

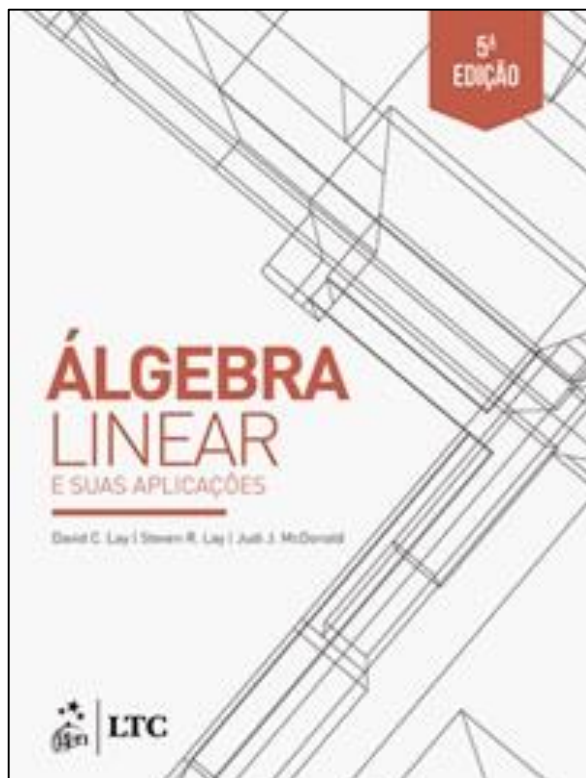
# Álgebra Linear

## Equação vetorial, equação matricial e combinação linear

GEOMETRIA ANALÍTICA E ÁLGEBRA LINEAR  
PROFA. MS.MAGDA MANTOVANI LORANDI

Período 2022-4

# LIVRO-TEXTO



Capítulo 1 - Seções 1.3  
e 1.4 págs. 20 a 35

LAY, David C. *Álgebra linear e suas aplicações*. 5 ed. Rio de Janeiro: LTC, 2018.

# VETORES EM $\mathbb{R}^2$

Podemos nomear uma matriz com apenas uma coluna, por **vetor coluna** ou somente **vetor**.

**Exemplos**

$$\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{v} = \begin{bmatrix} .2 \\ .3 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix}$$

em que  $w_1$  e  $w_2$  são números reais arbitrários.

- **Igualdade entre vetores:** Dois vetores são iguais se, e somente se suas componentes correspondentes forem iguais.

Assim, os vetores  $\begin{bmatrix} 4 \\ 7 \end{bmatrix}$  e  $\begin{bmatrix} 7 \\ 4 \end{bmatrix}$  não são iguais,

pois os vetores em  $\mathbb{R}^2$  são pares ordenados de números reais.

# VETORES EM $\mathbb{R}^2$

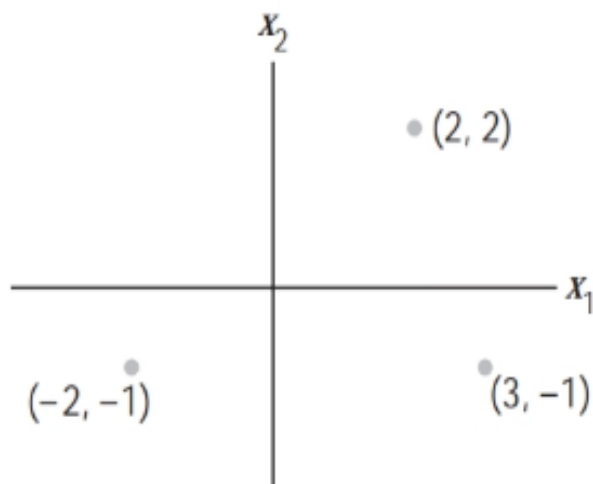
Algumas vezes, por conveniência (e também para economizar espaço), escrevemos um vetor coluna como  $\begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$  na forma  $(3, -1)$ . Nesse caso, usamos parênteses e uma vírgula para distinguir o vetor  $(3, -1)$  da matriz linha  $[3 \quad -1]$ , escrita com colchetes e sem vírgula. Assim,

