

# Álgebra Linear e Geometria Analítica

M. Lurdes Teixeira  
Dep. Matemática

UM

1<sup>o</sup> semestre de 2020/2021

## 1 Determinantes

- Propriedades
- Cálculo do determinante pelo método de Gauss
- Fórmula de Leibniz
- Teorema de Laplace
- Determinante de uma matriz invertível
- Cálculo da inversa
- Resolução de sistemas de Cramer
- Aplicações

A resposta é afirmativa para as duas questões.

- 1 Se  $A$  tem uma linha (ou uma coluna) toda formada por zeros, então  $\det A = 0$ .
- 2 Se  $A$  tem duas linhas (ou duas colunas) iguais, então  $\det A = 0$ .

Seja  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ , com  $n \in \mathbb{N}$ . Se  $A'$  resulta de  $A$  por se adicionar uma linha (coluna) com outra multiplicada por um escalar, então  $\det A = \det A'$ .

Seja  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ , com  $n \in \mathbb{N}$ , uma matriz triangular superior ou inferior. Então,  $\det A = a_{11} \cdots a_{nn}$ .

Seja  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ , com  $n \in \mathbb{N}$ .

- 1 Se multiplicarmos uma linha (ou uma coluna) de  $A$  por um escalar  $\alpha$ , o determinante da matriz resultante é  $\alpha \det A$ .
- 2 Se trocarmos duas linhas (ou duas colunas) de  $A$ , então o determinante da matriz resultante é  $-\det A$ .
- 3 Se a uma linha (coluna) de  $A$  somarmos outra linha (outra coluna, respetivamente) de  $A$  eventualmente multiplicada por um escalar, o determinante da matriz resultante é  $\det A$ .

Se  $A'$  resulta de  $A$  por se efetuarem transformações elementares nas linhas e/ou nas colunas, então existe um escalar  $\alpha$  não nulo tal que  $\det A = \alpha \det A'$ .

### Proposição

Seja  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ , com  $n \in \mathbb{N}$ . Então,  $\det(A^T) = \det A$ .

## Cálculo do determinante pelo método de Gauss

$$A = \begin{bmatrix} -2 & -1 & 0 & 3 \\ 0 & -1 & 4 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} \quad \text{então}$$

$$\begin{aligned} \det A &= \det \begin{bmatrix} -2 & -1 & 0 & 3 \\ 0 & -1 & 4 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} = -\det \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & -1 & 4 & 2 \\ -2 & -1 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} \\ &\quad L_1 \leftrightarrow L_3 \\ &= -\det \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & -1 & 4 & 2 \\ 0 & -1 & 2 & 9 \\ 0 & 0 & 0 & -5 \end{bmatrix} = -\det \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & -1 & 4 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & -5 \end{bmatrix} \\ &\quad L_3 \leftarrow 2L_1 + L_3 \\ &\quad L_4 \leftarrow -L_1 + L_4 \quad L_3 \leftarrow -L_2 + L_3 \\ &= -(1 \times (-1) \times (-2) \times (-5)) = 10 \end{aligned}$$

Começemos por considerar  $A = [a]$  uma matriz quadrada de ordem 1:

para qualquer  $a \in \mathbb{R}$ ,  $\det[a] = \det[a \cdot 1] = a \det[1] = a \cdot 1 = a$ .

O número  $a$  designa-se *determinante* da matriz  $[a]$  de ordem 1.

Notar ainda que a matriz  $[a]$  é invertível se e só se  $a \neq 0$ .

De seguida considere-se  $A = [a_{ij}]_{2 \times 2}$ . Efetuando uma análise baseada nos mesmos princípios utilizados no caso de matrizes de ordem 1 obter-se-ia que

$$\det A = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}.$$

Em que condições a matriz  $A$  é invertível?

Efetuando a condensação de Guass de  $A$  conclui-se que a condição é

$$a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} \neq 0$$

No caso de uma matriz de tipo  $3 \times 3$ ,  $A = [a_{ij}]_{3 \times 3}$ , fazendo raciocínio semelhante chega-se à expressão

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

e  $A$  é invertível se e só se

$$(a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33} - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{11}a_{23}a_{32}) \neq 0.$$

No caso de matrizes quadradas de ordem  $n = 1, 2, 3$ , as expressões obtidas para o determinante são: um somatório, com um número de parcelas igual ao número de permutações de  $\{1, \dots, n\}$ , cada parcela é o produto de  $n$  elementos da matriz sendo, simultaneamente, um de cada linha e um de cada coluna. Cada parcela está afetada do sinal  $+$  ou  $-$ .



