

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.

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

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 $(\bar{\bar{A}})_{ij} = \bar{A}_{ji} = A_{ij}$.
- $\overline{A + B} = \bar{A} + \bar{B}$, 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 $\bar{\bar{A}} = -A$, pois $(\bar{\bar{A}})_{ij} = A_{ji} = -A_{ij}$.

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 α 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.
 $AA^{-1} = I \rightarrow \det(AA^{-1}) = \det I = 1 \rightarrow \det(A)\det(A^{-1}) = 1$, logo
 $\det A \neq 0$ e $\det A^{-1} \neq 0$. 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 é a inversa de A^{-1} . Pois $AA^{-1} = I$ 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 α .
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:

$$\begin{aligned} \left(\begin{array}{cc|cc} 2 & 3 & 1 & 0 \\ 4 & 5 & 0 & 1 \end{array} \right) \div 2 &\rightarrow \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 3/2 & 1/2 & 0 \\ 4 & 5 & 0 & 1 \end{array} \right) \times -4 \rightarrow \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 3/2 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} +\text{linha2} \\ \times 3/2 \end{array} \rightarrow \\ \rightarrow \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -5/2 & 3/2 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \end{array} \right) \times -1 &\rightarrow \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -5/2 & 3/2 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array} \right) \end{aligned}$$

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 $\text{adj}(A) = (\alpha_{ij})_n$.

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

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 $A_{ij} = 1 \quad \forall j \neq i$, 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.