

Sistemas de equações Lineares

Equação Linear

Toda equação do tipo: $a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b$

Onde: $\begin{cases} a_{11}, a_{12}, \dots, a_{1n} & \text{são os coeficientes;} \\ x_1, x_2, \dots, x_n & \text{são as incógnitas;} \\ b & \text{é o termo independente.} \end{cases}$

$$\text{Ex.: } \begin{cases} 3a + 4b - c + 2d = 1 \\ 5x - y + 3z = 0 \end{cases}$$

- Equação Linear homogênea – quando o termo independente é nulo ($b = 0$)
- Uma equação linear não apresenta termos $x^2, x_1 \cdot x_2, \dots$, cada termo tem uma única incógnita com expoente 1.

Solução de uma equação linear:

A seqüência ordenada $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ é uma solução se $a_{11}(\alpha_1) + a_{12}(\alpha_2) + \dots + a_{1n}(\alpha_n) = b$ for sentença verdadeira.

Ex.: Dada a equação $x - 3y + 2z - t = -8$
 A seqüência $(2, 1, -1, 5)$ é solução pois $(2) - 3(1) + 2(-1) - (5) = -8$.

Sistema Linear

Conjunto de m ($m \geq 1$) equações lineares:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

Sua apresentação na forma matricial:

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

$$\text{Ex.: a) } \begin{cases} x + 3y = 1 \\ 4x - y = -2 \end{cases} \quad \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & -1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

$$\text{b) } \begin{cases} -x + 2y - z = 1 \\ 2x - y + 5z = 0 \end{cases} \quad \begin{bmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 5 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Solução de um sistema:

A seqüência ordenada $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ será solução do sistema, se for solução de todas as equações envolvidas no mesmo.

Sistemas Equivalentes

São sistemas que admitem a mesma solução.

Ex.: Determine m e n, de modo que sejam equivalentes os sistemas:

$$\begin{cases} x - y = 1 \\ 2x + y = 5 \end{cases} \quad e \quad \begin{cases} mx - ny = -1 \\ nx + my = 2 \end{cases}$$

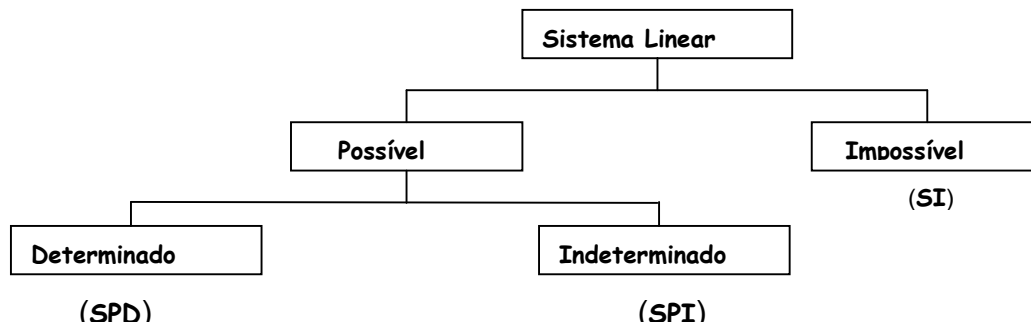
Sistema Homogêneo

Quando os termos independentes de todas equações envolvidas no sistema forem nulos.

Ex.:
$$\begin{cases} x + y - z = 0 \\ 5x - y + z = 0 \end{cases}$$

Obs.: A sequência $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ onde $\alpha_i = 0$ sempre será solução de um sistema homogêneo, chamada de **Solução Trivial**.

Classificação de um sistema linear quanto ao número de soluções:

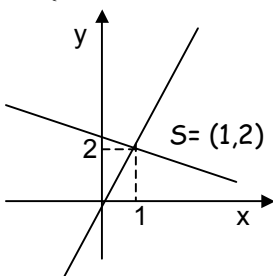


Onde:

- **SPD** → Admite solução única (compatível)
- **SPI** → Admite infinitas soluções
- **SI** → Não admite solução (incompatível)

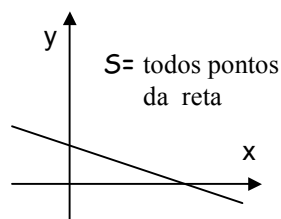
Ex.: Sem perda de generalidade, usaremos sistemas no \mathbb{R}^2 para representar os 3 casos.

a)
$$\begin{cases} 2x - y = 0 \\ x + 3y = 7 \end{cases}$$



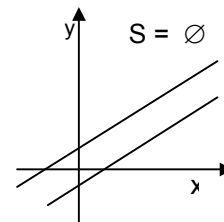
Retas concorrentes

b)
$$\begin{cases} x + 3y = 6 \\ 2x + 6y = 12 \end{cases}$$



Retas coincidentes

c)
$$\begin{cases} x - 3y = 1 \\ -2x + 6y = 3 \end{cases}$$



Retas paralelas

Obs.: A idéia é similar para outras dimensões.