## Definição - Fórmula de Leibniz

Dada uma matriz  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ , com  $n \in \mathbb{N}$ , chama-se **determinante de  $A$**  ao número resultante da soma de  $n!$  parcelas, uma para cada permutação de  $\{1, \dots, n\}$ , e em que cada parcela é

- o produto de  $n$  elementos da matriz, um de cada linha e, simultaneamente, um de cada coluna,
- afetada pelo sinal  $+$  ou  $-$ , conforme a permutação correspondente é par ou ímpar,

ou seja,

$$\det A = \sum_{\sigma} \operatorname{sgn}(\sigma) a_{1\sigma(1)} a_{2\sigma(2)} \cdots a_{n\sigma(n)}$$

onde  $\sigma$  representa uma permutação de  $\{1, \dots, n\}$ , e  $\operatorname{sgn}(\sigma) = 1$  ou  $\operatorname{sgn}(\sigma) = -1$ , conforme  $\sigma$  é uma permutação par ou ímpar, respetivamente.

### Definição

Sejam  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ , com  $n \geq 2$ , e  $i, j \in \{1, \dots, n\}$ .

Por  $A(i|j)$  representa-se a matriz que resulta de  $A$  por se eliminar a linha  $i$  e a coluna  $j$ .

O valor  $(-1)^{i+j} \det(A(i|j))$  designa-se **complemento algébrico de  $a_{ij}$** , que se representa por  $\Delta_{ij}$ .

### Proposição (Teorema de Laplace)

Seja  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ , com  $n \geq 2$ , e  $i \in \{1, \dots, n\}$ . Então:

- ①  $\det A = \sum_{j=1}^n a_{ij} \Delta_{ij};$
- ②  $\det A = \sum_{j=1}^n a_{ji} \Delta_{ji}.$

## Teorema de Laplace

$$\det A = \det \begin{bmatrix} -2 & -1 & 0 & 3 \\ 0 & -1 & 4 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & -2 \end{bmatrix}$$

$$= (-2)(-1)^{1+1} \det \begin{bmatrix} -1 & 4 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} + (-1)(-1)^{1+2} \det \begin{bmatrix} 0 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & -2 \end{bmatrix}$$

$$+ 0(-1)^{1+3} \det \begin{bmatrix} 0 & -1 & 2 \\ 1 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & -2 \end{bmatrix} + 3(-1)^{1+4} \det \begin{bmatrix} 0 & -1 & 4 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= -2 \det \begin{bmatrix} -1 & 4 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} + \det \begin{bmatrix} 0 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & -2 \end{bmatrix} - 3 \det \begin{bmatrix} 0 & -1 & 4 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

## Teorema de Laplace

$$\begin{aligned}
&= -2 \left( -\det \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} + 0 \det \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} + 0 \det \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \right) + \\
&\quad + \det \begin{bmatrix} 0 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & -2 \end{bmatrix} - 3 \det \begin{bmatrix} 0 & -1 & 4 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\
&= -2 \left( -\det \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} + 0 \det \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} + 0 \det \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \right) + \\
&\quad + \left( 0 \det \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} - 4 \det \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} + 2 \det \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \right) \\
&\quad - 3 \left( \det \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} + 0 \det \begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} + 0 \det \begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \right) \\
&= -2 \left( -(-2 - 3) + 0 + 0 \right) + \left( 0 - 4(-2 - 3) + 2(1 - 1) \right) \\
&\quad - 3 \left( (1 - 1) + 0 + 0 \right) = \mathbf{10}
\end{aligned}$$

### Proposição

Sejam  $A$  e  $B$  matrizes quadradas. Então

$$\det(AB) = \det A \cdot \det B.$$

### Proposição

Seja  $A$  uma matriz quadrada de ordem  $n \in \mathbb{N}$ . Então  $A$  é invertível se e só se  $\det A \neq 0$ .

### Corolário

Seja  $A$  uma matriz invertível. Então  $\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det A}$ .

De seguida vai ser apresentado um método alternativo para calcular a inversa de uma matriz baseado no cálculo dos complementos algébricos.

### Definição

Seja  $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ . A matriz quadrada de ordem  $n$  cujo elemento na posição  $(i, j)$  é  $\Delta_{ji}$ , o complemento algébrico de  $a_{ji}$ , diz-se a **matriz adjunta** de  $A$  e representa-se por  $\text{Adj}(A)$ , ou seja,

$$\text{Adj}(A) = [\Delta_{ij}]_{n \times n}^T.$$

### Proposição

Se  $A$  é uma matriz quadrada de ordem  $n$ , então

$$A \cdot \text{Adj}(A) = \text{Adj}(A) \cdot A = |A| I_n.$$

### Corolário

Se  $A$  é uma matriz quadrada invertível, então  $A^{-1} = \frac{1}{|A|} \text{Adj}(A)$ .

## Definição

O sistema de equações lineares  $AX = B$  de  $n$  equações em  $n$  incógnitas diz-se um **sistema de Cramer** se a matriz  $A$  é uma matriz invertível.

