

PROF. MAURÍCIO ZAHN.

wp.ufpel.edu.br/zahn (página da disciplina)

Nesta disciplina estaremos matrizes, sistemas lineares, determinantes, espacos vetoriais, transformações lineares e autovalores / autovetores.

---

MATRIZES:

Def.: Chama-se matriz toda tabela com m linhas e n colunas, disposta assim de m.n elementos.

Uma dada matriz geralmente é representada por letras maiúsculas do nosso alfabeto e, seus respectivos elementos pela letra minúscula correspondente, acompanhada de dois subíndices: um para designar a linha em que o elemento se encontra e outro para designar a coluna.

Simbolicamente, representemos uma matriz A

por

$$A = (a_{ij})$$

linhas      colunas

↑      ↓      →  $m \times m$

o "formato" da ordem da matriz.

Ex.:  $A = (a_{ij})_{3 \times 2}$ , tal que

$$a_{ij} = \begin{cases} i + j, & \text{se } i = j \\ 2i - j, & \text{se } i \neq j \end{cases}$$

Neste caso, temos:  $A = (a_{ij})_{3 \times 2}$  possuindo

3 linhas e 2 colunas.

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{pmatrix}_{3 \times 2};$$

onde, neste caso, temos:

- $a_{11} = 1+1 = 2$  (pois  $i=j$ )
- $a_{12} = 2 \cdot (1) - 2 = 0$  (pois  $i \neq j$ )