$$\begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} \neq [3 \quad -1]$$

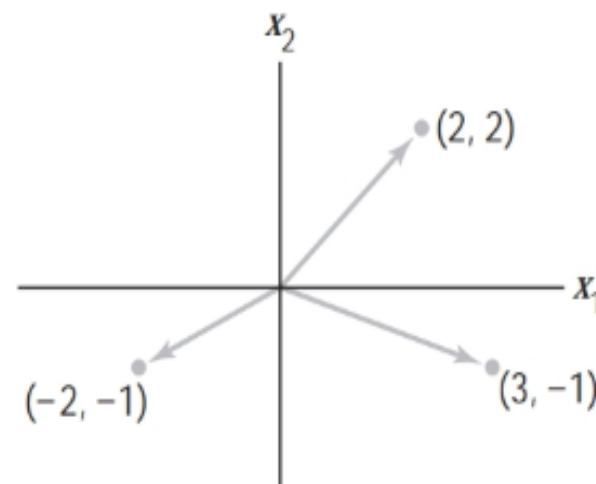
pois as matrizes são de tamanhos diferentes, apesar de terem os mesmos elementos.

# DESCRIÇÃO GEOMÉTRICA DE $\mathbb{R}^2$

Considere um sistema de coordenadas cartesianas no plano. Como cada ponto do plano fica determinado por um par ordenado de números, *podemos identificar um ponto geométrico  $(a, b)$  com o vetor coluna*  $\begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$ . Podemos considerar, então,  $\mathbb{R}^2$  como o conjunto de todos os pontos do plano. Veja a Figura 1.



**FIGURA 1** Vetores como pontos.



**FIGURA 2** Vetores com setas.

A visualização geométrica de um vetor como  $\begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$  é auxiliada pela inclusão de uma seta (um segmento de reta orientado) da origem  $(0, 0)$  até o ponto  $(3, -1)$ , como na Figura 2.

# VETORES EM $\mathbb{R}^2$

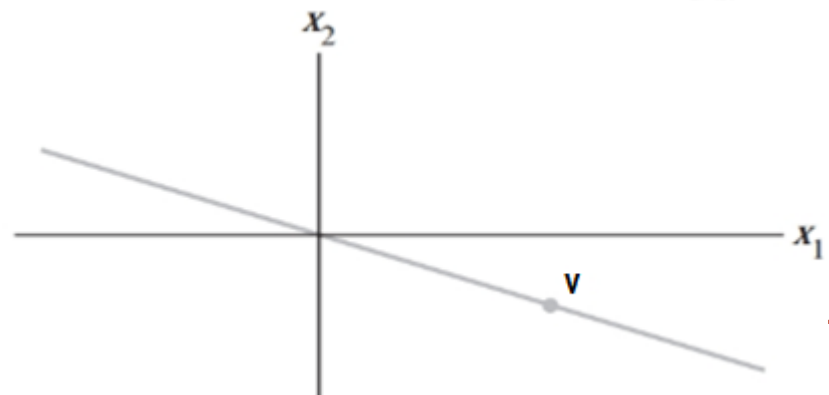
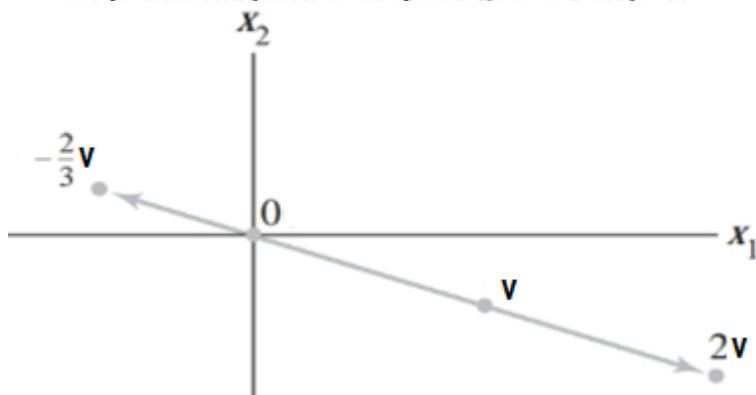
- **Multiplicação de um vetor por um escalar:** Dado um vetor  $\mathbf{v}$  e um número real  $c$ , o múltiplo escalar de  $\mathbf{v}$  por  $c$  é o vetor  $c\mathbf{v}$ , obtido multiplicando-se cada componente de  $\mathbf{v}$  por  $c$ .

