

I.3 Forma vectorial

(11)

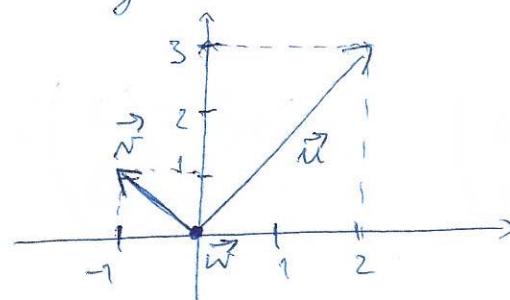
Um vector é uma matriz com uma única coluna.

(O símbolo usual para vector é uma letra minúscula com setas por cima, ou quando em documento tipografado, letra minúscula a negrito.)

Exemplo 3.1

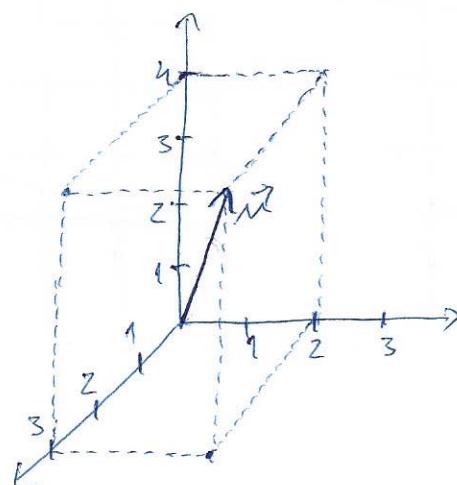
$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ são vetores de \mathbb{R}^2 .

Podem ser representados geometricamente da seguinte forma:



$\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$ é um vetor de \mathbb{R}^3 .

Pode ser representado geometricamente como:



$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ é um vetor de } \mathbb{R}^5.$$

(12)

(não pode ser representado geometricamente.)

Adição de vetores

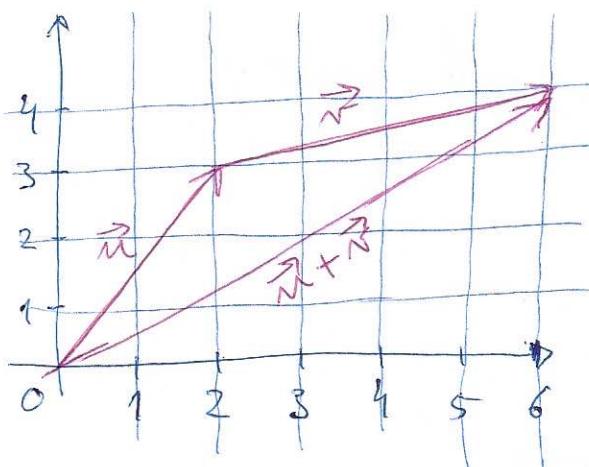
Vetores do mesmo espaço (isto é, com o mesmo número de componentes) podem ser somados. Somam-se componentes a componentes.

Exemplo 3.2

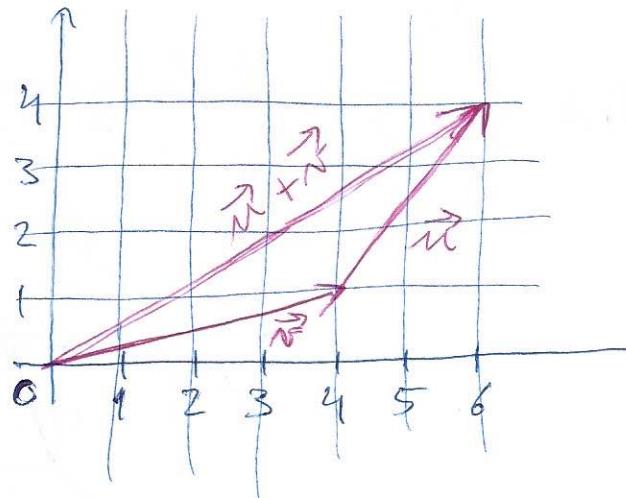
$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+4 \\ 3+1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \end{pmatrix}$$

A interpretação geométrica da adição de vetores é ilustrada

com:

