Sistemas de Equações Lineares

Unidade 1 Álgebra Linear para Computação Suzana M. F. de Oliveira

Revisão

Revisão

Sistemas lineares

- A solução é valores de x_i que satisfazem todas das equações ao mesmo tempo
- Classificação quanto a solução
 - Consistente
 - Determinado
 - Indeterminado
 - Inconsistente

Matrizes e vetores

 Para algumas operações é preciso que as matrizes sejam compatíveis

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1$$

 $a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = b_2$
 \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots $a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

$$Ax = b$$

Definição 1:

Uma combinação linear dos vetores (de mesma dimensão, m) \mathbf{v}_1 , \mathbf{v}_2 ,..., \mathbf{v}_n é um vetor da forma

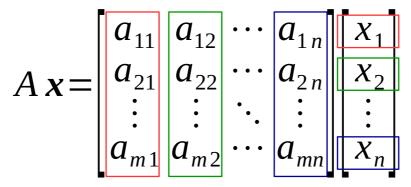
$$\boldsymbol{u} = \alpha_1 \boldsymbol{v}_1 + \alpha_2 \boldsymbol{v}_2 + \cdots + \alpha_n \boldsymbol{v}_n$$

para escalares $\alpha_1, \alpha_2, ..., \alpha_n$

Outra interpretação para a multiplicação Ax

$$A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$
O resultado é um vetor (Ax)_{m×1}

- Outra interpretação para a multiplicação Ax
 - Interpretando cada coluna de A como um vetor



- Outra interpretação para a multiplicação Ax
 - Interpretando cada coluna de A como um vetor

$$A x = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & x_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & x_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & x_n \end{bmatrix}$$

$$A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} | & | & | & | \\ a_{:1} & a_{:2} & \cdots & a_{:n} \\ | & | & | \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} =$$

- Outra interpretação para a multiplicação Ax
 - Interpretando cada coluna de A como um vetor

$$A x = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & x_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & x_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & x_n \end{bmatrix}$$

$$A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} | & | & | & | \\ a_{:1} & a_{:2} & \cdots & a_{:n} \\ | & | & | & | \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} | & | \\ a_{:1} \\ | & | \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} | & | \\ a_{:2} \\ | & | \end{bmatrix} + \cdots + x_n \begin{bmatrix} | & | \\ a_{:n} \\ | & | \end{bmatrix}$$

- Outra interpretação para a multiplicação Ax
 - Interpretando cada coluna de A como um vetor

$$A x = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & x_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & x_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & x_n \end{bmatrix}$$

O produto Ax é a combinação linear das colunas de A, cujos coeficientes são as coordenadas de x

$$A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} | & | & | & | \\ a_{:1} & a_{:2} & \cdots & a_{:n} \\ | & | & | & | \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} | & | \\ a_{:1} \\ | & | & | \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} | & | \\ a_{:2} \\ | & | & | \end{bmatrix} + \cdots + x_n \begin{bmatrix} | & | \\ a_{:n} \\ | & | & | & | \end{bmatrix}$$

- Outra interpretação para a multiplicação Ax
 - Exercício: Calcule a multiplicação como uma combinação linear

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

- Outra interpretação para a multiplicação Ax
 - Exercício: Calcule a multiplicação como uma combinação linear

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} = 1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} + 0 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + (-1) \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Generalizando para o produto de matrizes

$$A_{m \times p} B_{p \times n} = A \begin{bmatrix} | & | & | & | \\ b_{:1} & b_{:2} & \cdots & b_{:n} \\ | & | & | \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} | & | & | & | \\ Ab_{:1} & Ab_{:2} & \cdots & Ab_{:n} \\ | & | & | & | \end{bmatrix}$$

