Álgebra Linear e Geometria Analítica

Matrizes e Sistemas de Equações Lineares

Departamento de Matemática Universidade de Aveiro

Matrizes

Matrizes especiais

Operações com matrizes

Sistemas de equações lineares

Redução de uma matriz à forma de matriz escalonada por linhas

Método de eliminação de Gauss

Caraterística e classificação de sistemas

Aplicação: determinação da posição relativa de duas retas, de dois planos e de uma reta e um plano

Inversa de uma matriz quadrada

Cálculo da inversa por aplicação do método de eliminação de Gauss-Jordan

Critérios para a existência de inversa

Vetores em $\mathbb{R}^n$

Os vetores em $\mathbb{R}^2$ e $\mathbb{R}^3$ generalizam-se a vetores em $\mathbb{R}^n$:

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n \quad \text{ou, em alternativa,} \quad X = (x_1, \ldots, x_n).$$

Os números reais $x_1, x_2, \ldots, x_n$ designam-se por componentes do vetor X.

Operações em $\mathbb{R}^n$ (definidas de forma análoga às operações em $\mathbb{R}^2$ e $\mathbb{R}^3$):

- adição de vetores: $X + Y + Z$
- multiplicação de um vetor por um escalar: $2X$, $-Y$, αZ

Estas operações podem ser combinadas no que designamos por combinação linear de vetores: $2X - Y + \alpha Z$.

Matrizes em $\mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n$

Os vetores em $\mathbb{R}^n$ generalizam-se a vetores em $\mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n$ que designamos por **MATRIZES**.

Sendo a_{ij} números reais (para todos os indices $i \in \{1, \ldots, m\}$ e $j \in \{1, \ldots, n\}$) considere

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \ldots & a_{1j} & \ldots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \ldots & a_{ij} & \ldots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \ldots & a_{mj} & \ldots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

dizemos que A é uma matriz com m linhas e n colunas. Em alternativa, também dizemos que

- A é uma matriz $m \times n$,
- A é uma matriz de ordem $m \times n$,
- Aé uma matriz de dimensão $m \times n$.

Matriz $m \times n$

$$A = \begin{array}{cl} \begin{bmatrix} a_{11} & \ldots & a_{1j} & \ldots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \ldots & a_{ij} & \ldots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \ldots & a_{mj} & \ldots & a_{mn} \end{bmatrix} & \begin{array}{l} \\ \\ \leftarrow \text{linha } i \\ \\ \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \uparrow \\ \text{coluna } j \end{array} & \end{array}$$

a_{ij} é o elemento ou entrada (i, j) da matriz A

Notação abreviada: $A = A_{m\times n} = [a_{ij}]_{m\times n} = [a_{ij}],\ i = 1, \ldots, m,\ j = 1, \ldots, n$

Matriz quadrada, matriz coluna e matriz linha. Igualdade.

Matriz quadrada de ordem n: tem n linhas e n colunas.

Matriz linha $(1 \times n)$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1j} & \cdots & a_{1n} \end{bmatrix}$$

Matriz coluna $(m \times 1)$

$$\begin{bmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{i1} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix}$$

Duas matrizes A e B, ambas de dimensão $m \times n$, dizem-se iguais, escrevendo-se $A = B$, se

$$a_{ij} = b_{ij}, \qquad i = 1, \ldots, m, \; j = 1, \ldots, n.$$

Matriz triangular

Uma matriz quadrada $A = [a_{ij}]$ diz-se

- triangular superior se $a_{ij} = 0$, para $i > j$:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1i} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & & \vdots \\ 0 & \cdots & a_{ii} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix},$$

- triangular inferior se $a_{ij} = 0$, para $i < j$.

- triangular se é triangular inferior ou triangular superior.

Matriz diagonal, matriz identidade e matriz nula

Uma matriz quadrada $A = [a_{ij}]$ diz-se diagonal se $a_{ij} = 0$, $i \neq j$, ou seja, se A é uma matriz triangular inferior e triangular superior.

Designa-se por matriz identidade de ordem n, e denota-se por I (ou I_n), uma matriz diagonal $n \times n$ com

$$a_{11} = \cdots = a_{nn} = 1$$

Uma matriz $A = [a_{ij}]$ $m \times n$ designa-se por matriz nula $(m \times n)$, e denota-se por O (ou $O_{m\times n}$), se tem as entradas iguais a 0:

$$a_{ij} = 0, \; 1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n.$$

Transposta de uma matriz. Matriz simétrica.