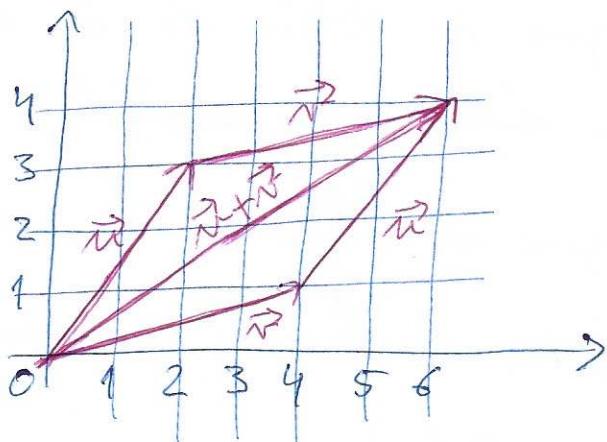


ou



Um número só figura:

(13)



A este processo geométrico de somar vectores obtém-se o nome de "regra do paralelogramo". (As duas cônjas do vector \vec{u} e as duas cônjas do vector \vec{v} formam um paralelogramo.)

Multiplicação de um vetor por um número

Multiplicam-se todas as componentes do vector pelo número em questão.

Exemplo 33

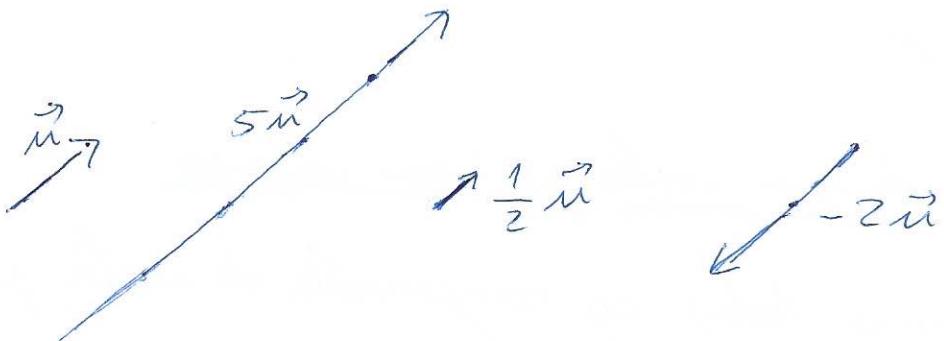
$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad 5\vec{u} = 5 \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 \\ 15 \end{pmatrix}$$

$$\frac{1}{2}\vec{u} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{3}{2} \end{pmatrix} \quad -2\vec{u} = -2 \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ -6 \end{pmatrix}$$

Geometricamente, a interpretação é a seguinte:

(14)

- $5\vec{u}$ é o vetor que se obtém de \vec{u} ampliando 5x (mantendo a direção e sentido)
- $\frac{1}{2}\vec{u}$ é o vetor que se obtém de \vec{u} reduzindo o comprimento para metade (mantendo a direção e o sentido)
- $-2\vec{u}$ é o vetor que se obtém de \vec{u} passando o comprimento para o dobro e revertendo o sentido



Exemplo 3.4

(15)

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 7 \\ 0 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \\ 3 \\ 7 \end{pmatrix} \quad -2\vec{u} = -2 \begin{pmatrix} 7 \\ 0 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -14 \\ 0 \\ -4 \\ -6 \end{pmatrix}$$

$$-\vec{v} = -\begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \vec{u} - \vec{v} = \begin{pmatrix} 7 \\ 0 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ -3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Observações

a) Não foi necessário definir subtração de vectores, porque a subtração é um caso particular de adição. De facto, $\vec{u} - \vec{v} = \vec{u} + (-\vec{v})$

b) Só se podem adicionar vectores do mesmo espaço (isto é, da mesma dimensão).

Vector nulo é qualquer vetor cujas componentes sejam todas nulas. Por exemplo, $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ é o vector nulo de \mathbb{R}^2 e $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ é o vector nulo de \mathbb{R}^5 .

