

Aula 4

25/09/2025

Q) A ordem importa: $AB \neq BA$

$$\text{i. } (A+B)^2 = (A+B)(A+B) \\ = A^2 + AB + BA + B^2 \\ \neq A^2 + \underbrace{AB + AB}_{= 2AB} + B^2$$

$$\text{ii. } (A+B)(A-B) = A^2 - AB + BA + B^2 \neq A^2 - \underbrace{AB + AB}_{= 0} + B^2$$

$$\text{iv. } (AB)^2 = ABAB \neq AABA$$

(16) (b) $\begin{cases} x_2 - 4x_3 = 8 \\ 2x_1 - 3x_2 + 2x_3 = 1 \\ 4x_1 - 8x_2 + 12x_3 = 1 \end{cases} \Leftrightarrow AX = B \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & -4 \\ 2 & -3 & 2 \\ 4 & -8 & 12 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

$$[A|B] = \left[\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & -4 & 8 \\ 2 & -3 & 2 & 1 \\ 4 & -8 & 12 & 1 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & -3 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & -4 & 8 \\ 4 & -8 & 12 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{L_3 = L_3 - 2L_1} \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & -3 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & -4 & 8 \\ 0 & -2 & 8 & -1 \end{array} \right] \xrightarrow{L_3 = L_3 + 2L_2} \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & -3 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & -4 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 15 \end{array} \right] = [C|D]$$

escalonada

$\text{car}(A) = 2 < \text{car}[A|B] = 3$, pelo slide 32, $AX = B$ é impossível.

$$AX = B \Leftrightarrow CX = D \Leftrightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & -3 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & -4 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 15 \end{array} \right] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \\ 15 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x_1 - 3x_2 + 2x_3 = 1 \\ x_2 - 4x_3 = 8 \\ 0 = 15 \end{cases}$$

(a) $\begin{cases} 4x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 1 \\ x_1 + 3x_2 + 5x_3 = 1 \\ 3x_1 + 6x_2 + 9x_3 = 2 \end{cases} \Leftrightarrow AX = B \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 4 & 3 & 2 \\ 1 & 3 & 5 \\ 3 & 6 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$

$$[A|B] = \left[\begin{array}{ccc|c} 4 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & 5 & 1 \\ 3 & 6 & 9 & 2 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 4 & 3 & 2 & 1 \\ 3 & 6 & 9 & 2 \end{array} \right] \xrightarrow{L_2 = L_2 - 4L_1} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 0 & -9 & -18 & -3 \\ 3 & 6 & 9 & 2 \end{array} \right] \xrightarrow{L_3 = L_3 - 3L_1} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 0 & -9 & -18 & -3 \\ 0 & -3 & -6 & -1 \end{array} \right] \xrightarrow{L_2 = L_2 - 3L_3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 5 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] = [E|F]$$

reduzida.

$$EX = F \Leftrightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1/3 \\ 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 - x_3 = 0 \\ x_2 + 2x_3 = \frac{1}{3} \\ 0 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = x_3 \\ x_2 = \frac{1}{3} - 2x_3 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

Conjunto de soluções: $\{(x_3, \frac{1}{3} - 2x_3, x_3) : x_3 \in \mathbb{R}\}$

grau de indeterminação = nº de variáveis livres = nº de colunas de A - car(A)
 $= 3 - 2 = 1$ termos apenas uma variável livre, o x_3 .

(17) α é uma variável, não é uma incógnita!

$$\begin{cases} \alpha x + y = 1 \\ x + \alpha y = 1 \end{cases} \Leftrightarrow AX = B \Leftrightarrow \begin{bmatrix} \alpha & 1 \\ 1 & \alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$[A|B] = \begin{bmatrix} \alpha & 1 & | & 1 \\ 1 & \alpha & | & 1 \end{bmatrix}$ está escalonada? Não, seje lá qual for o valor de α não está!

• Escalonar $[A|B]$:

$$[A|B] = \begin{bmatrix} \alpha & 1 & | & 1 \\ 1 & \alpha & | & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow[L_1 \leftrightarrow L_2]{} \begin{bmatrix} 1 & \alpha & | & 1 \\ \alpha & 1 & | & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow[L_2 = L_2 - \alpha L_1]{} \begin{bmatrix} 1 & \alpha & | & 1 \\ 0 & 1-\alpha^2 & | & 1-\alpha \end{bmatrix} \text{ escalonada}$$

Não sei se L_2 tem pivot, depende do valor de α . Se $\alpha = 1$ L_2 não tem pivot
se $\alpha \neq 1$ então L_2 tem pivot que está mais à direita do pivot de L_1 .

• Calcular $\text{car}(A) \in \text{car}([A|B])$

Se $1-\alpha^2$ for o pivot da L_2 , isto é, $1-\alpha^2 \neq 0 \Leftrightarrow \alpha \neq \pm 1$

$$[A|B] \sim \begin{bmatrix} 1 & \alpha & | & 1 \\ 0 & 1-\alpha^2 & | & 1-\alpha \end{bmatrix}$$

temos que $\text{car}(A) = \text{car}([A|B]) = 2 = \text{nº de colunas de } A$, pelo slide 32,
se $\alpha \neq \pm 1$ então o sistema é possível determinado.

