

Capítulo 3

Matrizes

3.1 Definição e Conceitos Básicos

Definição 3.1.1 Uma matriz $A = [a_{ij}]_{m \times n}$, do tipo $m \times n$ é um quadro constituído por m linhas e n colunas, com $i, j \in \mathbb{N} : i = 1, 2, \dots, m, j = 1, 2, \dots, n$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}_{m \times n}, \quad (3.1.1)$$

onde os elementos a_{ij} são escalares, $(a_{ij} \in \mathbb{R}, \forall i = 1, 2, \dots, m, \forall j = 1, 2, \dots, n)$.

A a_{ij} chama-se **Elemento Genérico** da matriz A e os índices i e j representam a ordem da linha e da coluna do elemento a_{ij} , respetivamente,

$$A = \begin{bmatrix} \cdots & \overset{j}{\downarrow} \vdots & \cdots \\ \cdots & a_{ij} & \cdots \\ \cdots & \vdots & \cdots \end{bmatrix} \leftarrow i ;$$

Representa-se por $M_{m \times n}(\mathbb{R})$ o conjunto das matrizes do tipo $m \times n$, introduzidas na Definição 3.1.1.

Conceitos Básicos

Igualdade de Matrizes - Duas matrizes A e B são iguais se forem do mesmo tipo $m \times n$ (mesmo número de linhas e colunas) e se os elementos homólogos (com os mesmos índices) forem iguais ($a_{ij} = b_{ij}, \forall i, j$);

Matriz Nula - Matriz nula é uma matriz em que todos os seus elementos são nulos, $O_{m \times n}$, com $o_{ij} = 0, \forall i, j$,

$$O_{m \times n} = \begin{bmatrix} 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}_{m \times n} ;$$

Matriz Rectângular - Caso $m \neq n$ a matriz diz-se rectangular (matriz tipo $m \times n$),

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{bmatrix}_{2 \times 3} .$$

Destacam-se ainda os seguintes casos particulares:

Matriz Linha - Quando $m = 1$ e $n > 1$, obtém-se uma matriz formada por apenas uma linha e n colunas,

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \end{bmatrix}_{1 \times n} ;$$

Matriz Coluna - Quando $m > 1$ e $n = 1$, obtém-se uma matriz formada por m linhas e apenas uma coluna,

$$\begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix}_{m \times 1} .$$

Matriz Quadrada - Caso $m = n$ a matriz diz-se quadrada (matriz tipo $n \times n$ ou de ordem n),

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}_{n \times n} .$$

Numa matriz quadrada, consideram-se as duas diagonais,

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}_{n \times n}, \quad \boxed{\text{diagonal principal}},$$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n-1} & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2n-1} & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn-1} & a_{nn} \end{bmatrix}_{n \times n}, \quad \boxed{\text{anti diagonal}}.$$

Deste tipo de matrizes quadradas, destacam-se ainda os seguintes casos, particularmente importantes:

Matriz Diagonal - Uma matriz quadrada não nula diz-se diagonal se forem nulos todos os elementos fora da diagonal principal, isto é, $a_{ij} = 0, \forall i, j = 1 \dots, n, i \neq j$ e $\exists i \in \{1, \dots, n\} : a_{ii} \neq 0$,

$$D = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & a_{nn} \end{bmatrix}_{n \times n};$$

Matriz Identidade - Matriz identidade é a matriz diagonal com todos os elementos da diagonal principal iguais a 1, isto é, $a_{ij} = 0, \forall i, j = 1 \dots, n, i \neq j$ e $a_{ii} = 1, \forall i = 1 \dots, n$,

$$I_n = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & 1 \end{bmatrix}_{n \times n};$$

Matriz Escalar - Matriz escalar A é uma matriz diagonal com todos os elementos da diagonal principal iguais a $k \in \mathbb{R}$, isto é, $a_{ij} = 0, \forall i, j = 1 \dots, n, i \neq j$ e $a_{ii} = k, \forall i = 1 \dots, n$,

$$A = \begin{bmatrix} k & 0 & \dots & 0 \\ 0 & k & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & k \end{bmatrix}_{n \times n};$$

