Sistemas Lineares

(Aula 1)

1. Equação Linear (EL)

Dados (n + 1) números reais:

A equação:

$$\mathbf{a_1.x_1} + \mathbf{a_2.x_2} + \mathbf{a_3.x_3} + \dots + \mathbf{a_n.x_n} = \mathbf{b}$$
 (1)
(onde os $\mathbf{x_i}$ ($\mathbf{1} \le \mathbf{i} \le \mathbf{n}$) são variáveis reais)

denomina-se:

Equação Linear no campo Real nas incógnitas xi

2. Solução de uma Equação Linear

A n-UPLA
$$(c_1, c_2, c_3, \ldots, c_n)$$

Se diz Solução de (1), se:

$$a_1 \cdot c_1 + a_2 \cdot c_2 + a_3 \cdot c_3 + \dots + a_n \cdot c_n = b$$

For verdadeira

3. Sistema de Equações Lineares (SEL)

Um sistema de equações lineares de ordem m x n é um conjunto de m equações lineares, cada uma delas com n incógnitas que devem satisfeitas simultaneamente.

$$S \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_2 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$
 (2)

4. Solução de um SEL

An-UPLA
$$(\mathbf{c_1}, \mathbf{c_2}, \dots, \mathbf{c_n})$$

$$\begin{cases} a_{11} \cdot c_1 + a_{12} \cdot c_2 + \dots + a_{1n} \cdot c_n = b_1 \\ a_{21} \cdot c_1 + a_{22} \cdot c_2 + \dots + a_{2n} \cdot c_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1} \cdot c_1 + a_{m2} \cdot c_2 + \dots + a_{mn} \cdot c_n = b_m \end{cases}$$

Se diz solução de (2) se for solução de cada uma das equações de (2).

5. Classificação dos SEL

Seja S um Sistema de Equações Lineares :

SPD: Sistema Possível e Determinado
S se diz (compatível ou possível) determinado
quando possui uma única solução

SPI: Sistema Possível e Indeterminado

S se diz (compatível ou possível) indeterminado quando possui mais do que uma solução.

Pode-se mostrar que neste caso S possui uma infinidade de soluções.

SI: Sistema Impossível

S se diz incompatível ou impossível quando não possui solução.

6. Sistema Homogêneo

Se em S tivermos:

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

$$b_1 = b_2 = b_3 = \dots = b_m = 0$$

O sistema se diz Homogêneo

Observação:

Todo sistema homogêneo admite a solução trivial:

Assim um Sistema Homogêneo jamais será impossível

7. Operações Elementares sobre um SEL

Seja S um SEL.

Consideremos as seguintes operações sobre **S** que iremos denominar **elementares**:

E : Permutar a i-ésima com a j-ésima equação de S

E $_{i(\alpha)}$: Multiplicar a í-ésima equação de S por α . ($\alpha \in \mathbb{R}$ e $\alpha \neq 0$)

ij(α): Multiplicar a j-ésima equação de S por α ($\alpha \in \mathbb{R}$ e $\alpha \neq 0$) e Somar com a i-ésima equação.

O resultado desta operação será a nova i-ésima equação de S

8. Sistemas Equivalentes

Dois sistemas S₁ e S₂ dizem-se equivalentes quando admitem o mesmo conjunto-solução

Notação:

 $S_2 \sim S_1$

9. Teorema Fundamental

Se um sistema S₂ foi obtido a partir de um sistema S₁ por meio da aplicação de uma sequência finita de operações elementares então :

$$S_2 \sim S_1$$

10. Notação Matricial

Seja S um SEL:
$$S = \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_2 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

Vamos considerar as seguintes **matrizes**:

Matriz dos Coeficientes de S

Matriz Das Constantes de S

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \qquad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \qquad B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} \mathbf{b}_1 \\ \mathbf{b}_2 \\ \cdot \\ \mathbf{b}_m \end{pmatrix}$$

Matriz das Incógnitas de S

Agora, tendo em vista que:

tendo em vista que:
$$\begin{pmatrix} \mathbf{a}_{11} & \mathbf{a}_{12} & \dots & \mathbf{a}_{1n} \\ \mathbf{a}_{21} & \mathbf{a}_{22} & \dots & \mathbf{a}_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \mathbf{a}_{m1} & \mathbf{a}_{m2} & \dots & \mathbf{a}_{mn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{x}_1 \\ \mathbf{x}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{b}_1 \\ \mathbf{b}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{b}_m \end{pmatrix} \rightarrow \mathbf{S}$$

Segue que todo Sistema Linear pode ser escrito na forma matricial:

$$A \cdot X = B$$

11. Existência e Unicidade da Solução de um SEL Seja:

$$S: A \cdot X = B$$

Existência da Solução

Se **A** é uma **matriz quadrada** de ordem **n**, **inversível**, podemos escrever:

$$A^{-1}(A.X) = A^{-1}.B$$

$$(A^{-1}.A).X = A^{-1}.B$$

$$X = A^{-1}.B$$

Unicidade da Solução

Fica garantida tendo em vista a unicidade da matriz inversa