

## MATRIZES E OPERAÇÕES

Uma matriz é uma tabela com  $m$  linhas e  $n$  colunas em que cada elemento é identificado pelos índices da linha e da coluna. Assim o elemento  $a_{ij}$  é encontrado no cruzamento da linha  $i$  com a coluna  $j$ , ou seja, o primeiro índice se refere à linha e o segundo à coluna.

$$\begin{array}{r}
 \text{coluna} \rightarrow 1 \quad 2 \quad 3 \quad \dots \quad n \\
 \text{linha} \downarrow \quad \downarrow \quad \downarrow \quad \quad \downarrow \\
 1 \rightarrow \left( \begin{array}{cccc} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \end{array} \right) \\
 2 \rightarrow \left( \begin{array}{cccc} a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \end{array} \right) \\
 3 \rightarrow \left( \begin{array}{cccc} a_{31} & a_{32} & a_{33} & \dots & a_{3n} \end{array} \right) \\
 \vdots \left( \begin{array}{cccc} \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \end{array} \right) \\
 m \rightarrow \left( \begin{array}{cccc} a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \dots & a_{mn} \end{array} \right)
 \end{array}$$

Dimensão: uma matriz de dimensão  $m \times n$  [m por n] possui m linhas e n colunas. O elemento  $A_{ij}$  está no encontro da i-ésima linha com a j-ésima coluna.

Matriz NULA:  $O_{m \times n} / O_{ij} = 0 \quad \forall i, j$ , ou seja, todos os elementos são nulos.

Matriz COLUNA:  $C_{m \times 1}$  tem apenas uma coluna e m linhas.

Matriz LINHA:  $L_{1 \times n}$  tem apenas uma linha e n colunas.

Matriz QUADRADA: se  $n = m$ , A é uma matriz quadrada  $A_{mm}$  de ordem m.

Matrizes quadradas especiais:

1. DIAGONAL:  $D_{ij} = 0$  se  $i \neq j$ , já  $D_{ii}$  pode tomar qualquer valor.
2. IDENTIDADE: Matriz diagonal na qual  $I_{ij}^{(n)}$ , na qual  $a_{ii} = 1$ ,  $n$  denota a ordem da matriz quadrada. Ou seja, é uma matriz com todos os elementos da diagonal iguais a UM e todos os elementos fora da diagonal iguais a ZERO.
3. Matriz TRIANGULAR SUPERIOR:  $\Delta_{ij}^+ = 0$  se  $i > j$ , ou seja, todos os elementos abaixo da diagonal são NULOS.
4. Matriz TRIANGULAR INFERIOR:  $\Delta_{ij}^- = 0$  se  $i < j$ , ou seja, todos os elementos acima da diagonal são NULOS.
5. Matriz SIMÉTRICA:  $S_{ij} = S_{ji}$
6. Matriz ANTISSIMÉTRICA:  $A_{ij} = -A_{ji}$

IGUALDADE DE MATRIZES:  $A = B$  se, e somente se,  $A_{ij} = B_{ij} \quad \forall ij$ .

Os elementos da diagonal de uma matriz antissimétrica são nulos:

$$A_{ii} = -A_{ii} \rightarrow 2A_{ii} = 0 \rightarrow A_{ii} = 0.$$

Operação ADIÇÃO: essa operação sobre ser efetuada sobre matrizes de mesma dimensões,  $A_{m \times n}$  e  $B_{m \times n}$ , e é definida como  $(A + B)_{ij} = A_{ij} + B_{ij}$ .

Propriedades da operação ADIÇÃO de matrizes:

- $A + B = B + A$  pois  $A_{ij} + B_{ij} = B_{ij} + A_{ij}$  ou seja é comutativa frente à adição.
- $A + (B + C) = (A + B) + C$  pois  $A_{ij} + (B_{ij} + C_{ij}) = (A_{ij} + B_{ij}) + C_{ij}$ , ou seja, é distributiva.
- $A + O = A$ , a matriz nula é o elemento unitário da operação adição de matrizes.

Operação MULTIPLICAÇÃO POR UM ESCALAR:  $(aA)_{ij} = aA_{ij}$ , ou seja, todos os elementos da matriz são multiplicados pelo escalar (número)  $a$ .