Matriz Triangular Superior (Inferior) - Uma matriz quadrada A não nula diz-se triangular superior (inferior) se forem nulos todos os elementos situados do lado de baixo (cima) da diagonal principal $a_{ij} = 0, \forall i, j = 1 \dots, n, i > j$ ($a_{ij} = 0, \forall i, j = 1 \dots, n, i < j$),

$$T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & a_{n-1n} \\ 0 & \cdots & 0 & a_{nn} \end{bmatrix}_{n \times n}, \quad \left(T = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn-1} & a_{nn} \end{bmatrix} \right);$$

3.2 Álgebra das Matrizes

Se, para além da informação guardada numa matriz, introduzirmos operações que permitem interagir e relacionar essa mesma informação então teremos uma ferramenta com mais potencial — $(M_{m \times n}(\mathbb{R}), +, \cdot)$ um espaço vetorial sobre \mathbb{R} , onde estão definidas as seguintes operações com matrizes: $+$ soma de matrizes e \cdot multiplicação de uma matriz por um escalar.

3.2.1 Soma de Matrizes

Definição 3.2.1 *Sejam $A, B \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ matrizes do tipo $m \times n$. Define-se soma das matrizes A e B como sendo a matriz $C \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ que se obtém quando somando os elementos homólogos de A e B , isto é, $c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}, i = 1, 2, \dots, m, j = 1, 2, \dots, n$,*

$$A + B = \begin{bmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2n} + b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} + b_{m1} & a_{m2} + b_{m2} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{bmatrix}_{m \times n}. \quad (3.2.1)$$

Exemplo 3.2.1 *Sejam $A, B \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$,*

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 0 & 7 \\ 10 & 21 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ 4 & 1 \\ 3 & -1 \end{bmatrix}.$$

Segundo a Definição 3.2.1, tem-se

$$A + B = \begin{bmatrix} 2+1 & -3+5 \\ 0+4 & 7+1 \\ 10+3 & 21+(-1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ 4 & 8 \\ 13 & 20 \end{bmatrix}.$$

Propriedades 3.2.1 (Soma de Matrizes) *Sejam $A, B, C, D, O \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, $O_{m \times n}$ a matriz nula.*

Propriedade Associativa $(A + B) + C = A + (B + C);$

Propriedade Comutativa $A + B = B + A;$

Existência do Elemento Neutro $A + O = O + A = A;$

Existência do Elemento Simétrico $A + (-A) = (-A) + A = O;$

3.2.2 Multiplicação de uma Matriz por um Escalar

Definição 3.2.2 *Sejam $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ uma matriz do tipo $m \times n$ e $\lambda \in \mathbb{R}$ um escalar. Define-se multiplicação da matriz A pelo escalar λ como sendo a matriz $C \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ que se obtém multiplicando todos os elementos de A pelo escalar λ , isto é, $c_{ij} = \lambda a_{ij}, i = 1, 2, \dots, m, j = 1, 2, \dots, n$,*

$$\lambda A = \begin{bmatrix} \lambda a_{11} & \lambda a_{12} & \cdots & \lambda a_{1n} \\ \lambda a_{21} & \lambda a_{22} & \cdots & \lambda a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda a_{m1} & \lambda a_{m2} & \cdots & \lambda a_{mn} \end{bmatrix}_{m \times n}. \quad (3.2.2)$$

Exemplo 3.2.2 *Sejam $A \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$ a matriz do exemplo 3.2.1 e $\lambda = -3$. Tem-se,*

$$-3A = -3 \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 0 & 7 \\ 10 & 21 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -6 & 9 \\ 0 & -21 \\ -30 & -63 \end{bmatrix}.$$