## Exemplo 3 - pág. 22

**EXEMPLO 3** Seja  $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$ . Represente graficamente os vetores  $\mathbf{v}$ ,  $2\mathbf{v}$  e  $-\frac{2}{3}\mathbf{v}$ .

**SOLUÇÃO** Veja a Figura na qual  $\mathbf{v}$ ,  $2\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 6 \\ -2 \end{bmatrix}$  e  $-\frac{2}{3}\mathbf{v} = \begin{bmatrix} -2 \\ 2/3 \end{bmatrix}$  estão representados graficamente.

A seta que representa  $2\mathbf{v}$  tem o dobro do comprimento da seta que representa  $\mathbf{v}$ , e elas apontam na mesma direção. A seta que representa  $-\frac{2}{3}\mathbf{v}$  é dois terços do comprimento da seta que representa  $\mathbf{v}$ ,



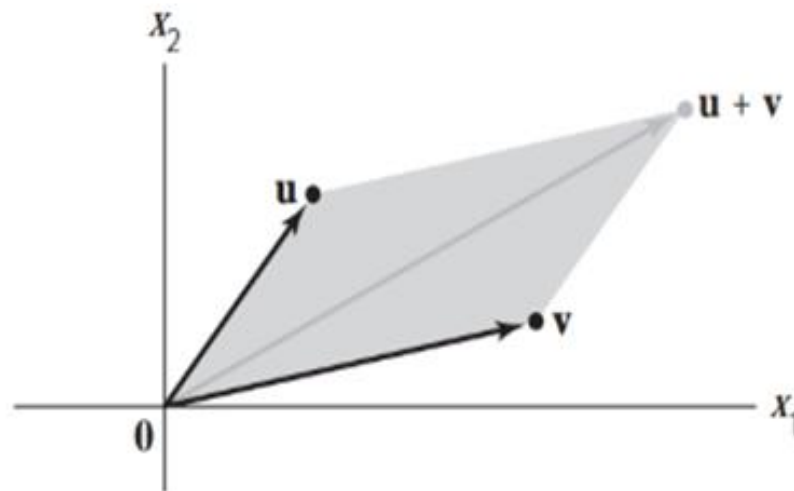
# VETORES EM $\mathbb{R}^2$

## ■ Adição de vetores:

### Regra do paralelogramo para a soma de vetores

A Regra do Paralelogramo para a Soma

Se  $\mathbf{u}$  e  $\mathbf{v}$  em  $\mathbb{R}^2$  forem representados como pontos no plano, então  $\mathbf{u} + \mathbf{v}$  corresponderá ao quarto vértice do paralelogramo cujos outros vértices serão  $\mathbf{u}$ ,  $\mathbf{O}$  e  $\mathbf{v}$ . Veja a Figura 3.



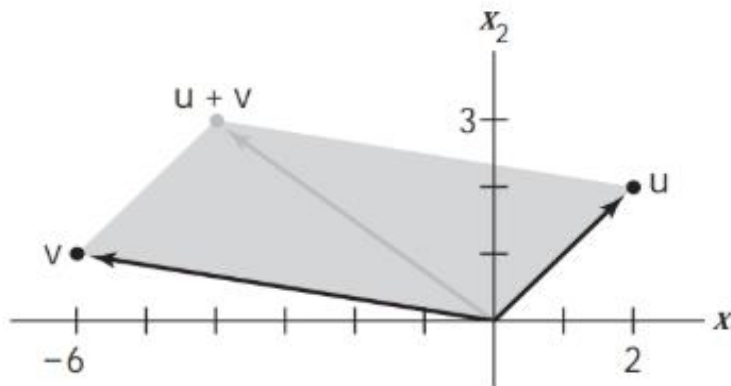
**FIGURA 3** A regra do paralelogramo.

