

Aula 0

Apresentação: Jaqueline da Costa

email: jaqueline.c.ferreira@ufes.br
sala: 210 prédio PPGMAT/PPGQUI

Provas:

P1	17/10/2022	10 pontos
P2	23/11/2022	10 pontos
P3	01/02/2023	10 pontos
PF	13/02/2023	

75% de presença +

$$MF_1 = \frac{P_1 + P_2 + P_3}{3} \geq 7 \rightarrow \text{Aprovado}$$

$MF_1 < 7 \rightarrow$ prova final

$$MF = \frac{MF_1 + PF}{2} \geq 5 \rightarrow \text{Aprovado}$$

Bibliografia:

1. Baulos Geometria analítica
2. Stewart Cálculo Vol.2
3. Notas e listas

EMENTA:

1. Vetores: operações geométrico / algébrico coordenadas
2. Reta e planos cônicas e quádricas
3. curvas planas: coordenadas polares cálculo

Funções vetoriais

Sequência do curso

• alinhou a parte de G.A. para uso em Cal3

• Parte de curvas paramétricas

Extra: Sistemas lineares

(para resolver os exercícios de GA)

Motivação

Há dois tipos de moedas, indistinguíveis exato pelo peso

Material A - 10 gramas

Material B - 20 gramas

Se um conjunto de 100 moedas pesa 1,260 gramas, quantas moedas são do material A

Solução: Denote

x := quantidade de moeda do material A

y := quantidade de moeda do material B

$$M \quad \begin{cases} x + y = 100 \rightarrow \text{"conjunto de 100 moeda"} \\ 10x + 20y = 1260 \rightarrow \text{"peso total"} \end{cases}$$

A isto vamos chamar de sistema de equações lineares

Objetivo: estudar as soluções, se possível achar, se tem uma única ou mais soluções

Definição Um sistema de equações lineares é uma coleção de uma ou mais equações lineares nas mesmas variáveis:

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

Obs: m número de equações
n número de incógnitas

digamos que é um sistema $m \times n$ (m por n)

Definição Uma solução do sistema (*) é uma n -upla de números (x_1, x_2, \dots, x_n) que satisfazem as m equações simultaneamente

* Vamos trabalhar com sistemas no máximo 3×3 .

Exemplo a)
$$\begin{cases} x + y = 100 \\ 10x + 20y = 1250 \end{cases}$$

é um sistema 2×2

interseção de duas retas

b)
$$\begin{cases} x + y + z = 2 \\ x + 2y = 0 \end{cases}$$
 um sistema 2×3

interseção de dois planos
ou um plano e uma reta

Aosse a solução de um sistema

Teorema Para um sistema linear, uma das 3 opções ocorrem

- (I) O sistema tem uma ÚNICA solução
(possível, determinado)
- (II) O sistema tem infinitas soluções
(possível, indeterminado)
- (III) O sistema não tem soluções
(impossível)

Exemplo:

Vamos analisar a interseção de duas retas

CASO 1

$$\begin{cases} x - 2y = -1 \rightarrow x = 2y - 1 \\ -x + 3y = 3 \end{cases} \text{ Substituindo na 2ª eq.}$$

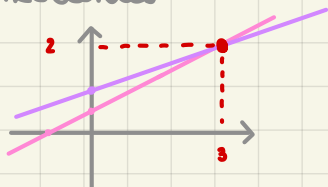
$$-(2y - 1) + 3y = 3$$

$$y = 2$$

voltando $x = 3$

A solução do sistema é $P = (3, 2)$
e é única

Geometricamente: as duas retas são concorrentes



CASO 2

$$\begin{cases} x - 2y = -1 \\ -x + 2y = -3 \end{cases} \rightarrow x = 2y + 1$$

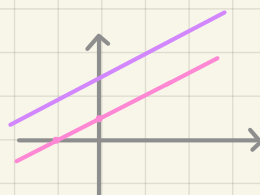
$$-(2y + 1) + 2y = -3$$

$$-1 = -3$$

absurdo

Portanto não existe solução

Geometricamente: duas retas paralelas



Resolvendo um sistema linear

Exemplo Considere o sistema

$$\begin{cases} x - 2y = -1 \rightarrow x = 2y - 1 \\ -x + 3y = 3 \end{cases} \text{ Substituindo na segunda equação:}$$

rescrevemos como:

$$-(2y - 1) + 3y = 3$$

$$y = 2$$

e obtemos o sistema
$$\begin{cases} x - 2y = -1 \\ y = 2 \end{cases}$$

Note que os dois sistemas tem a mesma solução, mais fácil de ver no segundo sistema

Note que de modo análogo:

$$\begin{cases} x - 2y = -1 & =: L_1 \\ -x + 3y = 3 & =: L_2 \end{cases}$$

$$y = 2$$

$$L_2 := L_2 + L_1$$

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

ou ainda como as variáveis são representações podemos trabalhar só com os coeficientes

→ coef que acompanha y

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & \vdots & -1 \\ -1 & 3 & \vdots & 3 \end{bmatrix}$$

termos independentes

→ coef que acompanha x

Em geral:

Definição Supo o sistema

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

A matriz

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

é dita **matriz dos coeficientes** (tipo $m \times n$)

e a matriz

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

é dita **matriz ampliada** ou **completa**

Essa notação simplifica os cálculos

Operações elementares sobre linhas:

