

Nome e nº: \_\_\_\_\_

**Instruções:** responda e justifique brevemente as suas respostas nos espaços apropriados.

1. (2 valores) Determine a solução com condições iniciais  $x(0) = 1$  e  $\dot{x}(0) = 1$  da equação diferencial linear homogénea

$$\ddot{x} + 2\dot{x} + 5x = 0.$$

$$x(t) = e^{-t} (\cos(2t) + \sin(2t)).$$

2. (2 valores) Determine a solução geral da equação diferencial linear não homogénea

$$\ddot{x} + 2\dot{x} + 5x = 10 \cos(t),$$

e discuta o que acontece quando o tempo  $t$  é grande.

$$x(t) = e^{-t} (a \cos(2t) + b \sin(2t)) + (2 \cos(t) + \sin(t)) \\ \simeq 2 \cos(t) + \sin(t) \quad \text{se } t \gg 1.$$

3. (2 valores) Seja  $P : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  a projeção ortogonal sobre a reta  $y = -3x$ . Determine a matriz que representa  $P$  na base canónica.

$$\begin{pmatrix} 1/10 & -3/10 \\ -3/10 & 9/10 \end{pmatrix}$$

4. (2 valores) Seja  $S : \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$  o operador linear definido por  $S(x, y) = (iy, -ix)$ . Determine uma base ortonormal formada por vetores próprios de  $S$ , e a matriz diagonal que representa o operador nesta base.

O operador é representado pela matriz diagonal

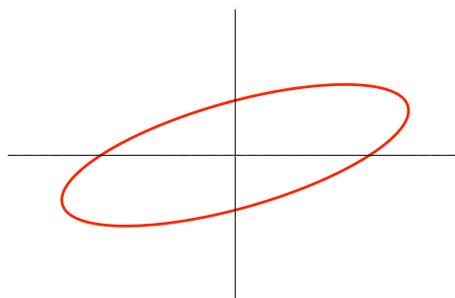
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

na base formada por  $(i, 1)$  e  $(1, i)$ .

5. (2 valores) Calcule os comprimentos dos semi-eixos e esboce o elipsóide definido pela equação

$$2x^2 - 4xy + 5y^2 \leq 1$$

Os semi-eixos são 1 e  $1/\sqrt{6}$ .

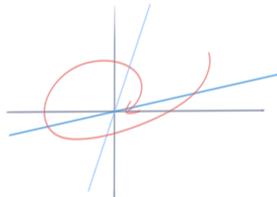


6. (2 valores) Determine a solução do sistema

$$\begin{aligned}\dot{q} &= -q + 2p \\ \dot{p} &= -2q - p\end{aligned}$$

com condições iniciais  $(q(0), p(0)) = (1, 2)$ , e esboce a órbita no plano  $q$ - $p$ .

$$\begin{pmatrix} q(t) \\ p(t) \end{pmatrix} = e^{-t} \begin{pmatrix} \cos(2t) & \sin(2t) \\ -\sin(2t) & \cos(2t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$



7. (2 valores) Considere o sistema não homogêneo

$$\begin{aligned}\dot{q} &= p + \sin(2t) \\ \dot{p} &= -q\end{aligned}$$

Determine a solução com condições iniciais nulas  $(q(0), p(0)) = (0, 0)$ .

$$\begin{pmatrix} q(t) \\ p(t) \end{pmatrix} = \int_0^t \begin{pmatrix} \cos(t-\tau) & \sin(t-\tau) \\ -\sin(t-\tau) & \cos(t-\tau) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sin(2\tau) \\ 0 \end{pmatrix} d\tau$$

8. (0.5 valores) As funções  $e^{-2t} \sin(t)$  e  $e^{-2t} \cos(t)$  são soluções da equação diferencial

$\ddot{x} + 4\dot{x} + 5x = 0$       $\ddot{x} + 2\dot{x} + x = 0$       $\ddot{x} - 4\dot{x} + 5x = 0$       $\ddot{x} - 2\dot{x} + x = 0$

9. (0.5 valores) O operador linear  $N$ , definido no espaço euclidiano complexo  $\mathbb{C}^N$ , é normal se

$N^* + N = 0$       $N^*N - NN^* = 0$       $N^* - N = 0$

10. (0.5 valores) Se  $A$  é uma matriz complexa quadrada, então  $AA^*$  é hermitica.

Verdadeiro     Falso

11. (0.5 valores) Se  $A$  e  $B$  são duas matrizes diagonalizáveis, então também  $AB$  é diagonalizável.

Verdadeiro     Falso

12. (0.5 valores) Se  $A$  e  $B$  são duas matrizes ortogonais, então também  $AB^\top$  é ortogonal.

Verdadeiro     Falso

13. (0.5 valores) Se  $A$  é uma matriz ortogonal, então os seus valores próprios são reais.

Verdadeiro     Falso

14. (0.5 valores) Se  $A$  é uma matriz auto-adjunta então  $e^{iA}$  é unitária.

Verdadeiro     Falso

15. (0.5 valores) Se  $\det A = 0$  então  $\text{tr } e^A = 1$ .

Verdadeiro     Falso

16. (0.5 valores) Existe uma matriz quadrada real tal que  $A^3 = -I$ .

- Verdadeiro     Falso

17. (0.5 valores) O grupo a um parâmetro gerado pela matriz  $A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$  é

- $e^{tA} = \begin{pmatrix} e^t & 0 \\ te^t & e^t \end{pmatrix}$       $e^{tA} = \begin{pmatrix} e^{-t} & 0 \\ te^{-t} & e^{-t} \end{pmatrix}$       $e^{tA} = \begin{pmatrix} e^{-t} & te^{-t} \\ 0 & e^{-t} \end{pmatrix}$

18. (0.5 valores) A álgebra de Lie (o espaço tangente na identidade) do grupo unitário  $\mathbf{U}(n)$  é

- o espaço linear das matrizes  $n \times n$  hermíticas.  
 o espaço linear das matrizes  $n \times n$  com traço nulo.  
 o espaço linear das matrizes  $n \times n$  anti-hermíticas.

19. (0.5 valores) Considere o sistema linear definido por

$$\begin{aligned}\dot{x} &= 2x - 4y \\ \dot{y} &= 3x - 3y\end{aligned}$$

A origem é

- um nodo instável.     um ponto de sela.     um foco estável.     um foco instável.