

# Álgebra Linear

SISTEMAS LINEARES  
Aulas 2 e 3

## Revisão da aula anterior

1. Considere o sistema de equações lineares

$$\begin{cases} x_1 + 3x_2 - 2x_3 + 2x_5 = 0 \\ 2x_1 + 6x_2 - 5x_3 - 2x_4 + 4x_5 - 3x_6 = -1 \\ 5x_3 + 10x_4 + 15x_6 = 5 \\ 2x_1 + 6x_2 + 8x_4 + 4x_5 + 18x_6 = 6 \end{cases}.$$

a. Escreva este sistema na forma matricial  $AX = B$

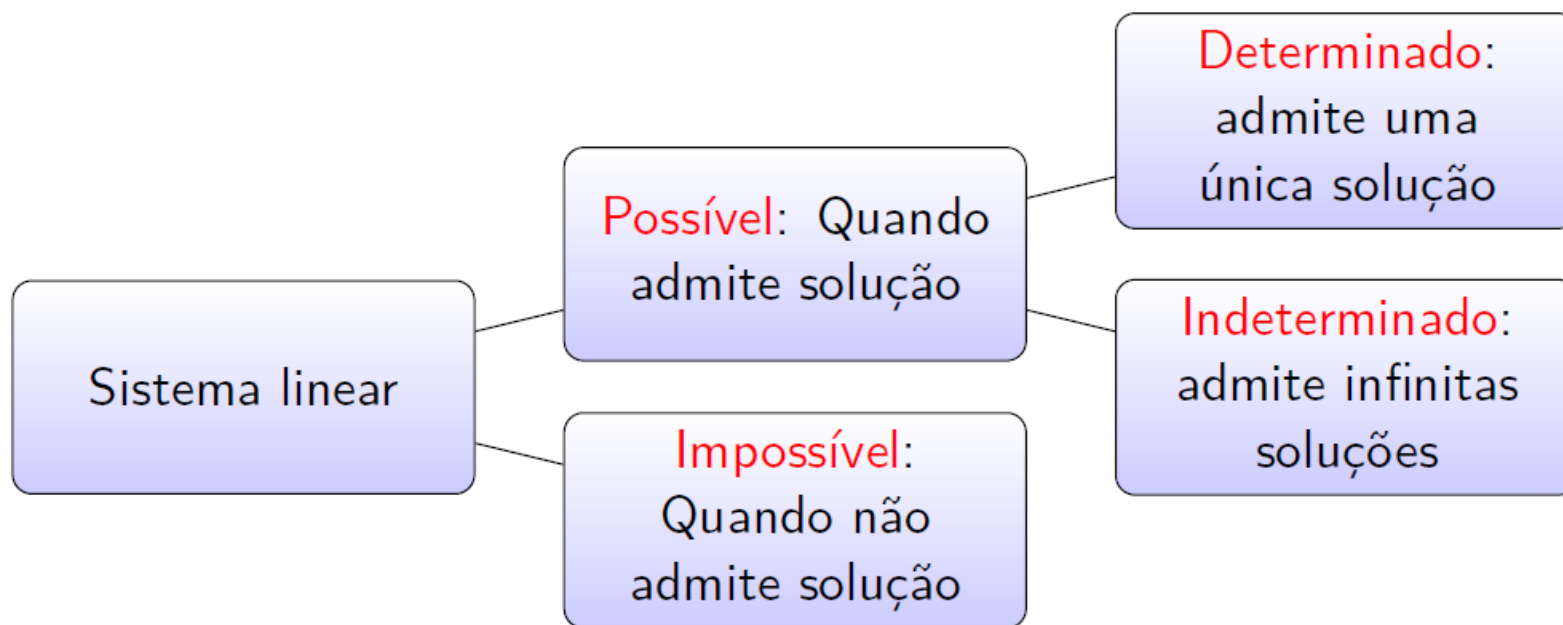
b. Verifique se  $X = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ -1 \\ 1 \\ \frac{1}{3} \end{bmatrix}$  é uma solução deste sistema.