Métodos de resolução:

- Método de Cramer

Seja um sistema linear quadrado na forma matricial. Considerando D o determinante da matriz dos coeficientes das incógnitas e D_i o determinante da matriz modificada através da troca da i -ésima coluna pela coluna dos termos independentes, podemos achar o conjunto solução fazendo:

$$\alpha_i = \frac{D_i}{D} \quad \forall i \in \{1,2,3,\dots,n\} \quad \text{onde } D \neq 0 \quad \left(\text{ou } \alpha_i = \frac{\det A_i}{\det A}\right)$$

Assim temos: se $\det A \neq 0 \rightarrow$ SPD

$\det A = 0$ e $\det A_i = 0 \rightarrow$ SPI

$\det A = 0$ e $\det A_i \neq 0 \rightarrow$ SI

$$\text{Ex.: } \begin{cases} x + y + z = 6 \\ x - y - z = -4 \\ 2x - y + z = 1 \end{cases}$$

- Método da matriz inversa

Vimos que todo sistema linear, quando exposto na forma matricial, apresenta o seguinte formato:

$$\begin{bmatrix} A \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} X \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} B \end{Bmatrix}$$

Onde: A = Matriz dos coeficientes (quadrada)

X = Matriz das incógnitas

B = Matriz dos termos independentes

Podemos achar a matriz X , fazendo:

$$\begin{Bmatrix} X \end{Bmatrix} = \frac{\begin{Bmatrix} B \end{Bmatrix}}{\begin{bmatrix} A \end{bmatrix}} \quad \text{Ou melhor} \quad \begin{Bmatrix} X \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} A \end{bmatrix}^{-1} \begin{Bmatrix} B \end{Bmatrix}$$

Assim podemos achar as incógnitas, usando o produto da matriz inversa de A pela matriz dos termos independentes.

$$\text{Ex.: } \begin{cases} x + 2y = 1 \\ -x + 3y = 4 \end{cases}$$

- Método de Gauss

Precisamos ver alguns conceitos com antecedência:

Matriz escalonada

Dada a matriz $A=(a_{ij})_{m \times n}$, dizemos que A é uma matriz escalonada se o número de zeros que precedem o primeiro elemento não nulo de uma linha aumenta, linha por linha, até que restem eventualmente apenas linhas nulas.

Ex.:

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & -2 & 8 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 7 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 3 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad C = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 3 & 5 & -1 \\ 0 & 0 & 5 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Matriz linha equivalente

Dizemos que a matriz A' é **linha equivalente** à matriz A , se ela for obtida através de uma sequência finita de operações elementares sobre linhas:

- Troca de posição de duas linhas;
- Multiplicação de uma linha qualquer por um número $k \neq 0$;
- Substituição de uma linha, pela soma desta com outra qualquer.

O método de Gauss se apoia no princípio de formar um sistema equivalente simplificado através da leitura da matriz ampliada escalonada, que possibilita a determinação das incógnitas do sistema.

Ex.:

$$\begin{cases} x + y + z + t = 1 \\ x - y + z + t = -1 \\ y - z + 2t = 2 \\ 2x + z - t = -1 \end{cases}$$

Exercícios

1) Determine k para que o sistema $\begin{cases} 3x + y = k^2 - 9 \\ x - 2y = k + 3 \end{cases}$, seja homogêneo Resp.: ($k = -3$)

2) Determine a e b , de modo que sejam equivalentes: $\begin{cases} x - y = 0 \\ x + y = 2 \end{cases}$ e $\begin{cases} ax + by = 1 \\ bx - ay = 1 \end{cases}$ Resp.: ($0, 1$)

3) Identifique os tipos de sistemas e determine uma de suas soluções se possível.

a) $\begin{cases} a + b + c = 12 \\ 3a - b + 2c = 14 \\ 2a - 2b + c = -3 \end{cases}$ Resp.: *SI* b) $\begin{cases} x + y - z + t = 0 \\ x - y + z - t = 2 \\ -x + y + z - t = -4 \\ x - y - z - t = -4 \end{cases}$ Resp.: *SPD* ($1, -2, 3, 4$)

c) $\begin{cases} 4x - 3y + z = 3 \\ 3x + y + 4z = -1 \\ 5x - 2y + 3z = 2 \end{cases}$ Resp.: *SPI* ($-z, -1-z, z$)

4) Para o sistema homogêneo, determine uma solução não nula $\begin{cases} x + y - z = 0 \\ 2x - 3y + z = 0 \\ x - 4y + 2z = 0 \end{cases}$

Resp.: $(\frac{2z}{5}, \frac{3z}{5}, z)$

5) Determine os valores de a , de modo que o seguinte sistema na incógnitas x , y e z tenha:

- a) nenhuma solução,
 b) mais de uma solução,
 c) solução única.

$$\text{i) } \begin{cases} x + y - z = 1 \\ 2x + 3y + az = 3 \\ x + ay + 3z = 2 \end{cases} \quad \text{Resp.: } S = \begin{cases} SI - a = -3 \\ SPI - a = 2 \\ SPD - a \neq -3 \text{ e } a \neq 2 \end{cases}$$

$$\text{ii) } \begin{cases} x + y + az = 1 \\ x + ay + z = 1 \\ ax + y + z = 1 \end{cases} \quad \text{Resp.: } S = \begin{cases} SI - a = -2 \\ SPI - a = 1 \\ SPD - a \neq -2 \text{ e } a \neq 1 \end{cases}$$

6) Estabelecer a condição que deve ser satisfeita pelos termos independentes para que sejam possíveis os sistemas:

$$\text{a) } \begin{cases} 2x + 2y + 4z = a \\ 6x + 11y + 8z = b \\ 2x + 7y = c \end{cases} \quad \text{Resp.: } (2a - b + c = 0)$$

$$\text{b) } \begin{cases} x + y - z = a \\ -x + 2z = b \\ y + z = c \end{cases} \quad \text{Resp.: } (c - b - a = 0)$$