Propriedades 3.2.2 (Multiplicação por um Escalar) *Sejam $A, B \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, e $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ escalares.*

Propriedade Distributiva $\lambda(A + B) = \lambda A + \lambda B$;

Propriedade Distributiva $(\lambda + \mu)A = \lambda A + \mu A$;

Propriedade Associativa $\lambda(\mu A) = (\lambda \mu)A$;

Produto pela Unidade $1A = A$;

3.2.3 Produto de Matrizes

Definição 3.2.3 *Seja $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ uma matriz do tipo $m \times n$ e $B \in M_{n \times p}(\mathbb{R})$ uma matriz do tipo $n \times p$. Define-se multiplicação da matriz A pela matriz B como sendo a matriz $C \in M_{m \times p}(\mathbb{R})$ obtida através de,*

$$c_{ij} = \sum_{l=1}^n a_{il}b_{lj} \text{ , } i = 1, 2, \dots, m, j = 1, 2, \dots, p.$$

Em termos de matrizes, tem-se,

$$i \blacktriangleright \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & \cdots & \overset{j}{\downarrow} b_{1j} & \cdots & b_{1p} \\ b_{21} & \cdots & b_{2j} & \cdots & b_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \\ b_{n1} & \cdots & b_{nj} & \cdots & b_{np} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vdots & & & & \\ \cdots & \boxed{a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \cdots + a_{in}b_{nj}} & \cdots & & \\ \vdots & & & & \end{bmatrix} \blacktriangleleft i \text{ .}$$

Isto é,

$$AB = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} + \cdots + a_{1n}b_{n1} & \cdots & a_{11}b_{1p} + a_{12}b_{2p} + \cdots + a_{1n}b_{np} \\ a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} + \cdots + a_{2n}b_{n1} & \cdots & a_{21}b_{1p} + a_{22}b_{2p} + \cdots + a_{2n}b_{np} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{i1}b_{11} + a_{i2}b_{21} + \cdots + a_{in}b_{n1} & \cdots & a_{i1}b_{1p} + a_{i2}b_{2p} + \cdots + a_{in}b_{np} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1}b_{11} + a_{m2}b_{21} + \cdots + a_{mn}b_{n1} & \cdots & a_{m1}b_{1p} + a_{m2}b_{2p} + \cdots + a_{mn}b_{np} \end{bmatrix}_{m \times p} \quad (3.2.3)$$

Em termos de concordância de matrizes, a operação produto exige que o número de colunas da primeira matriz seja igual ao número de linhas da segunda, ou seja, é necessário o seguinte resultado,

$$A_{m \times n} \overset{\text{red arrow}}{B}_{n \times p} = C_{m \times p} .$$

Exemplo 3.2.3 Seja $A \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$ e $B \in M_{2 \times 4}(\mathbb{R})$,

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

Segundo a Definição 3.2.3, tem-se

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 0 & 1 \\ 1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 5 & 2 & 0 \\ 4 & 1 & 0 & 3 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 2 \times 1 + (-3) \times 4 & 2 \times 5 + (-3) \times 1 & 2 \times 2 + (-3) \times 0 & 2 \times 0 + (-3) \times 3 \\ 0 \times 1 + 1 \times 4 & 0 \times 5 + 1 \times 1 & 0 \times 2 + 1 \times 0 & 0 \times 0 + 1 \times 3 \\ 1 \times 1 + 4 \times 4 & 1 \times 5 + 4 \times 1 & 1 \times 2 + 4 \times 0 & 1 \times 0 + 4 \times 3 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -10 & 7 & 4 & -9 \\ 4 & 1 & 0 & 3 \\ 17 & 9 & 2 & 12 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Exemplo 3.2.4 Segundo a Definição 3.2.3, o produto das matrizes $A \in M_{3 \times 4}(\mathbb{R})$ e $B \in M_{4 \times 2}(\mathbb{R})$, fica definido por,