$$\bullet a_{21} = 2 \cdot (2) - 1 = 3$$

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{pmatrix}$$

$$\bullet a_{31} = 2 \cdot (3) - 1 = 5$$

$$\bullet a_{32} = 2 \cdot (3) - 2 = 4 \Rightarrow A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 4 \\ 5 & 4 \end{pmatrix}$$

~~~~~

TIPOS DE MATRIZES: Uma matriz é dita quadrada quando o número de linhas e de colunas for igual, i.e.,  $A = (a_{ij})_{m \times m}$ . Neste caso, destacam-se duas diagonais, a diagonal principal e a diagonal formada pelos elementos  $a_{ii}$ ;  $i \in \{1, 2, 3, \dots, m\}$ .

Quando  $m \neq n$ , a matriz  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  chama-se retangular. Neste caso, não existem diagonais.

Ex.:  $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{pmatrix}_{2 \times 3}$  é retangular.

Frente a este conceito, temos os seguintes tipos básicos de matrizes:

(a) MATRIZ NULA: é a matriz  $A = (a_{ij})_{m \times n}$

tal que  $a_{ij} = 0$ ,  $\forall i \in \{1, 2, \dots, m\}$ ,  $\forall j \in \{1, \dots, n\}$ .

$$\underline{\text{Ex:}} \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}; \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

são matrizes nulas.

(b) MATRIZ DIAGONAL: é toda matriz quadrada

na qual  $a_{ij} = 0$  se  $i \neq j$ . Em particular,

é toda matriz quadrada na qual, fora da diagonal principal, todos os elementos são zeros.

$$\underline{\text{Ex:}} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}_{3 \times 3} ; \quad M = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix}_{3 \times 3}$$

$$0 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}_{4 \times 4}$$

nos exemplos de matrizes diagonais. Note que  
 $\Theta = \begin{pmatrix} 0 & & & \\ & \ddots & & \\ & & 0 & \\ & & & 0 \end{pmatrix}_{4 \times 4}$  desde, além da diagonal e' nula.

De forma simplificada, podemos representar  
uma matriz diagonal escrevendo

$$A = \text{diag}(a_{11}, a_{22}, a_{33}, \dots, a_{mm})$$

Ex:  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix} = \text{diag}(2, -1, 5)$

(c) MATRIZ IDENTIDADE: é toda matriz diagonal  
(ex, portanto, quadrada) na qual os elementos da  
diagonal são todos iguais a 1; ou seja:

$$I_m = \text{diag}(1, 1, 1, \dots, 1)_m, \text{ i.e.}$$

$$I_m = I_{m \times m} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}_{m \times m}$$

$$\underline{\text{Ex:}} \quad I_3 = \text{diag}(1, 1, 1) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}_{3 \times 3}$$

Uma outra forma de representar a matriz identidade é usando o símbolo de DELTA DE KRONECKER:

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{se } i=j \\ 0, & \text{se } i \neq j \end{cases}$$

Assim,

$$I_m = (\delta_{ij})_{m \times m}$$

(d) MATRIZ TRIANGULAR SUPERIOR: É uma matriz quadrada na qual  $a_{ij} = 0$ , se  $i > j$ .

Geometricamente, significa que, acima da diagonal principal os elementos são zeros, e então, a parte não nula é visualizada como um triângulo acima da diagonal, contendo-a.

Ex-  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -4 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$

$4 \times 4$

$B = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$

$3 \times 3$

(e) MATRIZ TRIANGULAR INFERIOR:  $E'$  uma matriz que dada na qual  $a_{ij} = 0$ , se  $i < j$ .

Geometricamente, significa que, acima da diagonal principal os elementos são zeros, e então, a parte não nula é visualizada como um triângulo abaixo da diagonal, contendo-a.

Ex=  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$

$4 \times 4$

Obs: Note que, neste contexto, toda matriz diagonal é simultaneamente triangular inferior e superior

(f) MATRIZ LINHA: É' toda matriz  $A = (a_{ij})_{1 \times n}$

$$\underline{\text{Ex:}} \quad A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 & 5 \end{pmatrix}_{1 \times 4}$$

(g) MATRIZ COLUNA: É' toda matriz  $A = (a_{ij})_{m \times 1}$ .

$$\underline{\text{Ex:}} \quad A = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}_{3 \times 1}$$

### OPERações:

Def: Dados duas matrizes  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  e  $B = (b_{ij})_{m \times n}$  de mesma dimensão,

definimos a adição

$C = A + B$ , tal que

$$c_{ij} = a_{ij} + b_{ij},$$

ou seja, somamos elementos de mesma posição com elementos de mesma posição.

Note que este conceito de adição matricial não é a maioria, pois era dessa forma que efetuávamos soma de vetores na geometria analítica:

$$\vec{u} = (u_1, u_2, u_3) ; \vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$$

$$\vec{u} + \vec{w} = (u_1, u_2, u_3) + (w_1, w_2, w_3)$$

$$= (u_1 + w_1, u_2 + w_2, u_3 + w_3)$$

Isso porque uma matriz pode ser "pensada" (isomorfismo) como um vetor; ou seja, por exemplo, uma matriz  $A = (a_{ij})_{3 \times 3}$  é,

num certo sentido (que reveremos a posteriori),  
pode ser pensado como um vetor no  $\mathbb{R}^9$ :

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



$$\vec{A} = (a_{11}, a_{12}, a_{13}, a_{21}, a_{22}, a_{23}, a_{31}, a_{32}, a_{33})$$

Ex-:  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 5 \end{pmatrix}; \quad B = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 4 & -2 \end{pmatrix}$

$$\underbrace{A+B}_{=} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 5 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 4 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+3 & 0-1 \\ -1+4 & 5-2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 5 & -1 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}.$$

Sef.: Dada uma matriz  $A = (a_{ij})_{m \times n}$  e  $k \in \mathbb{R}$  um número real (denotado por escalar),

definimos o produto

$k \cdot A$  por

$$k \cdot A = (k \cdot a_{ij})_{m \times n};$$

ou seja, multiplicar um escalar por uma matriz corresponde a multiplicar cada elemento dessa matriz pelo escalar dado.

Ex:  $A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 6 \end{pmatrix};$

então  $3 \cdot A = 3 \cdot \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \cdot 0 & 3 \cdot (-1) \\ 3 \cdot 2 & 3 \cdot 6 \end{pmatrix}$

$$= \begin{pmatrix} 0 & -3 \\ 6 & 18 \end{pmatrix}$$

Def.: Dijemos que duas matrizes de mesma  
tamanho  $A = (a_{i,j})_{m \times n}$  e  $B = (b_{i,j})_{m \times n}$

são iguais se, e somente se,  $a_{i,j} = b_{i,j}$ ,

$\forall i \in \{1, 2, \dots, m\}$ ,  $\forall j \in \{1, 2, \dots, n\}$ .

Queremos explorar propriedades aritméticas das  
matrizes, e também queremos definir o  
produto de matrizes. Para isto, precisamos  
introduzir a noção de somatório.

Def.: Seja  $F(n)$  uma expressão qualquer que  
depende de  $n \in \mathbb{N} = \{1, 2, 3, 4, \dots\}$ . Definimos o  
somatório das  $F(m)$ , com  $m$  variando de 1  
até  $k$ , por:

$$\sum_{m=1}^k F(m) = F(1) + F(2) + F(3) + \dots + F(k)$$

Ex.:  $\sum_{m=1}^3 (m^2 + 1) = \underbrace{(1^2 + 1)} + \underbrace{(2^2 + 1)} + \underbrace{(3^2 + 1)}$

$$= 2 + 5 + 10 = 17$$

PROPRIEDADES: Sejam  $F(m)$  e  $G(m)$  duas expressões que dependem de  $m \in \mathbb{N}$ . Então:

$$01) \sum_{m=1}^k \alpha = k \cdot \alpha$$

$$02) \sum_{m=1}^k \alpha F(m) = \alpha \cdot \sum_{m=1}^k F(m)$$

$$03) \sum_{m=1}^k (F(m) + G(m)) = \sum_{m=1}^k F(m) + \sum_{m=1}^k G(m)$$

Intuitivamente (03):

$$\begin{aligned} \sum_{m=1}^k (F(m) + G(m)) &= \underbrace{F(1)}_{\text{wavy line}} + \underbrace{G(1)}_{\text{wavy line}} + \underbrace{F(2)}_{\text{wavy line}} + \underbrace{G(2)}_{\text{wavy line}} + \\ &\quad + \underbrace{F(3)}_{\text{wavy line}} + \underbrace{G(3)}_{\text{wavy line}} + \dots + \underbrace{F(k)}_{\text{wavy line}} + \underbrace{G(k)}_{\text{wavy line}} = \\ &= \underbrace{F(1) + F(2) + \dots + F(k)}_{\text{wavy line}} + \underbrace{G(1) + G(2) + \dots + G(k)}_{\text{wavy line}} \\ &= \sum_{m=1}^k F(m) + \sum_{m=1}^k G(m) \end{aligned}$$