# VETORES EM $\mathbb{R}^2$

- **Adição de vetores:** Dados dois vetores  $u$  e  $v$ , o vetor  $u+v$  é obtida, somando-se as componentes correspondentes de  $u$  e  $v$

## Exemplo 2 - pág. 21

**EXEMPLO 2** Os vetores  $\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} -6 \\ 1 \end{bmatrix}$  e  $\mathbf{u} + \mathbf{v} = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix}$  estão representados graficamente



**FIGURA 4** Soma de vetores

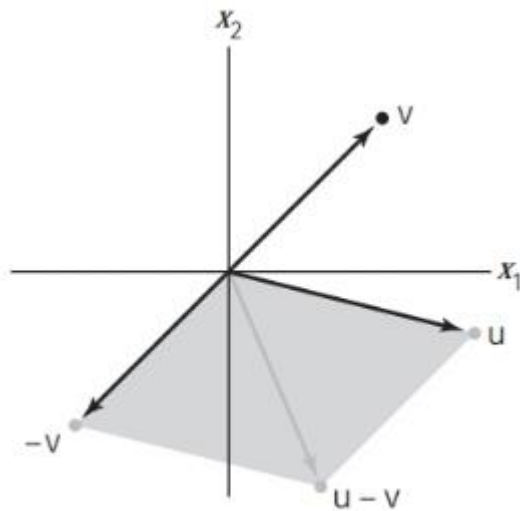
**A figuras 4 ilustra a regra do paralelogramo.**



# VETORES EM $\mathbb{R}^2$

A subtração de vetores é um caso particular da adição, pois  
(pág. 22)

$$u - v = u + (-v)$$



**FIGURA 7** Subtração de vetores.

A subtração de vetores é um caso particular da adição de vetores, pois a diferença  $u-v$  é igual a soma de  $u$  com o oposto de  $v$

**A Figuras 7 ilustra a regra do paralelogramo.**

# COMBINAÇÃO LINEAR

Dados os vetores  $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_p$  em  $\mathbb{R}^n$  e dados os escalares  $c_1, c_2, \dots, c_p$ , o vetor  $\mathbf{y}$  definido por

$$\mathbf{y} = c_1 \mathbf{v}_1 + \dots + c_p \mathbf{v}_p$$

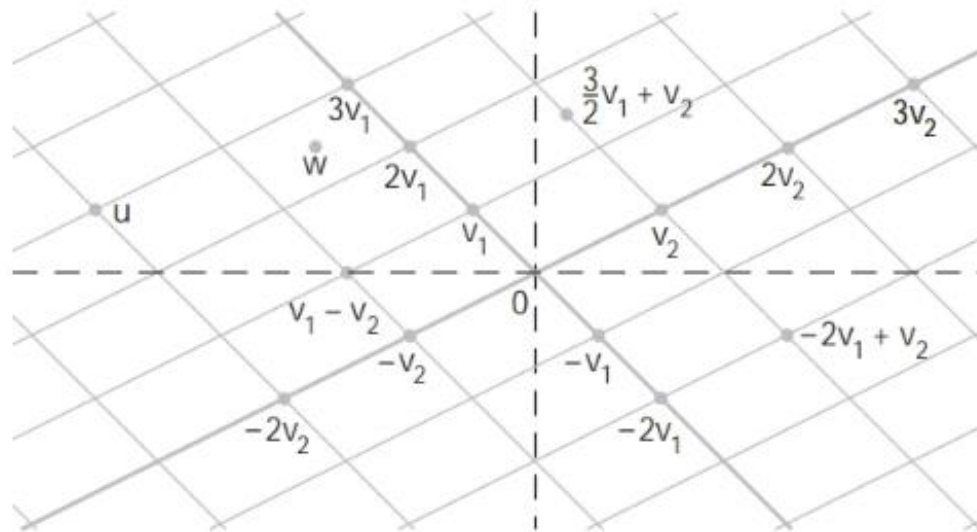
é denotado uma **combinação linear** de  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$  com **pesos**  $c_1, \dots, c_n$ . Os pesos de uma combinação linear podem ser quaisquer números reais, incluindo o zero. Por exemplo, algumas combinações lineares dos vetores  $\mathbf{v}_1$  e  $\mathbf{v}_2$  são