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

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 3 & 2 & 2 & 1 \\ -3 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ -2 & -1 \\ 3 & 3 \\ -2 & 0 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 3 \times 4 + 2 \times (-2) + 2 \times 3 + 1 \times (-2) & 3 \times 0 + 2 \times (-1) + 2 \times 3 + 1 \times 0 \\ -3 \times 4 + (-3) \times (-2) + 1 \times 3 + 2 \times (-2) & -3 \times 0 + (-3) \times (-1) + 1 \times 3 + 2 \times 0 \\ 0 \times 4 + 1 \times (-2) + 2 \times 3 + 3 \times (-2) & 0 \times 0 + 1 \times (-1) + 2 \times 3 + 3 \times 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 12 & 4 \\ -7 & 6 \\ -2 & 5 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Propriedades 3.2.3 (Produto de Matrizes) *Sejam $A, B, C \in M(\mathbb{R})$ matrizes tipo compatíveis com as operações a seguir consideradas.*

Propriedade Associativa	$(AB)C = A(BC);$
Propriedade Distributiva	$A(B + C) = AB + AC;$
Propriedade Associativa	$\lambda(AB) = (\lambda A)B = A(\lambda B);$
Produto pela Matriz Nula	$O_{mn}A_{np} = O_{mp}, \quad A_{np}O_{pm} = O_{nm};$
Produto pela Matriz Identidade	$I_n A_{np} = A_{np}, \quad A_{np} I_p = A_{np};$
Potência Natural de uma Matriz Quadrada	$A^k = \underbrace{AA \dots A}_{k \text{ vezes}}, \quad k \in \mathbb{N}, \quad A^0 = I;$
Produto de Matrizes (Não Comutativo)	<i>De uma forma geral $AB \neq BA$;</i>

3.2.4 Matriz Inversa

Além das propriedades enunciadas para o produto de matrizes e da não comutatividade desta operação, interessa ainda definir o seguinte conceito.

Definição 3.2.4 *Seja $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ uma matriz quadrada. Chama-se matriz inversa de A , a uma matriz $X \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ que verifica,*

$$AX = XA = I_n, \quad (3.2.4)$$

onde I_n representa a matriz identidade de ordem n .

Exemplo 3.2.5 *Seja,*

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

A existir matriz inversa de A , $X \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$, por definição, terá que verificar (3.2.4). Assim,

$$AX = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \iff \begin{bmatrix} x_{11} + x_{21} & x_{12} + x_{22} \\ x_{11} + 2x_{21} & x_{12} + 2x_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix},$$

$$\begin{cases} x_{11} + x_{21} = 1 \\ x_{11} + 2x_{21} = 0 \\ x_{12} + x_{22} = 0 \\ x_{12} + 2x_{22} = 1 \end{cases} \iff \begin{cases} x_{11} = 2 \\ x_{21} = -1 \\ x_{12} = -1 \\ x_{22} = 1 \end{cases} \implies A^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Facilmente se verifica que o produto à esquerda XA também verifica a condição exigida (3.2.4).

Teorema 3.2.1 *A matriz inversa de A se existir é única e designa-se por A^{-1} .*

Dem. *Sejam B e C inversas da matriz A . Então,*

- $AB = BA = I_n$;
- $AC = CA = I_n$.

Assim, aplicando a propriedade associativa do produto tem-se,

$$BAC = \begin{cases} (BA)C = I_n C = C \\ B(AC) = B I_n = B \end{cases},$$

logo, $B = BAC = C$.