2. Indique as equações de um sistema linear não-homogêneo, onde  $\begin{bmatrix} 2 & 5 \\ -3 & 7 \end{bmatrix}$  é a matriz dos coeficientes e :

a.  $\begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix}$  é a matriz dos termos independentes.

b.  $\begin{bmatrix} -3 \\ 12 \end{bmatrix}$  é uma solução deste sistema

# Resumo: Soluções



# Resolvendo um sistema de equações lineares

Qual sistema é mais fácil de resolver algebricamente?

$$\begin{cases} x - 2y + 3z = 9 \\ -x + 3y = -4 \\ 2x - 5y + 5z = 17 \end{cases} \quad \text{ou} \quad \begin{cases} x - 2y + 3z = 9 \\ y + 3z = 5 \\ z = 2 \end{cases}$$

- ❑ O sistema da direita é claramente mais fácil de resolver. Esse sistema está na **forma escalonada** por linhas, o que significa que ele está em um padrão “degraus de escada” com coeficientes principais iguais a 1.
- ❑ Note que ambos os sistemas admitem a mesma solução:  $x = 1$ ,  $y = -1$  e  $z = 2$ . Tais sistemas são chamados de **sistemas equivalentes**, pois admitem a mesma solução.
- ❑ Para resolver um sistema que não esteja na forma escalonada por linhas, primeiro o reescreva como um sistema equivalente que esteja na forma escalonada por linhas usando as operações elementares com as linhas de uma matriz.

# Operações elementares

**Operações Elementares sobre as linhas** de uma matriz é uma das três operações:

1. *Trocar* a posição de duas linhas da matriz ( $L_r \leftrightarrow L_s$ );
2. *Multiplicar* uma linha da matriz por um escalar diferente de zero ( $L_r \leftarrow kL_s$ ),  $k \in \mathbb{R}^*$ ;
3. *Somar* a uma linha da matriz um múltiplo escalar de outra linha ( $L_r \leftarrow L_r + kL_s$ ).

**Teorema (Sistemas Equivalentes):** Se dois sistemas lineares  $AX = B$  e  $CX = D$ , são tais que a matriz aumentada  $[C|D]$  é obtida de  $[A|B]$  aplicando-se uma operação elementar, então os dois sistemas possuem as mesmas soluções.

## Exemplo: usando operações elementares para resolver um sistema

Sistema linear	Matriz ampliada associada
$\begin{cases} x - 2y + 3z = 9 \\ -x + 3y = -4 \\ 2x - 5y + 5z = 17 \end{cases}$	$\left( \begin{array}{ccc c} 1 & -2 & 3 & 9 \\ -1 & 3 & 0 & -4 \\ 2 & -5 & 5 & 17 \end{array} \right)$
Some a 1ª eq. à 2ª eq.: $\begin{cases} x - 2y + 3z = 9 \\ y + 3z = 5 \\ 2x - 5y + 5z = 17 \end{cases}$	$L_2 \leftarrow L_2 + L_1 \quad \left( \begin{array}{ccc c} 1 & -2 & 3 & 9 \\ 0 & 1 & 3 & 5 \\ 2 & -5 & 5 & 17 \end{array} \right)$
Some a 1ª eq. Multiplicada por -2 à 3ª eq.: $\begin{cases} x - 2y + 3z = 9 \\ y + 3z = 5 \\ -y - z = -1 \end{cases}$	$L_3 \leftarrow L_3 - 2L_1 \quad \left( \begin{array}{ccc c} 1 & -2 & 3 & 9 \\ 0 & 1 & 3 & 5 \\ 0 & -1 & -1 & -1 \end{array} \right)$
Some a 2 eq. À 3ª eq.: $\begin{cases} x - 2y + 3z = 9 \\ y + 3z = 5 \\ 2z = 4 \end{cases}$	$L_3 \leftarrow L_3 + L_2 \quad \left( \begin{array}{ccc c} 1 & -2 & 3 & 9 \\ 0 & 1 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 2 & 4 \end{array} \right)$
Multiplique a 3ª linha por ½: $\begin{cases} x - 2y + 3z = 9 \\ y + 3z = 5 \\ z = 2 \end{cases}$	$L_3 \leftarrow \frac{1}{2}L_3 \quad \left( \begin{array}{ccc c} 1 & -2 & 3 & 9 \\ 0 & 1 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{array} \right)$
Substituindo $z=2$ na 2ª eq, obtém-se $y=-1$ . Da 1ª eq. Obtém-se $x=1$ .	A última matriz está na <b>forma escalonada por linhas</b>