A transposta da matriz $m \times n$ $A = [a_{ij}]$ é a matriz $n \times m$

$$A^T = [a_{ji}]$$

obtida por troca da posição relativa das linhas pelas colunas da matriz A, por exemplo

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{bmatrix} \qquad A^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \\ a_{13} & a_{23} \end{bmatrix}$$

Propriedade: $(A^T)^T = A$.

Uma matriz quadrada A diz-se simétrica se $A = A^T$.

Adição e multiplicação por escalar

Sejam $A = [a_{ij}]$, $B = [b_{ij}]$ matrizes $m \times n$ e $\alpha \in \mathbb{R}$.

A soma de A e B é a matriz $m \times n$ $A + B = C = [c_{ij}]$ tal que

$$c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}, \qquad i = 1, \ldots, m, \; j = 1, \ldots, n.$$

O produto de A pelo escalar α é a matriz $m \times n$ $\alpha A = D = [d_{ij}]$ tal que

$$d_{ij} = \alpha\, a_{ij}, \qquad i = 1, \ldots, m, \; j = 1, \ldots, n.$$

A matriz $m \times n$ A é uma combinação linear das matrizes $A_1, \ldots, A_k$ $m \times n$ se

$$A = \alpha_1 A_1 + \cdots + \alpha_k A_k, \quad \alpha_1, \ldots, \alpha_k \in \mathbb{R}$$

Propriedades da adição e da multiplicação por escalar

Propriedades da adição de matrizes

- comutativa: $A + B = B + A$,
- associativa: $(A + B) + C = A + (B + C)$,
- admite elemento neutro: $A + O = O + A = A$,
- A possui simétrico aditivo: $A + (-A) = (-A) + A = O$,
- $(A + B)^T = A^T + B^T$,

para quaisquer matrizes $m \times n$ A, B, C.

Propriedades da multiplicação por escalar de matrizes

- associativa: $\alpha\,(\beta\,A) = (\alpha\,\beta)\,A$,
- distributiva: $(\alpha + \beta)\,A = \alpha\,A + \beta\,A$,
- distributiva: $\alpha(A + B) = \alpha\,A + \alpha\,B$,
- $(\alpha A)^T = \alpha\,A^T$,

para quaisquer matrizes $m \times n$ A, B, e $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$.

Multiplicação de matrizes – caso 1

Multiplicação de uma matriz linha por uma matriz coluna

$$\text{Dadas } A = \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & \cdots & a_n \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

o produto da matriz linha A pela matriz coluna B é

$$A\,B = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \cdots + a_n b_n = \sum_{i=1}^{n} a_i b_i$$

Operação bem definida só se A e B possuem <u>igual</u> número de elementos!

Multiplicação de matrizes – caso 2

Caso geral: multiplicação de A matriz $m \times n$ e B matriz $n \times p$ sendo

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1j} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{ij} & \dots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mj} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad B = \begin{bmatrix} b_{11} & \dots & b_{1j} & \dots & b_{1p} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ b_{i1} & \dots & b_{ij} & \dots & b_{ip} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ b_{n1} & \dots & b_{nj} & \dots & b_{np} \end{bmatrix}$$

o produto de A por B é a matriz $m \times p$ $AB = [c_{ij}]$ cuja <u>entrada (i, j) resulta da multiplicação da linha i de A pela coluna j de B</u>:

$$c_{ij} = a_{i1}b_{1j} + \cdots + a_{in}b_{nj}, \qquad i = 1, \dots, m, \ j = 1, \dots, p.$$

Propriedades da multiplicação de matrizes

- associativa: $(AB)C = A(BC)$,
- distributiva à esquerda e à direita, em relação à adição:

$$(A+\widetilde{A})B = AB + \widetilde{A}B \quad \text{e} \quad A(B+\widetilde{B}) = AB + A\widetilde{B},$$

- admite elemento neutro à esquerda e à direita: $I_m A = A = A I_n$,
- $(\alpha A)B = \alpha\,(AB) = A(\alpha B)$,
- $(AB)^T = B^T A^T$,

para quaisquer matrizes $A, \widetilde{A}$ $m \times n$, $B, \widetilde{B}$ $n \times p$, C $p \times q$ e $\alpha \in \mathbb{R}$.

Nota importante: A multiplicação de matrizes não é comutativa!

Observação: Se A é uma matriz de ordem n e $p \in \mathbb{N}$,

$$A^p = A\,A^{p-1} = A^{p-1}A.$$

Por convenção, $A^0 = I_n$.