Se $1-\alpha$ é o pivot da L_2 , isto é, $1-\alpha^2 = 0$ e $1-\alpha \neq 0 \Leftrightarrow$
 $\alpha = \pm 1$ e $\alpha \neq 1 \Leftrightarrow \alpha = -1$

$$[A|B] \sim \begin{bmatrix} 1 & \alpha & | & 1 \\ 0 & 1-\alpha^2 & | & 1-\alpha \end{bmatrix} \xrightarrow[\alpha = -1]{} \begin{bmatrix} 1 & -1 & | & 1 \\ 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix}$$

temos que $\text{car}(A) = 1 < \text{car}([A|B]) = 2$, logo se $\alpha = -1$ o sistema é impossível.

Se a L_2 não tem pivot, isto é, $1-\alpha^2 = 0$ e $1-\alpha = 0 \Leftrightarrow \alpha = 1$.

$$[A|B] \sim \begin{bmatrix} 1 & \alpha & | & 1 \\ 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix}$$

temos que $\text{car}(A) = \text{car}([A|B]) = 1 < \text{nº de colunas de } A = 2$, logo
quando $\alpha = 1$ o sistema é possível indeterminado.

(19) $[A|B] = \begin{bmatrix} \alpha+2 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & \alpha+1 & 1 & | & \alpha \\ 0 & 0 & \alpha & | & \alpha+1 \end{bmatrix}$

Está escalonada? Depende do valor de α .

Por exemplo, se $\alpha = -2$, $[A|B] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & -1 & 1 & | & -2 \\ 0 & 0 & -2 & | & 1 \end{bmatrix}$ não.

se $\alpha = 0$, $[A|B] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 1 \end{bmatrix}$ sim

• escalarizar $[A|B]$:

$$[A|B] = \begin{bmatrix} \alpha+2 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & \alpha+1 & 0 & | & \alpha \\ 0 & 0 & \alpha & | & \alpha+1 \end{bmatrix} \sim L_1 = L_1 / (\alpha+2), \alpha+2 \neq 0$$

$$L_2 = L_2 / (\alpha+1), \alpha+1 \neq 0$$

$$L_3 = L_3 / \alpha, \alpha \neq 0$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{\alpha+1} & | & \frac{\alpha+1}{\alpha+2} \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{\alpha+1}{\alpha} \end{bmatrix} \text{ escalonada!}$$

Se $\alpha \in \mathbb{R} \setminus \{-2, -1, 0\}$ entao $\text{car}(A) = \text{car}([A|B]) = 3 = \text{nº de colunas de } A \text{ logo o sistema é determinado.}$

| E se $\alpha = -2$?

$$[A|B] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & -1 & 1 & | & -2 \\ 0 & 0 & -2 & | & 1 \end{bmatrix} \sim L_2 \leftrightarrow L_1 \sim \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 & | & -2 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & -2 & | & 1 \end{bmatrix} \sim L_2 \leftrightarrow L_3 \sim \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 & | & -2 \\ 0 & 0 & -2 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix}$$

Se $\alpha = -2$ temos $\text{car}(A) = \text{car}([A|B]) = 2 < \text{nº de colunas de } A \text{ logo o sistema é indeterminado.}$

| E se $\alpha = 0$?

$$[A|B] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 1 \end{bmatrix} \quad \text{Se } \alpha = 0, \text{ car}(A) = 2 < \text{car}([A|B]) = 3 \text{ logo o sistema é impossível.}$$

| E se $\alpha = -1$?

$$[A|B] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 0 & -1 & | & 0 \end{bmatrix} \sim L_3 = L_3 + L_2 \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 0 & 0 & | & -1 \end{bmatrix} \quad \text{Se } \alpha = -1, \text{ car}(A) = 2 < \text{car}([A|B]) = 3 \text{ logo o sistema é impossível.}$$

Sistema Homogéneo $AX = 0$ é sempre possível,

tem sempre a solução trivial $X=0$.

A nullidade de A é o grau de indeterminação do sistema $AX=0$:

$$\text{nul}(A) = \text{nº de colunas de } A - \text{car}(A)$$

Ex

$$AX = 0 \iff \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$[A|O] = \left[\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{L_2=L_2+L_1} \left[\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right] = [E|F]$$

$\text{nul}(A) = 2 - \text{car}(A) = 2 - 1 = 1$ temos uma variável livre

$$AX=0 \iff EX=F \iff \left[\begin{array}{cc} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array} \right] \iff x_1 - x_2 = 0 \iff x_1 = x_2$$

Conjunto de soluções $\{(x_1, x_2) : x_2 \in \mathbb{R}\} = \{(0,0), (1,1), (-1,-1), \dots\}$

\downarrow
variável
livre

Espaço Nulo de A: $\mathcal{N}(A) = \{X \in \mathbb{R}^n : AX=0\}$ - vetores que são enviados no vetor nulo.

Vetor nulo $\mathbf{0}_{m \times 1} \in \mathcal{N}(A)$.

A nulidade de A é a dimensão do $\mathcal{N}(A)$.

Exemplo anterior: $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \mathcal{N}(A) = \{X \in \mathbb{R}^2 : AX=0\} = \{(x_1, x_2) : x_2 \in \mathbb{R}\}$
- reta, $x_1 = x_2$, que tem dimensão 1.

Próximo episódio: $\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$ não tem inversa. Porque?

FP1 até ao 20
Recomendo 16(c) e (d) e 18.