# Matriz escalonada por linhas

Matriz escalonada por linhas: Uma matriz  $m \times n$  na **forma escalonada** por linhas tem as propriedades abaixo:

- a) Toda linha nula ocorre abaixo de todas as linhas não nulas.
  - b) O primeiro elemento não nulo de uma linha não nula é 1. Chamamos este número de **pivô**.
  - c) Para duas linhas sucessivas (diferentes de zero), o 1 pivô na linha mais acima, está mais à esquerda do que o 1 pivô na linha inferior.
- Uma matriz na forma escalonada por linhas está na **forma escalonada reduzida (forma escada)** quando cada coluna que contém um 1 pivô tem zeros em todas as posições acima e abaixo de seu 1 pivô.

Ex.: 
$$\left( \begin{array}{ccc|c} \textcircled{1} & -2 & 3 & 9 \\ 0 & \textcircled{1} & 3 & 5 \\ 0 & 0 & \textcircled{1} & 2 \end{array} \right)$$

## Exemplo: forma escalonada por linhas

Determine se cada matriz está na forma escalonada por linhas. Se for o caso, determine também se a matriz está na forma escada.

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

$$b. B = \begin{bmatrix} 1 & -5 & 2 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$c. C = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 2 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 2 & -4 \end{bmatrix}$$

$$d. D = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -4 \end{bmatrix}$$

$$e. E = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$f. F = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



# Método da Eliminação de Gauss

❑ O Método para reescrever um sistema de equações na forma escalonada por linhas utilizando as operações elementares é chamada do **método da eliminação de Gauss**, em homenagem ao matemático alemão Carl-Friedrich Gauss (1777-1855). Popularmente, este método também é chamado de método do escalonamento.

❑ Resumo do método:

- ✓ Escreva a matriz ampliada do sistema
- ✓ Utilize as operações elementares com as linhas da matriz ampliada até chegar na matriz escalonada por linhas
- ✓ Escreva o sistema correspondente e utilize a substituição regressiva para encontrar a solução

**Observação:** para esse algoritmo, a ordem no qual executa as operações é importante. Opere da esquerda para à direita por colunas, usando as operações elementares para obter zero em todos os elementos abaixo dos pivôs.

## Exemplos:

1. Utilize o método da eliminação de Gauss para encontrar a solução dos sistemas abaixo, se possível:

$$a) \begin{cases} x + 2y - z + 2t = 1 \\ -x - 2y + 2z - t = 1 \\ 2x - z - t = 0 \end{cases}$$

$$b) \begin{cases} x + y + z = 2 \\ 2x - y - z = 0 \\ -2x + 2y + 2z = 1 \end{cases}$$

$$c) \begin{cases} 2x - 4y + 3z = -16 \\ -3x + 3y - 6z = 15 \\ 5x + y + 7z = 5 \end{cases}$$

# Posto e nulidade de uma matriz

Definição 1: Dada uma matriz  $A$  de ordem  $m \times n$ , o **posto** da matriz,  $P(A)$ , é definido pelo número de linhas não nulas da matriz reduzida de  $A$  à forma escalonada por linhas .