## Proposição - Regra de Cramer

Seja  $AX = B$  um sistema de Cramer. Então, a solução do sistema é:

$$\left( \frac{|A_1|}{|A|}, \dots, \frac{|A_n|}{|A|} \right)$$

onde, para  $j \in \{1, \dots, n\}$ ,

$$A_j = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1j-1} & b_1 & a_{1j+1} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2j-1} & b_2 & a_{2j+1} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nj-1} & b_n & a_{nj+1} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}.$$

## Problema: Interpolação polinomial

Suponha que são dados  $n$  pontos distintos do gráfico de uma função,  $(x_1, y_1)$ ,  $(x_2, y_2)$ ,  $\dots$ ,  $(x_n, y_n)$ . Como determinar uma função polinomial de grau  $n - 1$  que ‘passa’ por estes pontos?

Pretende-se determinar uma função polinomial

$$y(x) = a_{n-1}x^{n-1} + \dots + a_1x + a_0$$

em que  $y(x_i) = y_i$ , para  $i = 1, \dots, n$ . O problema é equivalente a resolver o sistema:

$$\begin{cases} a_{n-1}x_1^{n-1} + \dots + a_1x_1 + a_0 = y_1 \\ a_{n-1}x_2^{n-1} + \dots + a_1x_2 + a_0 = y_2 \\ \vdots \\ a_{n-1}x_n^{n-1} + \dots + a_1x_n + a_0 = y_n \end{cases},$$

de incógnitas  $a_{n-1}, \dots, a_1, a_0$ .



## Problema: Interpolação polinomial

O sistema

$$\begin{cases} a_{n-1}x_1^{n-1} + \cdots + a_1x_1 + a_0 = y_1 \\ a_{n-1}x_2^{n-1} + \cdots + a_1x_2 + a_0 = y_2 \\ \vdots \\ a_{n-1}x_n^{n-1} + \cdots + a_1x_n + a_0 = y_n \end{cases}$$

tem solução única se a matriz dos coeficientes tiver determinante não nulo, isto é,

$$\begin{vmatrix} x_1^{n-1} & \cdots & x_1 & 1 \\ x_2^{n-1} & \cdots & x_2 & 1 \\ \vdots & & & \\ x_n^{n-1} & \cdots & x_n & 1 \end{vmatrix} \neq 0.$$

### Problema: Interpolação polinomial

Considerem-se três pontos distintos do gráfico de uma função,  $(x_1, y_1)$ ,  $(x_2, y_2)$ ,  $(x_3, y_3)$ . Determinar um polinómio de grau 2 que ‘passa’ por estes três pontos é equivalente a resolver o sistema:

$$\begin{cases} a_2 \cdot x_1^2 + a_1 \cdot x_1 + a_0 = y_1 \\ a_2 \cdot x_2^2 + a_1 \cdot x_2 + a_0 = y_2 \\ a_2 \cdot x_3^2 + a_1 \cdot x_3 + a_0 = y_3 \end{cases},$$

de incógnitas  $a_2, a_1, a_0$ .

$$\begin{vmatrix} x_1^2 & x_1 & 1 \\ x_2^2 & x_2 & 1 \\ x_3^2 & x_3 & 1 \end{vmatrix} = (x_2 - x_1)(x_3 - x_2)(x_1 - x_3).$$

Como os três pontos são pontos distintos do gráfico de uma função, o determinante é diferente de zero, pelo que o problema tem solução única.

Este raciocínio pode ser generalizado para qualquer  $n \in \mathbb{N}$ .

## Problema: Interpolação polinomial

Em particular considerem-se os seguintes 3 pontos distintos do gráfico de uma função,  $(1, 1)$ ,  $(2, -2)$ ,  $(5, 1)$ . Qual é o polinómio de grau 2 que ‘passa’ por estes pontos?

O problema é equivalente a resolver o sistema:

$$\begin{cases} a_2 \cdot 1^2 + a_1 \cdot 1 + a_0 = 1 \\ a_2 \cdot 2^2 + a_1 \cdot 2 + a_0 = -2 \\ a_2 \cdot 5^2 + a_1 \cdot 5 + a_0 = 1 \end{cases},$$

de incógnitas  $a_2$ ,  $a_1$ ,  $a_0$ . A solução é

$$\left( \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & 2 & 1 \\ 1 & 5 & 1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & 2 & 1 \\ 25 & 5 & 1 \end{vmatrix}}, \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & -2 & 1 \\ 25 & 1 & 1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & 2 & 1 \\ 25 & 5 & 1 \end{vmatrix}}, \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & 2 & -2 \\ 25 & 5 & 1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & 2 & 1 \\ 25 & 5 & 1 \end{vmatrix}} \right) = (1, -6, 6),$$

ou seja, o polinómio é  $x^2 - 6x + 6$ .