Cada coluna é visto como uma combinação linear

Outra interpretação para a multiplicação y[⊤]A

O resultado é um vetor linha $(\mathbf{y}^T A)_{1\times n}$

$$\mathbf{y}^{T} A = [y_{1} \ y_{2} \cdots y_{m}] \begin{bmatrix} a_{11} \ a_{12} \cdots a_{1n} \\ a_{21} \ a_{22} \cdots a_{2n} \\ \vdots \ \vdots \ \ddots \ \vdots \\ a_{m1} \ a_{m2} \cdots a_{mn} \end{bmatrix}$$

- Outra interpretação para a multiplicação y[⊤]A
 - Interpretando cada linha de A como um vetor

$$y^{T} A = [y_{1} \ y_{2} \cdots y_{m}] \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{vmatrix}$$

- Outra interpretação para a multiplicação y[⊤]A
 - Interpretando cada linha de A como um vetor

O produto y^TA é a combinação linear das linhas de A, cujos coeficientes são as coordenadas de y

$$y^{T} A = [y_{1} \ y_{2} \cdots y_{m}] \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{vmatrix}$$

Generalizando para o produto de matrizes

$$C_{m \times p} A_{p \times n} = \begin{bmatrix} ---- c_{1:} & ---- \\ ---- c_{2:} & ---- \\ \vdots & ---- \end{bmatrix} A = \begin{bmatrix} ---- c_{1:} A & ---- \\ ---- c_{2:} A & ---- \\ \vdots & ----- \\ ---- c_{m:} A & ---- \end{bmatrix}$$

Cada linha é vista como uma combinação linear

- Matriz diagonal
 - Exemplos

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

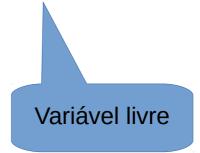
- Matriz diagonal
 - Exemplos

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$x_1 = \frac{-2}{1}, x_2 = \frac{-1}{3}, x_3 = \frac{1}{2}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$y_1 = t$$
, $y_2 = \frac{-1}{3}$, $y_3 = \frac{1}{2}$



- Matriz diagonal
 - Forma geral

$$A \mathbf{x} = \mathbf{b} \Rightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

$$x_1 = \frac{b_1}{a_{11}}, x_2 = \frac{b_2}{a_{22}}, \dots, x_n = \frac{b_n}{a_{nn}}$$

Direto!

- Matriz triangular
 - Superior
 - Exemplo

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ 0 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 \\ -4 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 & 4 \\ 0 & 5 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

- Matriz triangular
 - Superior
 - Exemplo

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ 0 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 \\ -4 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x_1 = -4$$
, $x_2 = -3$, $x_3 = 1$

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 & 4 \\ 0 & 5 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$y_1 = -\frac{14t+9}{10}, y_2 = \frac{2-3t}{5}, y_3 = t$$

Variável livre

Variáveis líderes

- Matriz triangular
 - Superior

Forma geral

$$A \mathbf{x} = \mathbf{b} \Rightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \cdots & a_{21} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

$$x_{k} = \frac{b_{k} - \sum_{j=k+1}^{n} a_{kj} x_{j}}{a_{kk}}, \text{ para } k = n, n-1, ..., 1$$

Substituição retroativa!

- Matriz triangular
 - Inferior
 - Exercício

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & 0 \\ 7 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 7 & 5 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$$

- Matriz triangular
 - Inferior
 - Exercício

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & 0 \\ 7 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 3 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 7 & 5 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 7 & 5 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$x_1 = 1, x_2 = 2, x_3 = -2$$

$$y_1 = 1, y_2 = -1, y_3 = t$$

- Matriz triangular
 - Inferior
 - Forma geral

$$A \mathbf{x} = \mathbf{b} \Rightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

$$x_{k} = \frac{b_{k} - \sum_{j=1}^{k-1} a_{kj} x_{j}}{a_{kk}}, \text{ para } k = 1, 2, ..., n$$

Substituição direta!

