

# Revisão de Álgebra

#### Parte 1 - Geometria Analítica e Álgebra Linear

Juliana Santana <juliana.maria@fbter.org.br>

Orientador: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

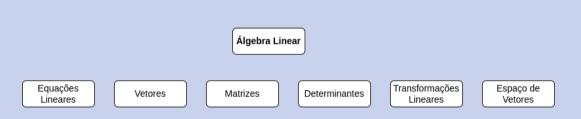
Sistema FIEB

SENAI
CIMATEC

PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

# A Álgebra Linear

É uma área da matemática que que permite estudos matemáticos mais aprofundados e soluções em aplicações práticas em diversos campos da ciência e negócios.



### Matriz e Vetores

- Permitem escrever sistemas lineares de uma forma mais compacta
- E, utilizar operações com as matrizes para solucionar o sistema.

$$A = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

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

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

### Operações básicas com matrizes

### SOMA E SUBTRAÇÃO

As matrizes devem ter a mesma dimensão.

Operação de soma

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 6 & 5 \\ 4 & 3 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+6 & 2+5 \\ 3+4 & 4+3 \\ 5+2 & 6+1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & 7 \\ 7 & 7 \\ 7 & 7 \end{pmatrix}$$
(1)

Operação de subtração

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 6 & 5 \\ 4 & 3 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - 6 & 2 - 5 \\ 3 - 4 & 4 - 3 \\ 5 - 2 & 6 - 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -5 & -3 \\ -1 & 1 \\ 3 & 5 \end{pmatrix} \tag{2}$$

# Operações básicas com matrizes

### MULTIPLICAÇÃO ESCALAR

Operação de multiplicação por escalar

$$10 * \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 * 1 & 10 * 2 \\ 10 * 3 & 10 * 4 \\ 10 * 5 & 10 * 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & 20 \\ 30 & 40 \\ 50 & 60 \end{pmatrix}$$
(3)

# Operações básicas com matrizes

### MULTIPLICAÇÃO

As **matrizes** só podem ser multiplicadas somente se o número de colunas no fator da esquerda é igual ao número de linhas no fator da direita.

$$mx(n) * (n)xp = mxp (4)$$

Operação de multiplicação entre matrizes

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1x_1 + 2x_2 & 1y_1 + 2y_2 \\ 3x_1 + 4x_2 & 3y_1 + 4y_2 \\ 5x_1 + 6x_2 & 5y_1 + 6y_2 \end{pmatrix}$$
 (5)

#### MATRIZ ZERO

A matriz zero possui todos os elementos iguais a zero.

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \tag{6}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

#### MATRIZ TRANSPOSTA

A matriz transposta troca as linhas e as colunas em uma matriz.

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 2 & 4 & 6 \end{bmatrix}^{\top} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}$$
 (9)

#### MATRIZ SIMÉTRICA

A matriz simétrica é uma matriz que é simétrica em volta da sua diagonal principal. Por causa desta característica, a matriz simétrica é sempre igual a sua transposta.

(10)

#### MATRIZ TRIANGULAR SUPERIOR E TRIANGULAR INFERIOR

A matriz triangular é uma matriz quadrada onde os elementos ou acima ou abaixo da diagonal principal são todos iguais a zero.

Matriz triangular superior

(11)

Matriz triangular inferior

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 5 & 2 & 0 & 0 \\ 6 & 8 & 3 & 0 \\ 7 & 9 & 10 & 4 \end{bmatrix}$$
 (12)

#### MATRIZ DIAGONAL

A matriz diagonal é uma matriz quadrada onde todos os elementos que não fazem parte da diagonal principal são iguais a zero.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{1} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \mathbf{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \mathbf{3} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \mathbf{4} \end{bmatrix}$$

(13)

#### MATRIZ IDENTIDADE

A matriz identidade é uma matriz quadrada com n linhas onde todos os elementos na diagonal principal são iguais a 1 e todos os outros elementos são 0.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{1} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \mathbf{1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \mathbf{1} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \mathbf{1} \end{bmatrix}$$

(14)

#### MATRIZ INVERSA

Se o produto de duas **matrizes quadradas** é uma **matriz identidade**, então as duas matrizes são **inversas** uma da outra.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 (15)

Relação entre a matriz inversa e a matriz identidade:

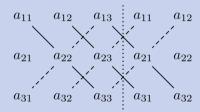
$$A \times A^{-1} = I$$

### Determinante

O determinante permite verificar se uma matriz possui uma inversa ou não. Caso o determinante da matriz seja **diferente** de zero, a matriz possui uma inversa.

$$\det\begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 3 * 2 - 0 * 0 = 6 \tag{16}$$

O cálculo do determinante envolve a regra de **Sarrus**.



### Sistemas de equações lineares

Um dos problemas mais importantes na matemática é o da resolução de um **sistema de equações lineares**.

Mais de 75% de todos os problemas matemáticos encontrados em aplicações científicas e industriais envolvem a resolução de um sistema linear em algum estágio.

### Mínimos Quadrados

O ajuste por mínimos quadrados é uma técnica de otimização matemática que busca **minimizar** a soma dos quadrados das diferenças entre o valor estimado e os dados observados.

A técnica dos mínimos quadrados foi desenvolvida independentemente por Adrien-Marie Legendre e Carl Friendrich Gauss.



Retrato de Gauss



# **Questions?**

juliana.maria@fbter.org.br