## Problema: Cálculo de uma equação de uma reta em $\mathbb{R}^2$

Considerem-se dois pontos de  $\mathbb{R}^2$ ,  $(x_1, y_1)$  e  $(x_2, y_2)$ . Dado que uma equação cartesiana da reta é uma equação do tipo

$$ax + by + c = 0,$$

então pretende-se determinar  $a$ ,  $b$  e  $c$  tais que

$$ax_1 + by_1 + c = 0$$

$$ax_2 + by_2 + c = 0$$

Como qualquer ponto  $(x, y)$  da reta é solução da equação cartesiana da reta, o sistema:

$$\begin{cases} ax + by + c = 0 \\ ax_1 + by_1 + c = 0 \\ ax_2 + by_2 + c = 0 \end{cases},$$

de incógnitas  $a$ ,  $b$  e  $c$ , deve ter solução não trivial, ou seja,

$$\begin{vmatrix} x & y & 1 \\ x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

### Problema: Cálculo de uma equação de um plano em $\mathbb{R}^3$

Considerem-se três pontos de  $\mathbb{R}^3$ ,  $(x_1, y_1, z_1)$ ,  $(x_2, y_2, z_2)$  e  $(x_3, y_3, z_3)$ . Como calcular uma equação cartesiana do plano que contém os três pontos? Dado que uma equação cartesiana do plano é uma equação do tipo

$$ax + by + cz + d = 0,$$

pretende-se determinar  $a$ ,  $b$ ,  $c$  e  $d$  tais que

$$ax_1 + by_1 + cz_1 + d = 0$$

$$ax_2 + by_2 + cz_2 + d = 0$$

$$ax_3 + by_3 + cz_3 + d = 0$$

De forma análoga ao caso da equação da reta, uma equação cartesiana do plano é dada por:

$$\begin{vmatrix} x & y & z & 1 \\ x_1 & y_1 & z_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & z_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & z_3 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

### Problema: Cálculo do produto vetorial

A resolução de diversos problemas geométricos em  $\mathbb{R}^3$  passa pela determinação de um vetor ortogonal a dois vetores dados. A operação produto vetorial definida em  $\mathbb{R}^3$  fornece uma resposta.

#### Definição

Se  $u = (x_1, x_2, x_3)$  e  $v = (y_1, y_2, y_3)$  são vetores de  $\mathbb{R}^3$ , então o **produto vetorial de  $u$  por  $v$**  é um vetor, que se representa por  $u \times v$ , tal que:

$$u \times v = (x_2y_3 - x_3y_2, x_3y_1 - x_1y_3, x_1y_2 - x_2y_1)$$

Podemos então usar a regra de cálculo do determinante para lembrar o cálculo o produto vetorial:

$$u \times v = \left( \begin{vmatrix} x_2 & x_3 \\ y_2 & y_3 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & x_3 \\ y_1 & y_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{vmatrix} \right) = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix}$$

## Problema: Cálculo do produto vetorial

Interpretação geométrica do produto vetorial

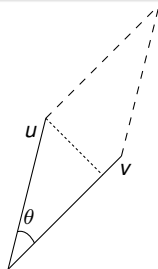
$$\| u \times v \| = \| u \| \| v \| \operatorname{sen}(\theta).$$

- Base do paralelogramo =  $\| v \|$ ;
- Altura do paralelogramo =  $\| u \| |\operatorname{sen}(\theta)|$ .

Assim,

$$\| u \times v \| = \| u \| \| v \| |\operatorname{sen}(\theta)|$$

é a área do paralelogramo.



## Problema: Cálculo de volumes

### Definição

Se  $u$ ,  $v$  e  $w$  são vetores de  $\mathbb{R}^3$ , então o *produto misto, ou produto escalar triplo, de  $u$ ,  $v$  e  $w$*  é o escalar:

$$(u \times v) \cdot w.$$

$$\begin{aligned} (u \times v) \cdot w &= \left( \begin{vmatrix} x_2 & x_3 \\ y_2 & y_3 \end{vmatrix}, -\begin{vmatrix} x_1 & x_3 \\ y_1 & y_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{vmatrix} \right) \cdot (z_1, z_2, z_3) \\ &= \begin{vmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{vmatrix}. \end{aligned}$$



## Interpretação geométrica do produto misto

- Área da base do paralelepípedo =

$$\| u \times v \|;$$

- Altura do paralelepípedo =

$$\| w \| |\cos(\theta)|.$$

- O que representa  $|(u \times v) \cdot w|$  ?

$$|(u \times v) \cdot w| = \| u \times v \| \cdot \| w \| |\cos(\theta)|$$

$$= \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{pmatrix} \right|$$

é o volume do paralelepípedo.