□

Observação 3.2.1 -

- *A matriz quadrada nula $O_{n \times n}$ não admite inversa pois o produto desta por qualquer outra matriz é sempre a matriz nula, Propriedade 3.2.3, $O_{n \times n} A_{n \times n} = O_{n \times n}$, e portanto nunca poderá verificar a condição $AA^{-1} = I_n$;*
- *Uma matriz quadrada que admite inversa diz-se regular e, em contraponto, diz-se singular caso contrário.*

Propriedades 3.2.4 (Matriz Inversa) *Sejam $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ matrizes regulares, $\lambda \in \mathbb{R}$ e $k, l \in \mathbb{N}$. Verificam-se as seguintes propriedades:*

1. $(A^{-1})^{-1} = A$;
2. $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$;
3. $(A^{-1})^k = (A^k)^{-1} \left(:= A^{-k} \right)$;
4. $A^k A^l = A^{k+l}$, $\forall k, l \in \mathbb{Z}$;
5. $A^0 = I_n$;
6. $(A^k)^l = A^{kl}$, $\forall k, l \in \mathbb{Z}$;
7. $(\lambda A)^{-1} = \frac{1}{\lambda} A^{-1}$, $\lambda \neq 0$;

Dem.

1. $A^{-1}A = I_n$;
2. $(B^{-1}A^{-1})(AB) = B^{-1}(A^{-1}A)B = B^{-1}I_nB = B^{-1}B = I_n$;
3. $(A^{-1})^k(A^k) = (A^{-1})^{k-1}(\underbrace{A^{-1}A}_{=I_n})A^{k-1} = (A^{-1})^{k-2}(\underbrace{A^{-1}A}_{=I_n})A^{k-2} = \dots = I_n$;
4. $A^kA^l = (\underbrace{AA \dots A}_{k \text{ vezes}})(\underbrace{AA \dots A}_{l \text{ vezes}}) = A^{k+l}, \forall k, l \in \mathbb{Z}$;
5. $A^0 = A^1A^{-1} = I_n$;
6. $(A^k)^l = \underbrace{A^kA^k \dots A^k}_{l \text{ vezes}} = A^{kl}, \forall k, l \in \mathbb{Z}$;
7. $(\frac{1}{\lambda}A^{-1})(\lambda A) = (\frac{1}{\lambda}\lambda)(A^{-1}A) = 1I_n = I_n$;

□

3.2.5 Matriz Transposta

Definição 3.2.5 Seja $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ uma matriz do tipo $m \times n$. Chama-se matriz transposta de A à matriz que se obtém desta trocando, ordenadamente, as linhas com as colunas. A matriz transposta de A representa-se por, A^T .

$$A = [a_{ij}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}_{m \times n}$$

$i \blacktriangleright$

$$A^T = [a_{ji}] = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{i1} & \cdots & a_{m1} \\ a_{12} & \cdots & a_{i2} & \cdots & a_{m2} \\ \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & \cdots & a_{in} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}_{n \times m}$$

$i \blacktriangledown$

Exemplo 3.2.6 Sejam $A \in M_{2 \times 4}(\mathbb{R})$ e $B \in M_{4 \times 3}(\mathbb{R})$, as matrizes do exemplo 3.2.4,

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

Segundo a Definição 3.2.5, tem-se

$$A^T = \begin{bmatrix} 3 & -3 \\ 2 & -3 \\ 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad B^T = \begin{bmatrix} 4 & -2 & 3 & -2 \\ 0 & -1 & 3 & 0 \\ 4 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Propriedades 3.2.5 (Transposição de Matrizes) *Sejam $A, B \in M(\mathbb{R})$ matrizes tipo compatíveis com as operações a seguir consideradas e $\lambda \in \mathbb{R}$. Tem-se,*

1. $(A^T)^T = A$;
2. $(\lambda A)^T = \lambda A^T$;
3. $(A + B)^T = A^T + B^T$;
4. $(A^T)^k = (A^k)^T$;
5. $(AB)^T = B^T A^T$;
6. $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$;

Dem.

