Álgebra Linear I

Professora Kelly Karina

Definição:

Uma equação linear nas variáveis (ou incógnitas) x_1, \dots, x_n é uma equação do tipo

$$a_1x_1 + a_2x_2 + \cdots + a_nx_n = b_1$$
.

Denominamos a_1, \dots, a_n os coeficientes das incógnitas e b_1 é o termo independente.

Uma **solução** de tal equação linear é uma n-upla $(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ para o qual a sentença $a_1\alpha_1 + a_2\alpha_2 + \dots + a_n\alpha_n = b_1$ é verdadeira.

Dada a equação 2x + 3y - z = 1 temos:

x, y e z são as variáveis;

2,3 e -1 são os coeficientes (de x, y e Z respectivamente);

1 é o termo independente;

(2,-1,0) é solução da equação pois $2 \cdot 2 + 3 \cdot (-1) - 0 = 1$ é verdadeira;

(1,2,3) não é solução da equação pois $2 \cdot 1 + 3 \cdot 2 - 3 = 1$ não é verdadeira.

Sistema de Equações Lineares

Definição:

Um sistema de equações lineares de m equações e n incógnitas é um conjunto de equações do tipo:

$$* \begin{cases}
a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1 \\
a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = b_2 \\
\vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\
a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m
\end{cases}$$

Uma solução para o sistema * é uma n—upla de números x_1, x_2, \dots, x_n que satisfaça as m equações simultaneamente.

Dizemos que dois sistemas são equivalentes quando a solução de um também é solução do outro.

Matriz associada a um Sistema

Dizemos que a matriz abaixo é a matriz ampliada do sistema *:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & b_m \end{bmatrix}$$

• A matriz ampliada do sistema $\begin{cases} 3x + 4y - 2z = 12 \\ x + y + z = 2 \\ x - y + z = 0 \end{cases}$

• A matriz ampliada do sistema $\begin{cases} x + y + z = 2 \\ y - 5z = 6 \\ 10z = -10 \end{cases}$

$$\begin{array}{c|ccccc}
é a matriz: & 1 & 1 & 1 & 2 \\
0 & 1 & -5 & 6 \\
0 & 0 & 10 & -10
\end{array}$$

Observação:

- O sistema do exemplo 2 é facilmente resolvido;
- Os sistemas dos exemplos 1 e 2 são equivalentes, ou seja a solução de um também é solução do outro.
- Todas as vezes que obtemos uma matriz por meio de operações elementares em uma outra matriz então estas duas matrizes representam sistemas equivalentes.

As matrizes dos exemplos 1 e 2 são equivalentes:

$$\left[\begin{array}{ccccc}
3 & 4 & -2 & 12 \\
1 & 1 & 1 & 2 \\
1 & -1 & 1 & 0
\end{array}\right]$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 3 & 4 & -2 & 12 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} L'_1 = L_2 \\ (L'_2 = L_1) \\ (L'_3 = L_3) \end{pmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -5 & 6 \\ 0 & 2 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{array}{c} (L_1'' = L_1') \\ (L_2'' = (-3)L_1' + L_2') \\ (L_3'' = L_1' - L_3') \end{array}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -5 & 6 \\ 0 & 0 & 10 & -10 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} L_1''' = L_1'' \\ (L_2''' = L_2'') \\ (L_3''' = -2L_2'' + L_3'') \end{pmatrix}$$

que é a matriz do exemplo 2.

Definição:

Quando fazemos este procedimento para transformarmos um determinado sistema num sistema equivalente cuja matriz está na "forma escada" dizemos que estamos **escalonando** o sistema.

Tipos de sistemas de equações lineares

O sistema possui	Sistema Possível e determinado
uma única solução	(SPD)
O sistema possui	Sistema Possível e Indeterminado
infinitas soluções	(SPI)
O sistema não	Sistema Impossível
possui solução	(SI)

Consideremos o sistema visto anteriormente:

$$\begin{cases} 3x + 4y - 2z = 12 \\ x + y + z = 2 \\ x - y + z = 0 \end{cases}$$

Vimos que, ao escaloná-lo, encontramos:

$$\begin{cases} x + y + z = 2 \\ y - 5z = 6 \\ 10z = -10 \end{cases}$$

Como existe apenas a solução (2,1,-1), então este sistema é possível e determinado (SPD).

Agora, investiguemos que tipo de sistema é o seguinte:

$$\begin{cases} x - y + z = 2 \\ 2x + y - z = 7 \\ x + 2y - 2z = 5 \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix}
1 & -1 & 1 & 2 \\
2 & 1 & -1 & 7 \\
1 & 2 & -2 & 5
\end{bmatrix}
\qquad (L_1)$$
(L₂)
(L₃)

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 3 & -3 & 3 \\ 0 & -3 & 3 & -3 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{l} (L'_1 = L_1) \\ (L'_2 = (-2)L_1 + L_2) \\ (L'_3 = L_1 - L_3) \end{array}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{l} (L_1'' = L_1') \\ (L_2'' = (\frac{1}{3})L_2') \\ (L_3'' = L_2' + L_3') \end{array}$$

Portanto o sistema inicial é equivalente ao seguinte sistema:

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

- O sistema tem três incógnitas e duas equações (1 variável livre);
- Da segunda equação obtemos y = z + 1. Substituindo esta expressão de y na primeira equação obtemos x = 3.
- O conjunto solução então é dado da seguinte forma $S = \{(3, z+1, z); z \in \mathbb{R}\}.$
- Existem infinitas soluções. Segue que o sistema é possível e indeterminado.

Finalmente, verifiquemos que tipo de sistema é este:

$$\begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ 3x + 9y + 5z = 4 \\ x + 5y + 7z = 5 \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix}
1 & 2 & -1 & 0 \\
3 & 9 & 5 & 4 \\
1 & 5 & 7 & 5
\end{bmatrix}$$

$$(L_1)$$

$$(L_2)$$

$$(L_3)$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & 8 & 4 \\ 0 & 3 & 8 & 5 \end{bmatrix} \qquad \begin{matrix} (L'_1 = L_1) \\ (L'_2 = (-3)L_1 + L_2) \\ (L'_3 = L_3 - L_1) \end{matrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & 8 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} (L_1'' = L_1') \\ (L_2'' = L_2') \\ (L_3'' = L_3' - L_2') \end{array}$$

Portanto o sistema inicial é equivalente ao seguinte sistema:

$$\begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ 3y + 8z = 4 \\ 0 = 1 \end{cases}$$

Que é um sistema impossível, pois obtivemos 0=1, que é uma sentença falsa.

Observação:

Um sistema linear é chamado de **homogêneo** quando todos os termos independentes são zero. Por exemplo, o sistema abaixo é homogêneo.

$$\begin{cases} x - y + 2z = 0 \\ 2x + 3y - z = 0 \\ x + y + 3z = 0 \end{cases}$$

- A solução trivial é sempre solução de um sistema linear homogêneo;
- Quando a única solução for a trivial então o sistema será SPD;
- Quando houverem outras soluções além da trivial, o sistema será SPI.



Classificação Sistemas homogêneos

Introdução

Exercícios