- trocar linhas
- Multiplicar uma linha por um escalar
- Substituir uma linha por esta somada com um múltiplo de outra linha

As operações elementares podem ser aplicadas a qualquer matriz e é chamado de **escalonamento**

Vamos apresentar um exemplo e algumas nomenclaturas

Exemplo Resolva o sistema

$$\begin{cases} x + 4y + 3z = 1 \\ 2x + 5y + 4z = 4 \\ x - 3y - 2z = 5 \end{cases}$$

Solução considerar a matriz ampliada

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

Pivo: primeiro elemento não nulo de uma linha

• aplicar operações elementares para anular as posições abaixo e acima do pivo

$$L_2 = L_2 - 2L_1$$

$$L_3 = L_3 - L_1$$

$$L_2 = -\frac{1}{3}L_2$$

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

$$L_1 = L_1 - 4L_2$$

$$L_3 = L_3 + 7L_2$$

$$-5 + 14/3 = -1/3$$

$$5 - 14/3 = 1/3$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1/3 & -2 \\ 0 & 1 & 2/3 & 2 \\ 0 & 0 & -1/3 & 1/3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1/3 & -2 \\ 0 & 1 & 2/3 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$L_3 = -3L_3$$

$$L_1 = L_1 - \frac{1}{3}L_3$$

$$-2 + \frac{1}{3} = -5/3$$

$$3 - \frac{2}{3} = \frac{1}{3}$$

$$L_2 = L_2 - \frac{2}{3}L_3$$

$$2 + \frac{2}{3} = 8/3$$

$$2 - 4 = -2$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -5/3 \\ 0 & 1 & 0 & 8/3 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

→ **FORMA ESCADA REDUZIDA**

Sobre existência e unicidade

Teorema

(I) Um sistema tem solução se e somente se a matriz escalonada reduzida **não tem** uma linha na forma

$$[0 \ 0 \ \dots \ 0 \ b] \quad b \neq 0$$

(II) E a solução é única se não há variáveis livres, e infinitas se tem variáveis livres

Sistemas com variáveis livres e como representas a solução

Exemplo

$$\begin{aligned} a) \quad x + 2y - z &= 0 \\ x - y + 2z &= 0 \end{aligned}$$

Solução Associa a matriz

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & 2 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} L_1 \\ L_2 \end{array} \quad L_2 = L_2 - L_1$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} \quad L_1 = L_1 + \frac{3}{2}L_2$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 7/2 & 0 \\ 0 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} \quad L_2 = -\frac{L_2}{3}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 7/2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

L_2 coluna sem pivô
= variável livre
 z

Voltando ao sistema

$$\begin{aligned} x + \frac{7}{2}z &= 0 \\ y - z &= 0 \end{aligned}$$

por x e y em termos de z

$$\begin{aligned} x &= -\frac{7}{2}z \\ y &= z \end{aligned}$$

e escrever na forma paramétrica

$$(x, y, z) = z \left(-\frac{7}{2}, 1, 1 \right) \quad z \in \mathbb{R}$$

Aula 2

Extra: Ainda sobre sistemas

Definição O **determinante** de uma matriz, denotado por \det ou $| \cdot |$ é dado por:

$$a) \quad \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21}$$

$$b) \quad \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = \begin{array}{l} a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} \\ - (a_{13}a_{22}a_{31} + a_{11}a_{23}a_{32} + a_{12}a_{21}a_{33}) \end{array}$$

$$(a_{11} \cdot a_{22} \cdot a_{33} + a_{12} \cdot a_{23} \cdot a_{31} + a_{13} \cdot a_{21} \cdot a_{32})$$

$$- (a_{13} \cdot a_{22} \cdot a_{31} + a_{11} \cdot a_{23} \cdot a_{32} + a_{12} \cdot a_{21} \cdot a_{33})$$

Exemplo Note que um sistema

$$\begin{cases} a_{11}x + a_{12}y + a_{13}z = 0 \\ a_{21}x + a_{22}y + a_{23}z = 0 \\ a_{31}x + a_{32}y + a_{33}z = 0 \end{cases}$$

tem sempre $(x, y, z) = (0, 0, 0)$ como solução

Proposição Um sistema

$$\begin{cases} a_{11}x + a_{12}y + a_{13}z = 0 \\ a_{21}x + a_{22}y + a_{23}z = 0 \\ a_{31}x + a_{32}y + a_{33}z = 0 \end{cases}$$

tem solução não nula

$$\text{se e só se} \quad \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = 0$$

Exemplo Determine m tal que

$$\begin{cases} (\frac{m-1}{3})x - y - z = 0 \\ -mx + y = 0 \\ \frac{m}{2}x + z = 0 \end{cases}$$

tem solução não nula

Solução

$$\left| \begin{array}{ccc|cc} \frac{m}{3} - 1 & -1 & -1 & \frac{m}{3} - 1 & -1 \\ -m & 1 & 0 & -m & 1 \\ \frac{m}{2} & 0 & 1 & \frac{m}{3} & 0 \end{array} \right|$$

$$= \frac{m}{3} - 1 + 0 + 0 + \frac{m}{2} + 0 - m = 0$$

$$\Rightarrow \frac{m}{3} - \frac{m}{2} = 1$$

$$-\frac{m}{6} = 1 \Rightarrow m = -6$$