos que $\text{posto}(A) < \text{posto}(A|b)$, logo devemos ter $-3k+1=0 \Rightarrow k=\frac{1}{3}$.

③ Como queremos x, y e z que satisfaçam todas as equações de ambos os sistemas, queremos a sol. do sistema

$$\begin{cases} x - y = a \\ z - y = 1 \\ x + y = 2 \\ y + z = b \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = a + y & \text{(I)} \\ z = 1 + y & \text{(II)} \\ x = 2 - y & \text{(III)} \\ z = b - y & \text{(IV)} \end{cases}$$

$$\text{De (I) e (III): } a + y = 2 - y \Rightarrow 2y = 2 - a \quad \text{(V)}$$

$$\text{De (II) e (IV): } 1 + y = b - y \Rightarrow 2y = b - 1 \quad \text{(VI)}$$

$$\text{De (V) e (VI): } 2 - a = b - 1 \Rightarrow a + b = 3.$$

④ Dividindo:

$$\begin{array}{r} 3x^5 - x^4 + 2x^3 + 0x^2 + 4x - 3 \\ -3x^5 - 0x^4 + 6x^3 - 3x^2 \\ \hline -x^4 + 8x^3 - 3x^2 + 4x - 3 \\ x^4 + 0x^3 - 2x^2 + x \\ \hline 8x^3 - 5x^2 + 5x - 3 \\ -8x^3 - 0x^2 + 16x - 8 \\ \hline -5x^2 + 21x - 11 \\ \hline \end{array} \quad \begin{array}{r} x^3 + 0x^2 - 2x + 1 \\ \hline 3x^2 - x + 8 \\ \hline \end{array}$$

$q(x)$

$r(x)$

⑤ Sabemos que resto da divisão de $f(x)$ por $x+1$ é $f(-1)$.

Logo,

$$3 = f(-1) = (-1)^n + (-1)^m + 1 \Rightarrow m \text{ e } n \text{ devem ser ambos pares.}$$

⑥ Temos que:

$$x^3 - x^2 + a = (x^2 + x + 2) \cdot Q(x) + r(x) \quad \text{onde, } r(x) = 0 \text{ e } Q(x) = \alpha x + \beta$$

$$= (x^2 + x + 2)(\alpha x + \beta)$$

$$= \alpha x^3 + \beta x^2 + \alpha x^2 + \beta x + 2\alpha x + 2\beta$$

$$= \alpha x^3 + (\alpha + \beta)x^2 + (2\alpha + \beta)x + 2\beta$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \alpha = 1 \\ \alpha + \beta = -1 \\ 2\alpha + \beta = 0 \\ 2\beta = a \end{cases} \Rightarrow \beta = -2 \quad \Rightarrow a = -4.$$