

3ª Avaliação Parcial - Álgebra Matricial - 2016.1

1. Verdadeiro ou falso? Justifique:

- (a) Sejam A e B matrizes não singulares. Então $\det(A.B) = 0$
- (b) Seja $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$. Então $\det(A^*) = \det A$.
- (c) Seja A uma matriz quadrada. Então $\det(A^2) = [\det(A)]^2$.
- (d) O determinante de uma matriz antissimétrica é nulo.

2. Seja S um sistema linear com n equações e n variáveis.

(a) Sendo A a matriz dos coeficientes do sistema e $[A | b]$ a matriz aumentada do mesmo sistema, classifique, em termos de $\text{posto}(A)$ e $\text{posto}(A | b)$, as possibilidades para solução de S .

(b) Explique qual a relação entre o que você explicou no item anterior e o determinante de A .

3. A equação de um plano no espaço tridimensional é dada por

$$ax + by + cz + d = 0$$

Assim, para saber se o ponto (α, β, γ) pertence ao plano, basta substituir x, y, z da equação por α, β, γ respectivamente.

(a) Sejam (x_A, y_A, z_A) , (x_B, y_B, z_B) , (x_C, y_C, z_C) , (x_D, y_D, z_D) quatro pontos no espaço. Escreva a matriz Δ de ordem 4×4 onde a primeira linha é formada pela primeira coordenada de cada ponto dado. A segunda linha é formada pela segunda coordenada de cada ponto dado e a terceira linha é formada pela terceira coordenada de cada ponto dado. Na quarta linha, coloque todos os elementos iguais a 1.

(b) Na matriz Δ construída no item (a), multiplique a primeira linha por a , a segunda linha por b , a terceira linha por c e a quarta linha por d .

(c) Mostre que é possível escalonar Δ de modo que $\text{posto}(\Delta) < 4$.

(d) É possível usar determinantes para determinar se quatro pontos no espaço são coplanares? Justifique.

4. Calcule o determinante da matriz abaixo, onde:

- (a) $abc.def.ghi - jk$ representa o número do seu CPF;
- (b) $xyzw$ é o ano de seu nascimento;
- (c) pq é o dia do seu nascimento;
- (d) rs é o mês de seu nascimento;
- (e) Se você é mulher, use $\alpha = 0$. Caso contrário, use $\alpha = 1$.
- (f) $\beta = a + c + e$, $\gamma = f - h$, $\theta = y - w$ e $\xi = \alpha + \gamma$.

$$M = \begin{bmatrix} a & b & c & d & e \\ f & g & h & i & j \\ k & x & y & z & w \\ p & q & r & s & 1 \\ \alpha & \beta & \gamma & \theta & \xi \end{bmatrix}$$