$$\sqrt{3} \mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2, \quad \frac{1}{2} \mathbf{v}_1 (= \frac{1}{2} \mathbf{v}_1 + 0 \mathbf{v}_2) \quad \text{e} \quad \mathbf{0} (= 0 \mathbf{v}_1 + 0 \mathbf{v}_2)$$

# COMBINAÇÃO LINEAR

## Exemplo 4 , pág. 23

**EXEMPLO 4** A Figura 8 identifica algumas combinações lineares de  $\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$  e  $\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ . (Observe os conjuntos de retas paralelas do reticulado traçadas por múltiplos inteiros de  $\mathbf{v}_1$  e  $\mathbf{v}_2$ .) Faça uma estimativa das combinações lineares de  $\mathbf{v}_1$  e  $\mathbf{v}_2$  que geram os vetores  $\mathbf{u}$  e  $\mathbf{w}$ .



**FIGURA 8** Combinações lineares de  $\mathbf{v}_1$  e  $\mathbf{v}_2$ .

# COMBINAÇÃO LINEAR

A equação vetorial

$$x_1 \mathbf{a}_1 + x_2 \mathbf{a}_2 + \cdots + x_n \mathbf{a}_n = \mathbf{b}$$

tem o mesmo conjunto solução que o sistema linear cuja matriz aumentada é

$$\begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \cdots & \mathbf{a}_n & \mathbf{b} \end{bmatrix}$$

Em particular,  $\mathbf{b}$  pode ser gerado por uma combinação linear de  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n$  se e somente se existir solução para o sistema linear correspondente à matriz

## Exemplo 5 - pág. 23

**EXEMPLO 5** Sejam  $\mathbf{a}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ -5 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{a}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 6 \end{bmatrix}$  e  $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 7 \\ 4 \\ -3 \end{bmatrix}$ . Determine se  $\mathbf{b}$  pode ser gerado

(ou escrito) como uma combinação linear de  $\mathbf{a}_1$  e  $\mathbf{a}_2$ . Em outras palavras, determine se existem números  $x_1$  e  $x_2$  tais que

$$x_1 \mathbf{a}_1 + x_2 \mathbf{a}_2 = \mathbf{b}$$

Se a equação vetorial (1) tiver solução, encontre-a.

**Exercícios 5, 9 e 13 - págs. 26,27**



**Dica:** Use as definições de multiplicação por escalar e de soma de vetores para reescrever a equação vetorial.

# COMBINAÇÃO LINEAR

## Definição - pág. 25

Dados  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p$  em  $\mathbb{R}^n$ , o conjunto de todas as combinações lineares de  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p$  é denotado por  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p\}$  e é chamado **subconjunto de  $\mathbb{R}^n$  gerado por  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p$** . Ou seja,  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p\}$  é a coleção de todos os vetores que podem ser escritos na forma

$$c_1 \mathbf{v}_1 + c_2 \mathbf{v}_2 + \dots + c_p \mathbf{v}_p$$

com  $c_1, \dots, c_p$  escalares.