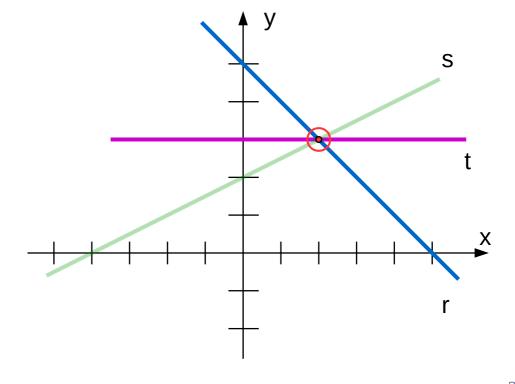
- Matriz cheia
 - É preciso modificar o sistema para que fique com a matriz dos coeficientes triangular ou diagonal
 - Sistema equivalente

$$r: x + y = 5$$

 $s: -x + 2y = 4(+)$

$$0 + 3y = 9$$

 $t: y = 3$



Novo sistema equivalente

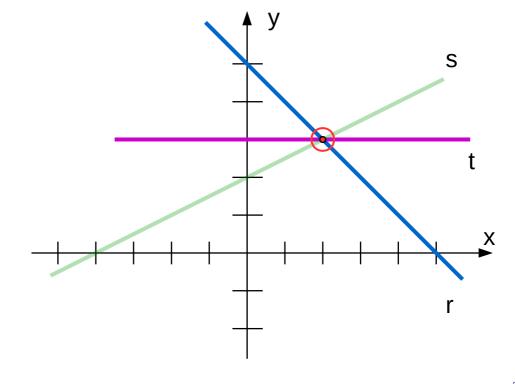
- Matriz cheia
 - É preciso modificar o sistema para que fique com a matriz dos coeficientes triangular ou diagonal
 - Sistema equivalente
 - Operações elementares

$$r: x + y = 5$$

 $s: -x + 2y = 4(+)$

$$0 + 3y = 9$$

 $t: y = 3$



Modifica-se os coeficientes e os termos independentes

- O método básico de resolver um sistema de equações lineares é:
 - Efetuar operações algébricas no sistema que não alterem seu conjunto de soluções
 - Produz-se uma sucessão de sistemas cada vez mais simples, até alcançar um ponto em que se possa decidir se o sistema é consistente e, se for, quais são suas soluções

- Matriz aumentada
 - Para poder modificar o sistema todo

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 4 & 7 \\ -2 & 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -7 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 7 & -1 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \end{bmatrix}$$

Para não ficar escrevendo as incógnitas

- Matriz aumentada
 - Modifica-se o sistema todo
 - Forma geral

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1$$

 $a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = b_2$
 \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots \vdots $a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

Definição 2:

As operações elementares sobre as linhas de uma matriz são:

- 1. Multiplicar uma equação/linha inteira por uma constante não nula. [$L_i \leftarrow \alpha L_i$]
- 2. Trocar duas equações/linhas entre si. [$L_i \leftrightarrow L_k$]
- 3. Adicionar um múltiplo de uma equação/linha em outra equação/linha. [$L_i \leftarrow L_i \alpha L_k$]

Combinação linear de linhas

Para ser considerado operação elementar, se faz uma coisa de cada vez!

- Exemplo
 - Aplicar operações elementares para resolver o sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 7 & -1 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \end{bmatrix}$$

- Exemplo
 - Aplicar operações elementares para resolver o sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 7 & -1 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{c|cccc} L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \\ \hline 1 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 4 & -2 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \\ \hline \end{array}$$

Exemplo

 Aplicar operações elementares para resolver o sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 7 & -1 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \end{bmatrix}$$

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 1$$

 $x_1 + 4x_2 + 7x_3 = -1$
 $-2x_1 + 2x_2 + 5x_3 = -7$

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 1$$

 $2x_2 + 4x_3 = -2$
 $-2x_1 + 2x_2 + 5x_3 = -7$

Exemplo

 Aplicar operações elementares para resolver o sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 7 & -1 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{c|cccc} L_3 \leftarrow L_3 + 2L_1 \\ \hline 1 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 4 & -2 \\ 0 & 6 & 11 & -5 \\ \hline \end{array}$$