Propriedades da operação multiplicação por escalar:

- $k(A + B) = kA + kB$  distributiva
- $(k_1 + k_2)A = k_1A + k_2A$
- $0A = O$  é uma matriz nula
- $k_1(k_2A) = (k_1k_2)A$

Operação **TRANSPOSTA** é denotada por  $\bar{A} = A'$ , e é definida por  $\bar{A}_{ij} = A_{ji}$ . Ou seja, essa operação troca linhas por colunas. Matriz simétrica tem a propriedade:  $\bar{\bar{S}} = S$ . Note que nesse caso a matriz  $S$  é obrigatoriamente quadrada.

Propriedades da operação Transposta:

- $\bar{\bar{A}} = A$ , pois  $\bar{A}_{ij} = A_{ji}$  logo  $(\bar{A})_{ij} = \bar{A}_{ji} = A_{ij}$ .
- $\overline{A + B} = \bar{A} + \bar{B}$ , pois  $(\overline{A + B})_{ij} = (A + B)_{ji} = A_{ji} + B_{ji} = (\bar{A})_{ij} + (\bar{B})_{ij} = (\bar{A} + \bar{B})_{ij}$ .
- $\overline{kA} = k\bar{A}$
- Se  $S$  é simétrica então  $\bar{\bar{S}} = S$ , pois  $(\bar{\bar{S}})_{ij} = S_{ji} = S_{ij}$ .
- Se  $A$  é antissimétrica então  $\bar{A} = -A$ , pois  $(\bar{A})_{ij} = A_{ji} = -A_{ij}$ .

6.  $B + \bar{B} = S$  é simétrica.  $\overline{(B + \bar{B})} = \bar{B} + \bar{\bar{B}} = \bar{B} + B = B + \bar{B}$ , logo  $\overline{(B + \bar{B})} = (B + \bar{B})$  é simétrica.
7.  $B - \bar{B} = A$  é antissimétrica.  $\overline{(B - \bar{B})} = \bar{B} - \bar{\bar{B}} = \bar{B} - B = -(B - \bar{B})$ , logo  $\overline{(B - \bar{B})} = -(B - \bar{B})$  é antissimétrica.
8. Toda matriz quadrada pode ser decomposta em uma matriz simétrica e uma antissimétrica.

### Operação MULTIPLICAÇÃO de MATRIZES:

Só podemos, então, multiplicar duas matrizes  $A$  e  $B$  se o número de colunas de  $A$  for igual ao número de linhas de  $B$ . A operação **MULTIPLICAÇÃO** entre uma matriz de ordem  $m \times n$  e outra de ordem  $n \times p$  é definida por

$$(AB)_{ij} = \sum_{k=1}^n A_{ik} B_{kj},$$

resultando em uma matriz de ordem  $m \times p$ . Note que o índice repetido da primeira matriz é o segundo, da coluna, e da segunda é o primeiro, o da linha. A regra para saber a dimensão da matriz multiplicação é cancelar a dimensão repetida, ou seja:  $A_{m \times n} B_{n \times p} = C_{m \times p}$ , ou seja, o  $n$  repetido desapareceu.

### Propriedades da operação MULTIPLICAÇÃO DE MATRIZES.

1. Multiplicação pela matriz identidade:  $AI = IA = A$ , ou seja, a matriz identidade é o elemento unitário frente à operação multiplicação de matrizes. Prova:  $(AI)_{ij} = \sum_k A_{ik} I_{kj} = \sum_k A_{ik} \delta_{kj} = A_{ij} = (A)_{ij}$ , logo  $AI = A$ . Por outro lado  $(IA)_{ij} = \sum_k I_{ik} A_{kj} = \sum_k \delta_{ik} A_{kj} = A_{ij} = (A)_{ij}$ , logo  $IA = A$ .
2.  $A(B + C) = AB + AC$  é distributiva à esquerda.
3.  $(A + B)C = AC + BC$  é distributiva à direita.

### Observações:

- a. Em geral  $AB \neq BA$ , ou seja, a operação multiplicação não comuta. Existem que casos em que a operação  $AB$  está definida mas a operação  $BA$  não. Exemplo:  $A_{m \times n} B_{n \times p}$  está definida pois o número  $n$  de colunas de  $A$  é igual ao de linhas de  $B$ , mas a operação  $B_{n \times p} A_{m \times n}$  não se  $p \neq m$ . Para que as duas operações  $AB$  e  $BA$  sejam definidas é necessário que se  $A$  é  $m \times n$  então  $B$  é  $n \times m$ . Mesmo nesse caso os produtos  $A_{m \times n} B_{n \times m} = C_{m \times m}$  e  $B_{n \times m} A_{m \times n} = D_{n \times n}$ , sequer possuem a mesma dimensão., logo não podem ser iguais. Se  $m = n$  então as duas matrizes terão as mesmas dimensões, mas ainda assim os produtos  $AB$  e  $BA$ , genericamente, são diferentes. Podem ser

iguais apenas em certas condições especiais. Note a diferença entre os dois produtos:  $(AB)_{ij} = \sum_k A_{ik} B_{kj}$  e  $(BA)_{ij} = \sum_k A_{kj} B_{ik}$

