

Discussão sobre Sistemas Lineares - Sistema Linear Homogêneo

Tarefa Básica – CTII 317 – Eduardo Lemos

Tarefa Básica - Discussão de Sistemas Lineares

01. $\begin{cases} ax + 4y = 1 \\ x + 2y = b \end{cases} \xrightarrow{\text{Gauss}} \begin{pmatrix} a & 4 & : & 1 \\ -2 & 1 & : & b \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} a-2 & 0 & : & 1-2b \\ & 1 & : & b \end{pmatrix}$

$x = \frac{1-2b}{a-2} \Rightarrow$ A verificar as alternativas...

(A): se $b = \frac{1}{2}$, solução única qualquer que seja a .

A resposta para saber se um sistema tem solução única ou não, tem a ver com o denominador ser $\neq 0$ ou não, respectivamente, ou seja, "qualquer que seja a " pode levar o denominador a ser $= 0$, sendo assim um sistema impossível ou indeterminado. Sendo assim, a alternativa (A) é incorreta.

(B): se $a = 2$, pode ser indeterminado: $\frac{1-2b}{2-2} = \frac{1-2b}{0}$

Sendo o denominador 0, o sistema tem sim a possibilidade de ser indeterminado, fazendo da letra (B) a correta. (B) = ✓

02. $\begin{pmatrix} 1 & k & : & 1 \\ k & 1 & : & 1-k \end{pmatrix} \xrightarrow{-k} \begin{pmatrix} 1 & k & : & 1 \\ 0 & 1-k & : & 1-2k \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 \times (1-k^2) & : & 1-2k \end{pmatrix}$

$x = \frac{1-2(k)}{1-k} \Rightarrow \frac{1-2}{1-k} \Rightarrow D$

$1-k=0 \Rightarrow k=1 = \text{S. Impossível (N} \neq \emptyset)$

$1-k \neq 0 \Rightarrow k \neq 1 = \text{S.P.D (D} \neq \emptyset)$

$\frac{-1}{1-k} \Rightarrow \underline{\underline{N \neq \emptyset}}$

Continuação da 02.

A verificar as afirmações...

I - Falsa, mesmo se o denominador for 0 ($k=1$), o numerador sendo diferente de 0 sempre impedirá o sistema de ser indeterminado.

II - Falsa, admitindo $k=1$, o ~~denom~~ (denominador) se torna nulo, e o sistema impossível.

III - Falsa, tem solução única para vários valores de k , desde que esse não seja 1 e torne o denominador nulo.

Solução da 02.: Todas falsas, alternativa (D)

03.

a)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & c \\ 0 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 2 \end{bmatrix} \Rightarrow \det A = \begin{vmatrix} 1 & 2 & c & | & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 & 1 \\ 3 & 2 & 2 & | & 3 & 2 \end{vmatrix} = 8 - (3c + 2) = \underline{\underline{6 - 3c}}$$

b-) Sabendo que o $\det A$, seria, pela regra de Kramer, o denominador de uma fração para descobrir uma incógnita ($x = \frac{D_x}{D}$, por exemplo), esta não pode ser nula. Sendo assim, temos:

$$\det A = 6 - 3c \neq 0$$

$$-3c \neq -6$$

$$(x-1) - c \neq \frac{6}{3} (x-1)$$

$$\underline{\underline{c \neq 2}} \rightarrow$$

$$S = \{c \in \mathbb{R} \mid c < 2 < c\}$$

ou

$$S = \{c \in \mathbb{R} - \{2\}\}$$



04. $\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 12 & -k & 1 \\ 36 & 0 & +k \end{pmatrix} \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 12 & -k \\ 36 & 0 \end{vmatrix} = -k^2 - 36 + 12k = \text{Denominador de S.P.D.}$
 $\# \text{ logo, } -k^2 + 12k - 36 \neq 0$

$a = -1, b = 12, c = -36$

$\Delta = b^2 - 4.a.c \parallel \Delta = 12^2 - 4.(-1).(-36) \Rightarrow 144 - 144 = 0$

$k \neq \frac{-b \pm \sqrt{\Delta}}{2.a} \Rightarrow \frac{-12 \pm 0}{2 \cdot (-1)} = \frac{-12}{-2} = \underline{6} \Rightarrow k \neq 6, \text{ Alternativa (E)}$

05. $\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & | & 6 \\ -2 & 2 & 1 & | & -3 \\ -1 & 1 & 2 & | & -5 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 & | & -15 \\ 0 & 3 & -2 & | & -11 \end{pmatrix} \xrightarrow{-1} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & | & 4 \end{pmatrix}$

$1.z = 4 \Rightarrow 3y - 2z = -11$

$3y = -11 + 8$

$y = \frac{-3}{3} = \underline{-1}$

$x - y + z = 6$

$x - (-1) + 4 = 6$

$x + 5 = 6$

$\underline{x = 6 - 5 = 1}$

SPD;

$x.y.z = 1.(-1).4 = -4 = (B)$