

**2009/2010 - 1º SEMESTRE- 1ª ÉPOCA**  
**TESTE DE ÁLGEBRA LINEAR (1303)**  
**PROVA A**  
**4 de Novembro de 2009**

**Grupo 1**

1. Considere o espaço vectorial real  $A_{n \times n}$ , formado por todas as matrizes  $(n \times n)$  de coeficientes reais. Diga, justificando, quais dos seguintes conjuntos são subespaços de  $A_{n \times n}$ .

- 1.1- As matrizes simétricas  $(n \times n)$ . Recorde que  $A$  é simétrica se  $A = A^T$ .
- 1.2- As matrizes  $(n \times n)$  cujo determinante é diferente de zero.
- 1.3- As matrizes  $(n \times n)$  que comutam com uma dada matriz  $M \in A_{n \times n}$ .
- 1.4- As matrizes  $M \in A_{n \times n}$  tais que  $M^2 = M$ .

**Respostas**

1.1 Se  $A$  é simétrica  $kA$  também o é:  $(kA)^T = k(A)^T = kA$ .

A soma de matrizes simétricas também é simétrica:  $(A + B)^T = A^T + B^T = A + B$

Logo trata-se de um subespaço de  $A_{n \times n}$ .

1.2 Obviamente que não é subespaço de  $A_{n \times n}$ . Basta pensar em  $I_n$  e  $-I_n$ , ambas com o determinante diferente de 0, e a sua soma é a matriz nula cujo determinante é 0.

1.3 Se  $A$  comuta com  $M$ , ou seja se  $AM = MA$ , então  $kA$  também comuta:

$$(kA)M = k(AM) = k(MA) = M(kA).$$

Se  $A$  e  $B$  comutam com  $M$  então a sua soma também comuta:

$$(A + B)M = AM + BM = MA + MB = M(A + B)$$

Logo trata-se de um subespaço de  $A_{n \times n}$ .

1.4 Obviamente que não é subespaço de  $A_{n \times n}$ :  $(kM)^2 = k^2M^2 = k^2M \neq kM$  a não ser que

$k = 1$ .

**2009/2010 - 1º SEMESTRE- 1ª ÉPOCA**  
**TESTE DE ÁLGEBRA LINEAR (1303)**  
**PROVA A**  
**4 de Novembro de 2009**

**Grupo 2**

2. Encontre, se existir, uma matriz  $X$  tal que  $X = AX + B$  onde:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ e } B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ 3 & 3 \end{bmatrix}.$$

Será a solução única, caso exista? Porquê?

**Resposta**

$$2 \quad X = AX + B \Rightarrow X - AX = B \Rightarrow (I - A)X = B$$

A matriz  $I - A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  tem inversa pois  $\det(I - A) = 1$ . Essa inversa é fácil de

calcular por eliminação de Gauss:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

logo

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

Então:

$$(I - A)X = B \Rightarrow X = (I - A)^{-1}B = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ 3 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ -1 & -2 \\ 3 & 3 \end{bmatrix}$$

A solução é única pois a inversa de  $I - A$  é única.

**2009/2010 - 1º SEMESTRE- 1ª ÉPOCA**  
**TESTE DE ÁLGEBRA LINEAR (1303)**  
**PROVA A**  
**4 de Novembro de 2009**

**Grupo 3**

3. Considere as matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 5 \\ 3 & 6 \end{bmatrix} \text{ e } P = A(A^T A)^{-1} A^T = \begin{bmatrix} \frac{5}{6} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{6} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ -\frac{1}{6} & \frac{1}{3} & \frac{5}{6} \end{bmatrix}.$$

A matriz  $P$  é chamada uma matriz de projecção. (Vai encontrar alguns "bichos" destes em Econometria)

3.1- Calcule  $P^{100}$ . Não são necessários quaisquer cálculos aritméticos!

3.2- O que é que pode dizer (de novo sem fazer cálculos aritméticos) sobre o determinante de  $P$ ? Justifique a resposta.

**Respostas**

3.1 Repare que

$$P^2 = [A(A^T A)^{-1} A^T][A(A^T A)^{-1} A^T] = A(A^T A)^{-1} A^T A(A^T A)^{-1} A^T = A(A^T A)^{-1} A^T = P$$

Daqui decorre imediatamente que

$$P^{100} = P = \begin{bmatrix} \frac{5}{6} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{6} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ -\frac{1}{6} & \frac{1}{3} & \frac{5}{6} \end{bmatrix}$$

3.2 Como  $P = P^2$  vem que  $\det(P) = [\det(P)]^2$  o que implica que  $\det(P)$  só pode valer 0 ou 1.

Com efeito, no exemplo acima, cálculos simples mostram que temos:

$$\det(P) = \det \begin{bmatrix} \frac{5}{6} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{6} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ -\frac{1}{6} & \frac{1}{3} & \frac{5}{6} \end{bmatrix} = 0$$