# COMBINAÇÃO LINEAR

Perguntar se um vetor  $\mathbf{b}$  está em  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p\}$  significa perguntar se a equação vetorial

$$x_1 \mathbf{v}_1 + x_2 \mathbf{v}_2 + \dots + x_p \mathbf{v}_p = \mathbf{b}$$

tem solução ou, de forma equivalente, perguntar se o sistema linear cuja matriz aumentada é  $[\mathbf{v}_1 \dots \mathbf{v}_p \ \mathbf{b}]$  tem solução.

Observe que  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p\}$  contém todo múltiplo escalar de  $\mathbf{v}_1$  (por exemplo), já que  $c\mathbf{v}_1 = c\mathbf{v}_1 + 0\mathbf{v}_2 + \dots + 0\mathbf{v}_p$ . Em particular, o vetor nulo pertence a  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p\}$ .

# COMBINAÇÃO LINEAR

Dizer que

O vetor  $\mathbf{b}$  está em  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p\}$

significa dizer que

- o vetor  $\mathbf{b}$  é combinação linear de  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p$   
ou
- o vetor  $\mathbf{b}$  é gerado por

$\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p$

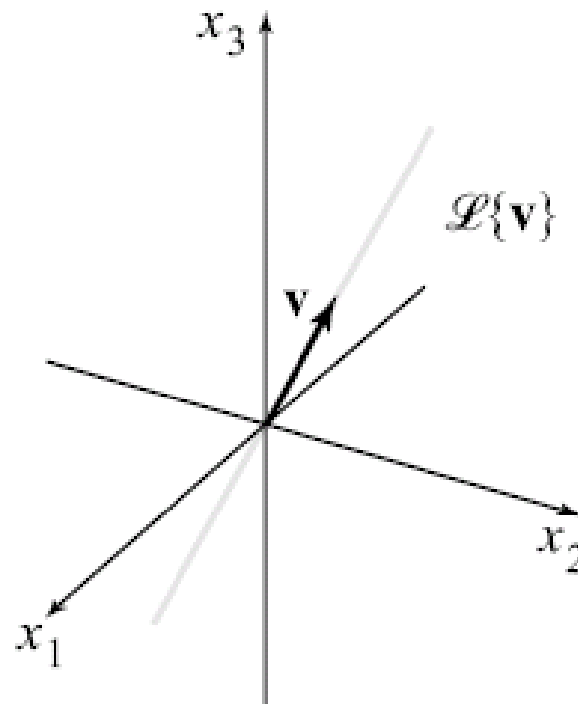


Exercício 25 - pág. 27

# UMA DESCRIÇÃO GEOMÉTRICA PARA $\mathcal{L}\{\mathbf{v}\}$ – PÁG. 25

Seja  $\mathbf{v}$  um vetor não nulo do  $\mathbb{R}^3$ . Então  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}\}$  é o conjunto de todos os múltiplos escalares de  $\mathbf{v}$  e pode ser visualizado como o conjunto dos pontos na reta em  $\mathbb{R}^3$  contendo  $\mathbf{v}$  e  $\mathbf{O}$

Veja a Figura 10.



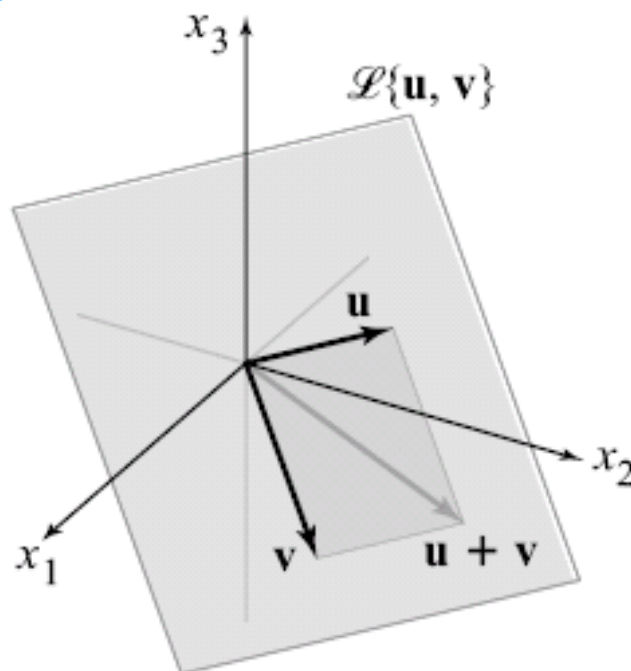
**FIGURA 10**  $\mathcal{L}\{\mathbf{v}\}$  é uma reta contendo a origem.