- b. Na álgebra de números reais sabemos que se  $ab = 0$ , então  $a = 0$ , ou  $b = 0$ , ou ainda  $a = 0$  e  $b = 0$ . No entanto no produto de matrizes é possível que  $AB = O$  e  $A \neq O$  e  $B \neq O$ .

Veja o exemplo:  $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -3 & 2 & -1 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \neq O$  e  $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} \neq O$  então:

$$AB = \begin{pmatrix} 1-2+1 & 2-4+1 & 3-6+3 \\ -3+4-1 & -6+8-2 & -9+12-3 \\ -2+2 & -4+4 & -6+6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

### Matrizes Periódica, idempotente e nilpotente.

Uma matriz quadrada  $A$  é **PERIÓDICA** com período  $p = n - 1$ ,  $n \geq 2$ , se  $A^n = A$ , onde  $A^n = A A \cdots A$  é a matriz  $A$  multiplicada por si própria  $n$  vezes.

Uma matriz periódica com período 1, i.e.,  $A^2 = A$ , é chamada **IDEMPOTENTE**.

Uma matriz quadrada  $A$  é **NILPOTENTE** de índice  $p$  se  $p$  é o menor inteiro tal que  $A^p = O$ .

## DETERMINANTES

Determinantes são uma função que associa um número real à matrizes quadradas de números reais na forma  $\det(A): m \times m \rightarrow \mathbb{R}$ . A melhor forma de definir determinante é através dos tensores de Levi-Civita. Se você tiver interesse em conhecer essa definição veja o material original fonte desta revisão.

### PROPRIEDADES DE DETERMINANTES

1.  $\det(\bar{A}) = \det(A)$ .

2. Se  $A'$  é obtida de  $A$  multiplicando a  $i$ -ésima linha (ou a  $j$ -ésima coluna) por  $\alpha$  então  $\det A' = \alpha \det A$ .

Corolário:  $\det(\alpha A) = \alpha^n \det(A)$ .

3. Trocar duas linhas (ou duas colunas) de uma matriz troca o sinal do determinante.

4. Se uma matriz tem uma linha (ou uma coluna) nula então  $\det A = 0$ .

5. Se duas linhas (ou colunas) de  $A$  são iguais então  $\det A = 0$ . Se duas linhas  $i$  e  $j$  são iguais, trocá-las não muda a matriz, i.e.,  $A' = A$ . Por outro lado, pela propriedade (3) então  $\det A' = -\det A \rightarrow \det A = -\det A \rightarrow 2 \det A = 0 \rightarrow \det A = 0$ .

6. E duas linhas (ou duas colunas) de  $A$  são proporcionais então  $\det A = 0$ . Nesse caso  $A_{ij} = kA'_{ij}$  onde a matriz  $A'$  possui duas linhas iguais, logo  $\det A = k \det A' = k \times 0 = 0$ .

7. Somar à uma linha um múltiplo de outra linha não altera o determinante.

8.  $\det(AB) = \det A \times \det B$

9. Se a matriz  $A$  é diagonal ou triangular então  $\det(A) = \prod_{i=1}^n A_{ii} = A_{11} A_{22} \cdots A_{nn}$ .

Essa propriedade (9) é a base do método numérico de triangularização (escalonamento) da matriz, usando o fato de que operações elementares não alteram o determinante, mais eficiente para cálculo de determinantes.

## Formalização de Matriz Inversa

1. Definição de matrizes SINGULAR e NÃO-SINGULAR. A matriz  $A$  é **SINGULAR** se  $\det(A) = 0$ , e é **NÃO SINGULAR** se  $\det(A) \neq 0$ .

1.1. Divisores da matriz NULA: Se  $AB = O$  então  $A = O$  ou  $B = O$  ou  $A$  e  $B$ , as duas, são matrizes singulares. Claro que se  $A = O$  ou  $B = O$  então  $AB = O$ . Mas estamos interessados no caso em que  $A \neq O$ ,  $B \neq O$  mas  $AB = O$ . Aplicando o determinante temos que  $\det(AB) = \det A \times \det B = 0$ . Pareceria então que exigir que  $\det A = 0$  ou  $\det B = 0$  seria suficiente, mas esse caso é mais forte, os dois devem ser nulos. Suponha que  $\det A \neq 0$  e  $\det B = 0$ . Mas se  $\det A \neq 0$  então  $A$  admite inversa, portanto  $A^{-1}AB = A^{-1}O \rightarrow B = O$  em contradição com  $B \neq O$ .