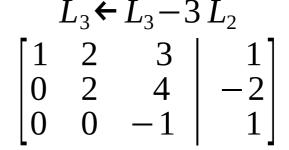
Exemplo

Aplicar operações elementares para resolver o

sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 7 & -1 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{c|cccc} L_3 \leftarrow L_3 + 2L_1 \\ \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & & 1 \\ 0 & 2 & 4 & & -2 \\ 0 & 6 & 11 & & -5 \end{bmatrix}$$



Poderia ter feito uma combinação da linha 3 com a linha 1?

Exemplo

Aplicar operações elementares para resolver o

sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 7 & -1 \\ -2 & 2 & 5 & -7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{c|cccc} L_3 \leftarrow L_3 + 2 L_1 \\ \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 4 & -2 \\ 0 & 6 & 11 & -5 \end{bmatrix}$$

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 1$$

 $2x_2 + 4x_3 = -2$
 $-x_3 = 1$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow U \mathbf{x} = \mathbf{c}$$

Poderia continuar até transformar em uma matriz diagonal!

- Exemplo
 - Aplicar operações elementares para resolver o sistema

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$
 Aplicando substituição retroativa

$$x_3 = -1, x_2 = 1, x_3 = 2$$

Exercício

- Aplicar operações elementares para resolver o sistema
 - Transforme em uma matriz identidade

$$x + y = 5$$
$$-x + 2y = 4$$

Exercício

- Aplicar operações elementares para resolver o sistema
 - Transforme em uma matriz identidade

$$\begin{aligned}
 x + y &= 5 \\
 -x + 2y &= 4
 \end{aligned}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & | & 5 \\ -1 & 2 & | & 4 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & 1 & | & 5 \\ 0 & 3 & | & 9 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & 1 & | & 5 \\ 0 & 1 & | & 3 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & | & 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} L_2 \leftarrow L_2 + L_1 \\ \begin{bmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 0 & 3 & 9 \end{bmatrix}$$

$$L_{2} \leftarrow \frac{L_{2}}{3}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

$$L_1 \leftarrow L_1 - L_2$$

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

$$\begin{aligned}
 x + 0 &= 2 \\
 0 + y &= 3
 \end{aligned}$$



$$x = 2; y = 3$$

• Combinação linear $u = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \cdots + \alpha_n v_n$

$$\boldsymbol{u} = \alpha_1 \boldsymbol{v}_1 + \alpha_2 \boldsymbol{v}_2 + \dots + \alpha_n \boldsymbol{v}_n$$

- Solução de sistemas com matrizes
 - Diagonal
 - Diagonal
 Superior: substituição retroativa
 Inferior: substituição direta

- Operações elementares
 - $-L_i \leftarrow \alpha L_i$
 - $L_i \leftrightarrow L_k$
 - $\ L_i \leftarrow L_i \alpha L_\nu$

- Exercícios de fixação
 - Anton
 - 1.1.2
 - [V/F] 1.1(e, h)
 - Araujo
 - 1.1.1-1.1.2
 - 1.1.4-1.1.5

- Próxima aula
 - Método de eliminação gaussiana
 - Forma escalonada

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Método de eliminação de Gauss-Jordan
 - Forma escalonada reduzida
- Sistemas homogêneos

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = 0$$

$$\vdots \qquad \vdots \qquad \vdots$$

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = 0$$

Bibliografia

Bibliografia

- ANTON, Howard; RORRES, Chris.
 Álgebra Linear com Aplicações. 10^a ed.
 Porto Alegre: Bookman, 2012.
 - Seção 1.1(continuação)
- DE ARAUJO, Thelmo. **Álgebra Linear: Teoria e Aplicações**. Rio de Janeiro: SBM, 2014.
 - Seção 1.1(continuação) e 1.2(parcial)