Propriedades da adição de vetores e da multiplicação

16

por números

Sejam $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ vetores de \mathbb{R}^n . Seja $\vec{0}$ o vetor nulo de \mathbb{R}^n . Sejam α, β números.

$$\text{i)} \vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$$

$$\text{ii)} (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$$

$$\text{iii)} \vec{u} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{u} = \vec{u}$$

$$\text{iv)} \vec{u} + (-\vec{u}) = -\vec{u} + \vec{u} = \vec{0}$$

$$\text{v)} \alpha(\vec{u} + \vec{v}) = \alpha\vec{u} + \alpha\vec{v}$$

$$\text{vi)} (\alpha + \beta)\vec{u} = \alpha\vec{u} + \beta\vec{u}$$

$$\text{vii)} \alpha(\beta\vec{u}) = (\alpha\beta)\vec{u}$$

$$\text{viii)} 1\vec{u} = \vec{u}$$

Combinação linear

Dados os vetores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p$ de \mathbb{R}^n , qualquer vetor que possa ser escrito como

$$\vec{u} = \alpha_1 \vec{v}_1 + \alpha_2 \vec{v}_2 + \dots + \alpha_p \vec{v}_p$$

(onde $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_p$ são números) diz-se uma combinação linear de $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p$.

Exemplo 3.5

(17)

a) $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ é combinação linear de $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, pois

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

b) $\begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix}$ é combinação linear de $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, pois

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix} = -1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 5 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} + 5 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

c) $\begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix}$ é combinação linear de $\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}$, pois

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Observação

Graficamente, observamos que todos dois vetores de \mathbb{R}^2 não colineares, \vec{u} e \vec{v} , qualquer outro vetor de \mathbb{R}^2 é combinação linear de \vec{u} e \vec{v} .

Exemplo 3.6

Considere-se o vetor do \mathbb{R}^3 $\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 7 \end{pmatrix}$.

- \vec{u} não é combinação linear de $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.
- \vec{u} é combinação linear de $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.
- \vec{u} é combinação linear de $\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 14 \end{pmatrix}$.
- \vec{u} é combinação linear de $\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 7 \end{pmatrix}$.
- \vec{u} é combinação linear de $\begin{pmatrix} -9 \\ -3 \\ -21 \end{pmatrix}$.

Exemplo 3.7

Sejamos $\vec{b} = \begin{pmatrix} 7 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix}$, $\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -5 \end{pmatrix}$, $\vec{a}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$.

Determine se \vec{b} é combinação linear de \vec{a}_1 e \vec{a}_2 .

Observação

A matriz aumentada do sistema do exemplo anterior é $(\vec{a}_1 \ \vec{a}_2 \ \vec{b})$. Assim, concluimos a seguinte proposição.

Propriedade

A equação vectorial $x_1 \vec{a}_1 + x_2 \vec{a}_2 + \dots + x_n \vec{a}_n = \vec{b}$ é equivalente ao sistema cuja matriz aumentada é $(\vec{a}_1 \ \vec{a}_2 \ \dots \ \vec{a}_n \ \vec{b})$. Assim, \vec{b} é combinação linear de $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n$ se e só se o referido sistema é possível.

Conjunto gerador

O conjunto de todas as combinações lineares de $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p$ é designado $\langle \vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p \rangle$ e chama-se conjunto gerador por $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p$. Diz-se também que os vectores $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p$ geram o conjunto $\langle \vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p \rangle$.

Propriedade

$\vec{b} \in \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_p \rangle$ se e só se o sistema cuja matriz aumentada é $(\vec{v}_1 \ \vec{v}_2 \ \dots \ \vec{v}_p \ \vec{b})$ é possível.

Exemplo 3.8

20

a) $\left\langle \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ é o conjunto de todos os vectores no

longo do eixo dos x em \mathbb{R}^2

b) $\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$ é o conjunto de todos os vectores no

longo da recta $y=x$ em \mathbb{R}^2

c) $\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = \mathbb{R}^2$

d) $\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix} \right\rangle = \mathbb{R}^2$

e) $\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ é o conjunto de vectores no longo
do eixo dos x em \mathbb{R}^3

f) $\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} \right\rangle$ é o conjunto de vectores no longo

da direcção $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ em \mathbb{R}^3

g) $\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ é o conjunto de todos os

vectores situados no plano xOy em \mathbb{R}^3 .

Des exemplos acima constatamos:

Qualquer vetor não nulo gera uma recta que contém a origem.

Anaixar dois vectores não colineares geram um plano que contém a origem.

Exemplo 3.9

Sejam $\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{a}_2 = \begin{pmatrix} 5 \\ -13 \\ -3 \end{pmatrix}$ e $\vec{b} = \begin{pmatrix} -3 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Determinar se \vec{b} pertence ao plano $\langle \vec{a}_1, \vec{a}_2 \rangle$.