2. DEFINIÇÃO DE MATRIZ INVERSA. Se existir uma matriz  $X$  tal que  $AX = I$  e que  $XA = I$  então  $X$  é a matriz inversa de  $A$ , denotada por  $X = A^{-1}$ .

2.1. Se a inversa existe ela é única. Supor que existem duas diferentes, ou seja,  $\exists Y \neq X / AY = I$ . Mas  $X = XI = X(AY) = (XA)Y = IY = Y$  ou seja  $X = Y$  em contradição com  $X \neq Y$ . Logo a inversa, se existir, é única.

2.2. Se  $A$  admite inversa então  $A$  é não singular.

$$AA^{-1} = I \rightarrow \det(AA^{-1}) = \det I = 1 \rightarrow \det(A)\det(A^{-1}) = 1, \quad \text{logo}$$

$$\det A \neq 0 \text{ e } \det A^{-1} \neq 0. \text{ Mais ainda } \det A^{-1} = \frac{1}{\det A}.$$

2.3. Vale também o converso, se  $A$  é não singular então  $A$  admite inversa.

Então podemos afirmar  $A$  admite inversa  $\Leftrightarrow A$  é não singular.

Se  $A$  é singular,  $A$  não admite inversa, pois  $\det(A)\det(A^{-1}) = 1$  logo  $0 \times \det(A^{-1}) = 1 \Rightarrow 0 = 1$  gera uma contradição.

$$A \text{ é a inversa de } A^{-1}. \text{ Pois } AA^{-1} = I \text{ e } A^{-1}A = I.$$

2.4. Se  $A$  é não singular,  $\bar{A}$  também é não singular, pois  $\det \bar{A} = \det A \neq 0$ .

2.5. Se  $A$  e  $B$  são não singulares então  $AB$  é não singular, admite inversa e  $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$  é a inversa de  $AB$ .

$$(B^{-1}A^{-1})(AB) = B^{-1}(A^{-1}A)B = B^{-1}IB = B^{-1}B = I$$

2.6. Se  $A$  é não singular então  $(\bar{A})^{-1} = \overline{A^{-1}}$ .

## OPERAÇÕES ELEMENTARES:

São três as operações elementares sobre matrizes quadradas.

1. Multiplicar uma linha, ou uma coluna, por um escalar  $\alpha \neq 0$ . O determinante é multiplicado por  $\alpha$ .
2. Permutar duas linhas, ou duas colunas. O determinante é multiplicado por -1.
3. Adicionar à uma linha, ou uma coluna, um múltiplo de outra linha, ou coluna. Nesse caso o determinante é preservado.

## Matrizes equivalentes $A \sim B$

Definição  $A \sim B$ :  $A$  é equivalente à  $B$ , se  $B$  pode ser obtido de  $A$  através de uma cadeia de operações elementares.

Teoremas:

1.  $A \sim A$ .
2. Se  $A \sim B$  então  $B \sim A$ .
3. Se  $A \sim B$  e  $B \sim C$  então  $A \sim C$ .
4. Todas as matrizes quadradas não singulares podem ser expressas como um produto de matrizes elementares.

## DETERMINAR A INVERSA DE UMA MATRIZ QUADRADA

1. Pela definição;

2. Método de Gauss:

Seja  $A$  uma matriz quadrada de ordem  $n$ . Procura-se determinar a matriz inversa de  $A$ , a matriz  $A^{-1}$ . A ideia é completar a matriz da qual se procura a inversa com a matriz identidade de mesma ordem. Depois são realizadas operações elementares até que a matriz original seja transformada na matriz identidade. Cada operação elementar deve ser realizada com a identidade que foi colocada ao lado também. Quando isso estiver completo, no lugar que estava a matriz identidade estará a matriz  $A^{-1}$ .

Exemplo 1: achar inversa de  $A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$ .

