Álgebra Linear e Geometria Analítica

O Determinante

Departamento de Matemática Universidade de Aveiro

Determinante de uma matriz quadrada

Existe uma única função que a cada matriz quadrada A de colunas C_1, \ldots, C_n faz corresponder um escalar real det(A), satisfazendo:

- 1. $\det(I_n) = 1$,
- 2. $det(C_1, \ldots, C_i, \ldots, C_j, \ldots, C_n) = -det(C_1, \ldots, C_j, \ldots, C_i, \ldots, C_n)$
- 3. $det(C_1, \ldots, \alpha C_i, \ldots, C_n) = \alpha det(C_1, \ldots, C_i, \ldots, C_n),$
- **4.** $det(C_1, \ldots, \widehat{C_i} + \widetilde{C_i}, \ldots, C_n) = det(C_1, \ldots, \widehat{C_i}, \ldots, C_n) + det(C_1, \ldots, \widetilde{C_i}, \ldots, C_n),$

para cada $\alpha \in \mathbb{R}$, $i, j \in \{1, ..., n\}$, $i \neq j$ e $C_i = \widehat{C}_i + \widetilde{C}_i$.

À função det(A) chama-se determinante de A, também denotada por |A|.

Ω Determinante ΔI GΔ

Determinante das matrizes 2×2 **e** 3×3

$$A = \begin{bmatrix} C_1 & C_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

$$\det(A) = a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}$$

$$A = \begin{bmatrix} C_1 & C_2 & C_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$

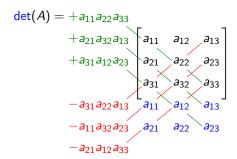
$$\det(A) = + a_{11}a_{22}a_{33} + a_{21}a_{32}a_{13} + a_{31}a_{12}a_{23} - a_{31}a_{22}a_{13} - a_{11}a_{32}a_{23} - a_{21}a_{12}a_{33}$$

Exercício: Verifique as propriedades 1-4 da definição.

O Determinante ALGA

Regra de Sarrus (só para matrizes 3×3)

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$



O Determinante ALGA

Menor, cofator e adjunta

Dada uma matriz $A = [a_{ij}] \ n \times n$, seja M_{ij} a matriz $(n-1) \times (n-1)$ que se obtém de A por eliminação da sua linha i e coluna j.

Chama-se menor de a_{ij} a $det(M_{ij})$.

O cofator (ou complemento algébrico) de a_{ij} é $A_{ij} = (-1)^{i+j} \det(M_{ij})$.

A adjunta de
$$A$$
 é a matriz $n \times n$ adj $A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1n} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ A_{n1} & A_{n2} & \cdots & A_{nn} \end{bmatrix}^T$

Teorema de Laplace

Seja
$$A = [a_{ij}] \ n \times n$$
. Então

$$\det(A) = a_{i1}A_{i1} + \cdots + a_{in}A_{in}$$

(desenvolvimento de Laplace do det(A) a partir da linha i)

para cada $i = 1, \ldots, n$, e

$$\det(A) = a_{1j}A_{1j} + \cdots + a_{nj}A_{nj}$$

(desenvolvimento de Laplace do det(A) a partir da coluna j)

para cada $j = 1, \ldots, n$.

Corolário: O determinante de uma matriz triangular é o produto das entradas na diagonal.

Teorema de Laplace – Exemplo

Cálculo do determinante de uma matriz 3 × 3

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix},$$

pelo Teorema de Laplace por expansão a partir da primeira linha:

$$\det(A) = a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} + a_{13}A_{13} =$$

$$a_{11}(-1)^{1+1} \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} + a_{12}(-1)^{1+2} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} + a_{13}(-1)^{1+3} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{vmatrix}$$

$$= a_{11}a_{22}a_{33} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{13}a_{22}a_{31}$$

Propriedades do determinante

- 1. $det(A) = det(A^T)$.
- 2. Se A tem uma linha (coluna) nula, ou duas linhas (colunas) iguais, então det(A) = 0.
- **3.** Se *B* resulta de *A* por uma troca de duas linhas (colunas), $L_i \leftrightarrow L_j$, então det(B) = -det(A).
- **4.** Se B resulta de A por multiplicação de uma linha (coluna) de A por um escalar α , $L_i := \alpha L_i$, então $\det(B) = \alpha \det(A)$.
- 5. Se B resulta de A substituindo a linha i pela sua soma com um múltiplo da linha j, $L_i := L_i + \alpha L_j$, então $\det(B) = \det(A)$.
- **6.** det(AB) = det(A) det(B).

Nota: $det(A + B) \neq det(A) + det(B)$.

O Determinante ALGA

Determinante, adjunta e inversa de uma matriz

Teorema

 $A \in \text{invertível} \Leftrightarrow \det(A) \neq 0.$

Corolário

Seja A $n \times n$. O sistema homógeneo AX = 0 tem uma solução não trivial se e só se $\det(A) = 0$.

Teorema

Seja A invertível. Então

$$\blacktriangleright \ \det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \operatorname{adj} A.$$

Regra de Cramer

Seja $A n \times n$ tal que $det(A) \neq 0$.

Então o sistema AX = B é possível e determinado e a sua única solução é

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

é dada por

$$x_j = \frac{\det(A_j)}{\det(A)}, \qquad j = 1, \dots, n,$$

onde A_i se obtém de A por substituição da sua coluna j pela coluna B.

Regra de Cramer - Exemplo

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 1 \\ x_1 + 2x_3 = 0 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 = 1 \end{cases} \Rightarrow A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Como $det(A) = 4 \neq 0$, pode usar-se a Regra de Cramer.

$$x_{1} = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \\ \frac{1}{1} - 1 & 1 \end{vmatrix}}{\det(A)} = \frac{4}{4} = 1, \qquad x_{2} = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix}}{\det(A)} = \frac{2}{4} = \frac{1}{2}, \qquad x_{3} = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 2 - 1 & 1 \end{vmatrix}}{\det(A)} = \frac{-2}{4} = -\frac{1}{2}.$$

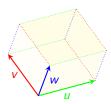
Significado geométrico do determinante

Área de um paralelogramo



$$\text{Área}(u, \mathbf{v}) = |\det(A)| \quad \text{para} \quad A = \begin{bmatrix} u & \mathbf{v} \end{bmatrix} \quad \text{matriz } 2 \times 2$$

Volume de um paralelepípedo



Volume $(u, \mathbf{v}, \mathbf{w}) = |\det(A)|$ para $A = \begin{bmatrix} u & \mathbf{v} & \mathbf{w} \end{bmatrix}$ matriz 3×3