ÁLGEBRA LINEAR

OPERAÇÕES COM MATRIZES

E LIMINAÇÃO

· PARA ELIMINAR TERMOS DE UMA LINHA DA MATRIZ,

USAMOS UMA MATRIZ ESPECIAL:

O ASSIM, QUANDO FAZEMOS A OPERAÇÃO €;(1). A TEMOS:

$$E_{21}(l) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} \end{bmatrix}$$

INVERSAS

- · ACHAR MATRIZES INVERSAS ENVOLUE RESOLUER VÁRIOS SISTEMAS CINEARES
- SE DENOTARMOS AS COLUNAS DE A POR Z, ... X, QUE-REMOS RESOLVER:

$$A = \begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{bmatrix} \rightarrow \text{SABEMOS QUE } AA = I$$

$$\begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} e_1 & \dots & e_n \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} e_1 & \dots & e_n \end{bmatrix}$$

$$A \cdot x_1 = e_1$$

o SSO NOS LEVA AO PROCESSO DE GAUSS - JORDAN

$$[A|I] \rightarrow [I|A']$$

· PROPRIEDADES

SEVAM BEC INVERSAS DE A

$$\rightarrow 3A^{-1} \wedge Ax = 0 \Rightarrow \underbrace{A^{-1}A \cdot x} = A^{-1}O = 0 \Rightarrow x = 0 \text{ (ABSURDO!)}$$

$$\triangleright \begin{bmatrix} ab \\ cd \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \cdot \begin{bmatrix} d-b \\ -ca \end{bmatrix} = \frac{1}{ad-bc} \cdot \begin{bmatrix} d-b \\ -ca \end{bmatrix}$$

> = 7A, A SOLUÇÃO DE TODO SISTEMA LINEAR É DADA POR

$$\frac{\text{Dem}}{Ax=b} \Rightarrow \frac{-1}{A} \cdot x = A \cdot b \Rightarrow x = A^{1} \cdot b$$

DSE LE TRIANGULAR INFERIOR COM DIAGONAL NÃO-ZERO, O MESMO VALE PAPA L-1, SE A DIAGONAL FOR DE 1'S, O MESMO VALE PARA SUPERIOR)

DEM

M PIVÔS = E TAL QUE EA = U COM DIAG. NÃO-ZERO

MATRIZ É É TRIANGULAR INFERIOR COM l'S NA DIAGONAL

SE À TEM INVERSA, AA = I = EA(A) = E

LINHA I DE EAA = (LINHA I DE EA). A = LINHA I DE E

SE HOUVER ALGUMA LINHA

NULA, HAVERÁ PROBLEMAS

MATRIZ TRANGPOSTA

DADA
$$A = (a_{ij})_{m \times n}$$
, $A^T := (a_{ji})_{n \times m}$ (TRANSPOSTA DE A)

O PROPRIEDADES

PROVA:

$$(C^{\dagger})_{ij} = C_{ji} = (AB)_{ji} = \sum_{k=1}^{n} a_{jk} \cdot b_{ki}$$

$$(B^TA^T)_{ij} = \sum_{K=1}^{n} (B^T)_{ik} (A^T)_{kj} = \sum_{k=1}^{n} b_{ki} a_{jk}$$

PROVA
$$(A^T) \cdot (A^{-1})^T = (A^T)^T = I$$

$$\begin{bmatrix}
a_{11}+b_{11} & a_{21}+b_{21} & \dots \\
\vdots & \vdots & \ddots \\
a_{1n}+b_{1n} & a_{2n}+b_{2n} & \dots
\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}
a_{11} & a_{21} \\
a_{12} & \vdots \\
a_{1n} & a_{2n}
\end{bmatrix} + \begin{bmatrix}
b_{11} & b_{21} \\
b_{12} & \vdots \\
\vdots \\
b_{1n} & b_{2n}
\end{bmatrix}$$

(W SE X, Y SÃO VETORES COLUNA 11, ENTÃO XTY É O PRODUTO INTERNO E XYT CUJAS COLUNAS SÃO MÚLTIPLAS DE X

$$x^{T}y = [x_{1}...x_{n}]\begin{bmatrix} y_{1} \\ \vdots \\ y_{n} \end{bmatrix} = \sum_{k=1}^{n} x_{k}y_{k} = x \cdot y$$

$$(x, y^T)_{ij} = \sum_{k=1}^{I} x_{ik} (y^T)_{kj} = x_{i1} \cdot y_{ij}$$
(PRODUTO EXTERNO)

$$\times^{T}A = \left[\times_{1}, \dots, \times_{n} \right] \begin{bmatrix} \alpha_{11}, \dots, \alpha_{1n} \\ \vdots \\ \alpha_{n1}, \dots, \alpha_{nn} \end{bmatrix}$$

X1 SEMPRE MULTIPLICA OS VALORES DA 1º LINUA, E ASSIM POR DIANTE.

ECEMENTO
$$(x^TA)_{1i} = x_1 a_{1j} + x_2 a_{2j} + x_3 a_{3j} + ... + x_n a_{nj}$$

$$\sum_{k=1}^{n} x_k a_{kj}$$

PERMUTAÇÃO

E QUANDO TROCAMOS DUAS LINHAS DE UMA MATRIZI PARA 1550 USAMOS A MATRIZ ESPECIAL P

Pij := MATRIZ I DENTIDADE com AS LINHAS I EJ TROCADAS

BASE CANÔNICA (e;) = VETOR LINHA OU COLUNA COM D EM TODAS AS CASAS, MENOS NA I

· INVERSA

D DADA UMA MATRIZ DE PERMUTAÇÃO P, COM APENAS UMA TROCA DE LINHA, SUA INVERSA É SUA TRAUS POSTA

$$P = \begin{bmatrix} -e_1 - \\ -e_2 - \\ -e_n - \end{bmatrix}, P = \begin{bmatrix} -e_1 - \\ -e_n - \\ -e_n - \end{bmatrix}, mxn \begin{bmatrix} -e_1 - \\ -e_n - \\ -e_n - \\ -e_n - \end{bmatrix}$$