1. $(A^T)^T = ([a_{ji}])^T = [a_{ij}] = A$;
2. $(\lambda A)^T = ([\lambda a_{ji}])^T = [\lambda a_{ji}] = \lambda [a_{ji}] = \lambda A^T$;
3. $(A + B)^T = [a_{ij} + b_{ij}]^T = [a_{ji} + b_{ji}] = [a_{ji}] + [b_{ji}] = A^T + B^T$;
4. $(AB)^T = [\sum_k a_{ik} b_{kj}]^T = [\sum_k a_{jk} b_{ki}] = [\sum_k b_{ki} a_{jk}] = B^T A^T$;
5. $(A^T)^k = A^T A^T \dots A^T = (AA \dots A)^T = (A^k)^T$;
6. $(A^{-1})^T A^T = (AA^{-1})^T = (I_n)^T = I_n$;

□

Definição 3.2.6 *Seja $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ uma matriz quadrada $n \times n$. Considera-se,*

Matriz Simétrica - *Uma matriz A diz-se simétrica se $A^T = A$;*

Traço - *Traço de uma matriz quadrada é a soma de todos os elementos da diagonal principal*

$$\text{tr}(A) = \sum_{i=1}^n a_{ii}.$$

Exemplo 3.2.7 Seja $A \in M_{4 \times 4}(\mathbb{R})$, a seguinte matriz quadrada,

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 4 & 2 & 7 \\ 4 & 3 & 1 & -2 \\ 2 & 1 & -2 & 0 \\ 7 & -2 & 0 & -4 \end{bmatrix}.$$

De acordo com as definições 3.2.6, a matriz A é simétrica uma vez que

$$A^T = \begin{bmatrix} 5 & 4 & 2 & 7 \\ 4 & 3 & 1 & -2 \\ 2 & 1 & -2 & 0 \\ 7 & -2 & 0 & -4 \end{bmatrix} = A.$$

Por outro lado, o traço da matriz A tem o seguinte valor,

$$\text{tr}(A) = \sum_{i=1}^n a_{i,i} = 5 + 3 + (-2) + (-4) = 2.$$

Observação 3.2.2 Na realidade uma matriz é simétrica se, visualmente, existir uma simetria dos seus elementos em relação à diagonal principal da matriz.

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 4 & 2 & 7 \\ 4 & 3 & 1 & -2 \\ 2 & 1 & -2 & 0 \\ 7 & -2 & 0 & -4 \end{bmatrix} = A^T.$$

Propriedades 3.2.6 (Traço de uma Matriz) Sejam $A, B \in M(\mathbb{R})$ matrizes compatíveis com as operações a seguir consideradas e $\lambda \in \mathbb{R}$. Então,

1. $\text{tr}(A + B) = \text{tr}(A) + \text{tr}(B)$;
2. $\text{tr}(\lambda A) = \lambda \text{tr}(A)$;
3. $\text{tr}(A^T) = \text{tr}(A)$;
4. $\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$;

Dem.

$$1. \operatorname{tr}(A + B) = \sum (a_{ii} + b_{ii}) = \sum a_{ii} + \sum b_{ii} = \operatorname{tr}(A) + \operatorname{tr}(B);$$

$$2. \operatorname{tr}(\lambda A) = \sum (\lambda a_{ii}) = \lambda \sum a_{ii} = \lambda \operatorname{tr}(A);$$

$$3. \operatorname{tr}(A^T) = \sum (a_{jj}) = \operatorname{tr}(A);$$

$$4. \operatorname{tr}(AB) = \sum_{i=1}^n (c_{ii}) = \sum_{i=1}^n \left(\sum_{k=1}^n a_{ik} b_{ki} \right) = \sum_{k=1}^n \left(\sum_{i=1}^n b_{ki} a_{ik} \right) = \operatorname{tr}(BA);$$