Colocar as duas lado à lado:

$$\begin{aligned} \left( \begin{array}{cc|cc} 2 & 3 & 1 & 0 \\ 4 & 5 & 0 & 1 \end{array} \right) \div 2 &\rightarrow \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 3/2 & 1/2 & 0 \\ 4 & 5 & 0 & 1 \end{array} \right) \times -4 &\rightarrow \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 3/2 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} +\text{linha 2} \\ \times 3/2 \end{array} \rightarrow \\ \rightarrow \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -5/2 & 3/2 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \end{array} \right) \times -1 &\rightarrow \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -5/2 & 3/2 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array} \right) \end{aligned}$$

### 3. Usando a matriz adjunta

Matriz adjunta é a transposta da Matriz de Cofatores. E a matriz de cofatores é a matriz obtida substituindo-se cada  $a_{ij}$  pelo cofator correspondente  $\alpha_{ij} = (-1)^{i+j} \cdot |M_{ij}|$ , sendo  $M_{ij}$  o menor complementar.

Seja a matriz  $A$  de ordem  $n$ , dizemos então que  $adj(A) = (\alpha_{ij})_n$ .

Se  $A$  é não singular, então  $A^{-1} = \frac{1}{|A|} \cdot adj(A)$ .

Ex: achar inversa de  $A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$ . Usando a matriz adjunta sabemos que

$$A^{-1} = \frac{1}{(10-12)} \begin{pmatrix} 5 & -3 \\ -4 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -5/2 & 3/2 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}.$$

### Matrizes na forma escada reduzida por linha:

Uma matriz na forma escada reduzida obedece aos seguintes critérios:

1. O primeiro elemento não nulo de uma linha é 1.
2. Se  $A_{ij}$  é o primeiro elemento não nulo da linha  $i$  então  $A_{ij} = 0 \quad \forall j \neq i$ , ou seja, todos os elementos da coluna  $j$ , exceto  $A_{ij}$ , são nulos.
3. Todas as linhas nulas estão abaixo das linhas não nulas.
4. Se as linhas  $1, 2, \dots, p$  são não nulas e  $k_i$  é o primeiro elemento não nulo da linha  $i$  então  $k_1 < k_2 < \dots < k_p$ .

Teorema: Toda matriz  $A_{m \times n}$  pode ser colocada na forma escada através de operações elementares.

A demonstração do teorema é a descrição do procedimento para atingir o objetivo – colocar a matriz na forma escada reduzida por linhas. O procedimento é o seguinte:

1. Suponha que já se colocou as  $i-1$  linhas com primeiro elemento não nulo iguais à 1 e todo o resto da coluna desse elemento nula. Tome agora a linha  $i$ :
2. Se ela é nula nada precisa ser feito.
3. Se o primeiro elemento não nulo é o  $A_{ij}$  divida a linha por  $A_{ij}$ . Assim tornamos o primeiro elemento não nulo igual a 1. Falta anular todos os elementos da coluna  $j$ .
4. Some todos os elementos da linha  $k \neq i$  com a linha  $i$  multiplicada por  $(-A_{kj})$ . Assim anulamos todos os elementos da linha  $j$  exceto o  $A_{ij} = 1$ .
5. Repita o procedimento para as próximas linhas. Note que os zeros abaixo e acima do elemento igual a 1 não desfazem os 1 e zeros já obtidos.
6. Permute as linhas até colocar a matriz na forma escada.



Exemplo: colocar a matriz  $M = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 & 4 \\ 3 & 0 & 5 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$  na forma escada reduzida por linhas.

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 & 4 \\ 3 & 0 & 5 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{matrix} \times \frac{1}{2} \\ \times \frac{1}{3} \\ \times \frac{1}{3} \end{matrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & \frac{1}{2} & 2 \\ 1 & 0 & \frac{5}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} -2 \times \text{linha3} \\ -\frac{2}{3} \times \text{linha3} \end{matrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 1 & 0 & \frac{5}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{trocar linha1} \\ \text{com linha2} \end{matrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{5}{3} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Cuidado para manter apenas operações de linhas, porque operações elementares de colunas podem gerar duas matrizes escadas (especialmente se sua intenção em transformar a matriz em escada for para resolver sistemas lineares associados).

Exemplo:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{5}{3} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{5}{3} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

## SISTEMAS LINEARES

Definição

Representação matricial

Métodos de resolução

1. Adição

2. Substituição

3. Escalonamento

4. Regra de Cramer

5. Pela Matriz Inversa

Adaptado a partir de:

CÉSAR, Carlos Lenz. **Matrizes e Álgebra Linear vs 4**. Notas de aula do curso de Econofísica. UNICAMP. Disponível em <http://www.ifi.unicamp.br/~lenz/Econofisica/>. Acessado em 04/08/2017 às 10h45.