## UMA DESCRIÇÃO GEOMÉTRICA PARA $\mathcal{L}\{u, v\}$ (PÁG.25)

Se  $u$  e  $v$  forem vetores não nulos em  $\mathbb{R}^3$  e se  $v$  não for um múltiplo de  $u$ , então  $\mathcal{L}\{u, v\}$  será o plano em  $\mathbb{R}^3$  que contém os pontos  $u$ ,  $v$  e  $0$ . Em particular,  $\mathcal{L}\{u, v\}$  contém a reta em  $\mathbb{R}^3$  contendo  $u$  e  $0$  e a reta contendo  $v$  e  $0$ .

Veja a Figura 11.



**FIGURA 11**  $\mathcal{L}\{u, v\}$  é um plano contendo a origem.

Pense....



como resolver o Exemplo 6 – pág. 25, e verifique se o seu raciocínio está de acordo com o livro:

**EXEMPLO 6** Sejam  $\mathbf{a}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{a}_2 = \begin{bmatrix} 5 \\ -13 \\ -3 \end{bmatrix}$  e  $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} -3 \\ 8 \\ 1 \end{bmatrix}$ . Então  $\mathcal{L}\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2\}$  é um plano em  $\mathbb{R}^3$  contendo a origem. O vetor  $\mathbf{b}$  pertence a esse plano?

**SOLUÇÃO** A equação  $x_1\mathbf{a}_1 + x_2\mathbf{a}_2 = \mathbf{b}$  tem solução? Para responder, escalonamos a matriz aumentada  $[\mathbf{a}_1 \ \mathbf{a}_2 \ \mathbf{b}]$ :

## EQUAÇÃO MATRICIAL $\mathbf{AX} = \mathbf{B}$ (PÁG. 29)

Se  $A$  for uma matriz  $m \times n$  com colunas  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n$  e se  $\mathbf{x}$  pertencer a  $\mathbb{R}^n$ , então o **produto de  $A$  e  $\mathbf{x}$** , denotado por  $A\mathbf{x}$ , será a **combinação linear** das colunas de  $A$  usando as componentes correspondentes de  $\mathbf{x}$  como pesos, ou seja,

$$A\mathbf{x} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \cdots & \mathbf{a}_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = x_1\mathbf{a}_1 + x_2\mathbf{a}_2 + \cdots + x_n\mathbf{a}_n$$

# EQUAÇÃO MATRICIAL $AX = B$

## Teorema 3 - pág. 30

Se  $A$  for uma matriz  $m \times n$  com colunas  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n$  e se  $\mathbf{b}$  pertencer a  $\mathbb{R}^m$ , a equação matricial

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad (4)$$

terá o mesmo conjunto solução que a equação vetorial

$$x_1\mathbf{a}_1 + x_2\mathbf{a}_2 + \dots + x_n\mathbf{a}_n = \mathbf{b} \quad (5)$$

que, por sua vez, terá o mesmo conjunto solução que o sistema de equações lineares cuja matriz aumentada será

$$\begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \dots & \mathbf{a}_n & \mathbf{b} \end{bmatrix} \quad (6)$$

**A equação  $AX = b$  tem solução, se e somente se,  $b$  for uma combinação linear das colunas de  $A$**

# EXERCÍCIOS SUGERIDOS

- págs. 26 a 28 - 7, 11, 13, 15, 17, 19, 32
- pág. 26 - Problema práctico 2
- pág. 33 - 9, 13, 14