□

3.3 Independência Linear de Linhas e Colunas de uma Matriz

3.3.1 Combinação Linear de Linhas e Colunas

Seja $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}_{m \times n}$$

e sejam,

$$L_1 = [a_{11} \ a_{12} \ \cdots \ a_{1n}], \quad L_2 = [a_{21} \ a_{22} \ \cdots \ a_{2n}], \dots, \quad L_m = [a_{m1} \ a_{m2} \ \cdots \ a_{mn}],$$

as m linhas da matriz,

$$\begin{bmatrix} \boxed{a_{11} \ a_{12} \ \cdots \ a_{1n}} \\ \boxed{a_{21} \ a_{22} \ \cdots \ a_{2n}} \\ \vdots \\ \boxed{a_{m1} \ a_{m2} \ \cdots \ a_{mn}} \end{bmatrix}_{m \times n}$$

e, de forma idêntica,

$$C_1 = \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix}, \quad C_2 = \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix}, \dots, \quad C_n = \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix},$$

as respectivas n colunas,

$$\begin{bmatrix} \boxed{a_{11}} & \boxed{a_{12}} & \cdots & \boxed{a_{1n}} \\ \boxed{a_{21}} & \boxed{a_{22}} & \cdots & \boxed{a_{2n}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \boxed{a_{m1}} & \boxed{a_{m2}} & \cdots & \boxed{a_{mn}} \end{bmatrix}_{m \times n}.$$

Chama-se **Combinação Linear das m linhas** a uma expressão do tipo,

$$L = \lambda_1 L_1 + \lambda_2 L_2 + \cdots + \lambda_m L_m,$$

com $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}$. Neste caso, diz-se que a matriz linha L é uma combinação linear das m matrizes L_1, L_2, \dots, L_m .

De forma análoga, chama-se **Combinação Linear das n colunas** a uma expressão do tipo,

$$C = \lambda_1 C_1 + \lambda_2 C_2 + \cdots + \lambda_n C_n,$$

com $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}$. Desta forma, diz-se que a matriz coluna C é uma combinação linear das n matrizes C_1, C_2, \dots, C_n .

Exemplo 3.3.1 Sejam $A \in M_{4 \times 3}(\mathbb{R})$,

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

A matriz linha nula, $L = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, é uma combinação linear das linhas L_1, L_2, L_3, L_4 , pois,

$$\begin{aligned} 3L_1 - 12L_2 - 4L_3 + 12L_4 &= \begin{bmatrix} 12 & 0 & 12 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 24 & 12 & -12 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -12 & -12 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -24 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

A matriz coluna

$$C = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix},$$

é uma combinação linear das colunas C_1, C_2, C_3 , pois,

$$-2C_1 + 2C_2 + 1C_3 = \begin{bmatrix} -8 \\ 4 \\ -6 \\ 4 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ -2 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix}.$$

Dependendo do contexto e das dimensões das matrizes em causa, considera-se $\vec{0}$ a matriz linha nula ou a matriz coluna nula, isto é,

$$\vec{0} = [0 \ 0 \ \dots \ 0]_{1 \times n} \quad \text{ou} \quad \vec{0} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}_{m \times 1}.$$

3.3.2 Linhas e Colunas Linearmente Independentes

Definição 3.3.1 As matrizes linha $L_1, L_2, \dots, L_m \in M_{1 \times n}(\mathbb{R})$ (resp. as matrizes coluna $C_1, C_2, \dots, C_n \in M_{m \times 1}(\mathbb{R})$) dizem-se linearmente independentes se o forem enquanto vetores de \mathbb{R}^n (resp. \mathbb{R}^m), isto é,

$$\lambda_1 L_1 + \lambda_2 L_2 + \dots + \lambda_m L_m = \vec{0} \implies \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 0 \\ \dots \\ \lambda_m = 0 \end{cases}.$$

$$\lambda_1 C_1 + \lambda_2 C_2 + \dots + \lambda_n C_n = \vec{0} \implies \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 0 \\ \dots \\ \lambda_n = 0 \end{cases}.$$

Caso contrário, as linhas (colunas) dizem-se linearmente dependentes.

Exemplo 3.3.2 Relativamente à matriz do exemplo anterior $A \in M_{4 \times 3}(\mathbb{R})$ (ex. 3.3.1),

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