

ÁLGEBRA LINEAR

SISTEMAS DE EQUAÇÕES LINEARES

Luís Felipe Kiesow de Macedo

Universidade Federal de Pelotas - UFPel

Sistemas de Equações Lineares

- 1 Sistemas e Matrizes
- 2 Operações Elementares
- 3 Forma Escalonada (Forma de Escada)
- 4 Posto e Nulidade de uma Matriz
- 5 Soluções de um Sistema de Equações Lineares
- 6 Soluções de um Sistema de Equações Lineares
- 7 Exercícios

- Uma solução do sistema é uma n -upla de números (x_1, x_2, \dots, x_n) que satisfaça simultaneamente as m equações.
- O conjunto de todas as possíveis soluções é chamado conjunto solução do sistema linear.
- Dois sistemas lineares são chamados de equivalentes se possuírem o mesmo conjunto solução.

Sistemas e matrizes

Dado o sistema

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

podemos escrever este sistema em uma forma matricial $\mathbf{A} \cdot \mathbf{X} = \mathbf{B}$,

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

Sistemas e matrizes

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \text{ matriz dos coeficientes}$$

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \text{ matriz das incógnitas}$$

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} \text{ matriz dos termos independentes.}$$

Sistemas e matrizes

Matriz Ampliada do Sistema

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

Operações Elementares

Como transformar um sistema linear por outro equivalente? Através das seguintes Operações Elementares (na forma matricial aumentada):

- i Substituir uma linha pela soma de si mesmo com um múltiplo de outra linha;
- ii Trocar duas linhas;
- iii Multiplicar todas as entradas em uma linha por uma constante diferente de zero.

Teorema

Dois sistemas que possuem matrizes ampliadas equivalentes são equivalentes.

Forma Escalonada

Uma matriz $A = [a_{ij}]_{m \times n}$ está na forma escalonada reduzida quando satisfaz as seguintes condições:

- i Todas as linhas nulas (formadas inteiramente por zeros) ocorrem abaixo das linhas não nulas;
- ii O primeiro elemento não nulo de cada linha não nula, chamado pivô, é igual a 1;
- iii O pivô da linha $i + 1$ ocorre à direita do pivô da linha i , para $i = 1, \dots, m - 1$.
- iv Se uma coluna contém um pivô, então todos os seus outros elementos são iguais a zero.

Posto e Nulidade de uma Matriz

Definição: Posto e Nulidade

Dada a matriz $A_{m \times n}$, seja $B_{m \times n}$ a matriz-linha reduzida à forma escada linha equivalente a A .

O **posto** de A , denotado por p , é o número de linhas não nulas de B .

A **nulidade** de A é o número $n - p$ (também chamada grau de liberdade do sistema).

Soluções de um Sistema de Equações Lineares

Seja o sistema de m equações lineares com n incógnitas x_1, \dots, x_n

[illegible]

cujos coeficientes a_{ij} e termos constantes b_i são números reais (ou complexos).

Este sistema poderá ter

i) uma única solução $\begin{cases} x_1 &= k_1 \\ \vdots & \vdots \\ x_n &= k_n \end{cases}$

- ii infinitas soluções

iii nenhuma solução.

Teorema

- i Um sistema de m equações e n incógnitas admite solução se, e somente se o posto da matriz ampliada é igual ao posto da matriz dos coeficientes.
- ii Se as duas matrizes têm o mesmo posto p e $p = n$, a solução será única.
- iii Se as duas matrizes têm o mesmo posto e $p < n$, podemos escolher $n - p$ incógnitas, e as outras p incógnitas serão dadas em função destas.

notação

p_c = posto da matriz dos coeficientes

p_a = posto da matriz ampliada

Se $p_c = p_a$ simplesmente denotamos por p

Exercícios

Mais informações:

e-mail: felipekiesow@gmail.com

Adeus!

