MATOUS HONDIQUE SOUZESILVE

$$R(A) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$
 $R(A) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

$$R(A) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$N(A) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ x \\ x \end{bmatrix} = 0$$

2_ R=M=N: A, É NYN, com N COLUNDS LI, OU SETA, DET \$ 0 E UMA SOLUCÃO. R = M < N: PARA QUE O SISTEMA A = B POSSUR

SOLUGOES, AZ DEVE DOSSUIR M COLUNAS LI EN-M. COLUNDS LD E O RANK R = M. O FATO DE MOPEAR. . L: R" -> RM PAZ COM QUE O SISTEMATENHO O SOLUÇÕES A3 = A2 . N < M: SEGUE O RACIONIO DE A2, POREM. R< m, R< N: Ay possui MIN(m, N) CINHAS LI, . OU SETA, O SISTEMA TEM COORDENADAS QUE SE INFLY · ENCIAM, O QUE POSSIBILITA NENHUMA, OU OD SOLUÇÕES. EXEMPLOS: $A_3 = A_z = 0$

3.
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$
 $OE T(M) = 0$
 $OE T(M) = 0$
 $OE T(M) = 0$
 $OET(M) = 0$

Digitalizado com CamScanner

OUT
$$(A - \lambda I) = OUT(\alpha - \lambda B)$$

$$= (\alpha - \lambda)(D - \lambda) - CB$$

$$= (\alpha - \lambda)(D - \lambda) - CB$$

$$= \alpha D - \alpha \lambda - D\lambda + \lambda^{2} - CB$$

$$OUT(A - \lambda I) = \lambda^{2} - \alpha \lambda - D\lambda + \alpha D - CB$$

$$A^{\mathsf{T}} = \begin{bmatrix} \alpha & c \\ 6 & 0 \end{bmatrix}$$

OET
$$(A^T - \lambda I) = 0ET (\alpha - \lambda C)$$

$$= (\alpha - \lambda)(9 - \lambda) - BC$$

$$= \alpha D - \alpha \lambda - 0\lambda + \lambda^2 - BC$$

$$0ET (A^T - \lambda I) = \lambda^2 - \alpha \lambda - 0\lambda + \alpha D - BC$$