Definição 2: Dada uma matriz  $A$  de ordem  $m \times n$ , a **nulidade** da matriz,  $nul(A)$ , é dada pela diferença entre o número de colunas e o seu posto.

$$nul(A) = n - P(A)$$

# Caracterização das soluções de um sistema linear do tipo $AX=B$

Seja o sistema linear de  $m$  equações e  $n$  incógnitas  $AX = B$ . O sistema pode ser:

a. **Possível**, se possui solução. Neste caso  $P(A) = P(A|B)$

➤ Determinado: quando a solução é única. Neste caso  $P(A) = n$ .

➤ Indeterminado: quando há infinitas soluções. Neste caso  $P(A) < n$

b. **Impossível**, se não possui solução. Neste caso  $P(A) < P(A|B)$

**Definição 3.** Considere o sistema linear indeterminado  $AX = B$ , com  $A$  de ordem  $m \times n$ . O grau de liberdade do sistema é definido por  $g = n - P(A)$  (que é o número de variáveis livres)

## Exemplos:

2. Determine **todos** os valores de  $a$  (se existe) de forma que o sistema 
$$\begin{cases} ax + y + z = 1 \\ x + ay + z = 1 \\ x + y + az = 1 \end{cases}$$

- i) admita apenas uma solução. Exiba a solução.
- ii) admita infinitas soluções. Exiba **duas** soluções
- iii) não admita solução

3. Considere as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -4 & 8 & -5 \\ 2 & -4 & k \end{bmatrix}, X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \text{ e } B = \begin{bmatrix} 1 \\ k - 1 \\ -4 \end{bmatrix}$$

onde  $k \in \mathbb{R}$ . Determine, se possível, o(s) valor(es) de  $k$  para os quais o sistema  $AX = B$  se torna:

- i) impossível
- ii) possível e indeterminado
- iii) possível e determinado

# Sistemas homogêneos de equações lineares: $AX=0$

Um sistema homogêneo tem a forma:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = 0 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = 0 \end{cases}$$

e sempre tem solução, pois sempre admite a solução  $x_1 = 0, x_2 = 0, \dots, x_n = 0$ . Essa solução é denominada **solução trivial** ou **solução nula**; quaisquer outras soluções são ditas **não triviais**.

**Exemplos:**

$$\text{a) } \begin{cases} 2x - y - 3z = 0 \\ -x + 2y - 3z = 0 \\ x + y + 4z = 0 \end{cases}$$

$$\text{b) } \begin{cases} 2x + y - z = 0 \\ x - 2y - 8z = 0 \\ -4x - 7y - 13z = 0 \\ 6x + 8y + 12z = 0 \end{cases}$$

## Exercícios de verificação da teoria:

1. Considere o sistema  $\begin{cases} x - y + 3z = 0 \\ 2x + y + 3z = 0 \end{cases}$ .

a. Verifique que  $X_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  e  $X_2 = \begin{bmatrix} 6 \\ -3 \\ -3 \\ -3 \end{bmatrix}$  são soluções deste sistema.

b. Verifique se  $X_3 = -3X_1 + 5X_2$  é solução do sistema acima

**2. VAMOS GENERALIZAR OS ACHADOS DO EXERCÍCIO ANTERIOR:** Dado um sistema homogêneo  $AX = 0$ , com solução diferente da trivial, mostre que se  $X_1$  e  $X_2$  são duas das suas soluções, então qualquer combinação destas soluções,  $\alpha X_1 + \beta X_2$  ( $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ ) também é solução do sistema.

3. Se  $AX = 0$  é um sistema de 4 equações e 7 incógnitas, o que pode ser dito em relação ao conjunto solução? (Faça considerações em termos do posto e da nulidade)

4. Indique se a afirmação é verdadeira ou falsa. Justifique sua resposta usando argumentos relacionados ao posto e a nulidade.

a) Se o sistema  $AX = B$  tem infinitas soluções, então o sistema  $AX = 0$  também tem infinitas soluções.

b) Se o sistema  $AX = B$  é inconsistente, então o sistema  $AX = 0$  possui somente a solução trivial.