Sistema de m equações lineares com n incógnitas

$$\left\{\begin{array}{rcl} a_{11}\,x_1 + \cdots + a_{1n}\,x_n & = & b_1 \\ \vdots & & \\ a_{m1}\,x_1 + \cdots + a_{mn}\,x_n & = & b_m \end{array}\right.$$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \qquad X = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

matriz dos coeficientes

coluna das incógnitas

coluna dos termos independentes

Forma matricial de um sistema linear

$$\left\{\begin{array}{rcl} a_{11}\,x_1+\cdots+a_{1n}\,x_n & = & b_1 \\ \vdots & & \\ a_{m1}\,x_1+\cdots+a_{mn}\,x_n & = & b_m \end{array}\right. \quad \Leftrightarrow \quad AX = B,$$

em que A é a matriz $(m \times n)$ dos coeficientes do sistema,
X é a coluna $(n \times 1)$ das incógnitas,
B é a coluna $(m \times 1)$ dos termos independentes e

$$M = [\,A\,|\,B\,] = \left[\begin{array}{ccc|c} a_{11} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} & b_m \end{array}\right]$$

é uma matriz $m \times (n+1)$ e é a matriz ampliada, aumentada ou completa do sistema.

Matriz escalonada por linhas

A primeira entrada não nula de cada linha é designada por pivô.

$$\begin{bmatrix} 0 & \dots & a_1 & * & \dots & * & * & * & \dots & * \\ 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & a_2 & * & * & \dots & * \\ 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & a_3 & \dots & * \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}, \quad a_1, a_2, a_3, \ldots \neq 0$$

- Abaixo de cada pivô só ocorrem zeros,
- Dadas duas linhas não nulas consecutivas, o pivô da linha $i+1$ está numa coluna à direita da coluna que contém o pivô da linha i,
- As linhas nulas, caso existam, ocorrem só na parte inferior da matriz.

Matriz escalonada por linhas reduzida

$$\begin{bmatrix} 0 & \ldots & 1 & * & \ldots & 0 & * & 0 & \ldots & * \\ 0 & \ldots & 0 & 0 & \ldots & 1 & * & 0 & \ldots & * \\ 0 & \ldots & 0 & 0 & \ldots & 0 & 0 & 1 & \ldots & * \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \ldots & 0 & 0 & \ldots & 0 & 0 & 0 & \ldots & 0 \end{bmatrix}$$

- A matriz está na forma escalonada por linhas,
- Os pivôs são todos iguais a 1,
- Acima de cada pivô só ocorrem zeros.

Operações elementares

Operações elementares nas linhas de uma matriz

1. Troca da posição relativa de duas linhas, p.e. i e j: $L_i \leftrightarrow L_j$
2. Multiplicação de uma linha, p.e. i, por um escalar $\alpha \neq 0$: $L_i := \alpha\, L_i$
3. Substituição de uma linha, p.e. i, pela que dela se obtém adicionando-lhe outra linha, p.e. j, multiplicada por um escalar $\beta \in \mathbb{R}$: $L_i := L_i + \beta\, L_j$

Matrizes equivalentes por linhas

Duas matrizes A e C são equivalentes por linhas e escreve-se

$$A \sim C$$

se C resulta de A por aplicação de uma sequência finita de operações elementares nas linhas de A.

Obtenção de uma matriz escalonada por linhas (reduzida) – 1

Teorema

Toda a matriz $m \times n$ é equivalente por linhas a uma matriz escalonada por linhas (reduzida).

Exemplo ilustrativo do teorema anterior

Passo 1: Encontrar, na 1.ª coluna não nula, o 1º elemento não nulo pivô.

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 3 & -4 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 2 & -5 & 2 & 4 \\ 2 & 0 & -6 & 9 & 7 \end{bmatrix}$$

Obtenção de uma matriz escalonada por linhas (reduzida) – 2

Passo 2: Trocar linhas para colocar o pivô como 1.º elemento da coluna.

$$\begin{bmatrix} 0 & 2 & 3 & -4 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 2 & -5 & 2 & 4 \\ 2 & 0 & -6 & 9 & 7 \end{bmatrix} \underset{L_1 \leftrightarrow L_3}{\sim} \begin{bmatrix} 2 & 2 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 2 & 3 & -4 & 1 \\ 2 & 0 & -6 & 9 & 7 \end{bmatrix}$$

Passo 3: Operar com as linhas para obter zeros abaixo do pivô.

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 2 & 3 & -4 & 1 \\ 2 & 0 & -6 & 9 & 7 \end{bmatrix} \underset{L_4 := L_4 - L_1}{\sim} \begin{bmatrix} 2 & 2 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 2 & 3 & -4 & 1 \\ 0 & -2 & -1 & 7 & 3 \end{bmatrix}$$

Obtenção de uma matriz escalonada por linhas (reduzida) – 3

Passo 4: Considerar a submatriz que se obtém eliminando a 1.ª linha e aplicar os passos 1 a 4 até esgotar as linhas.

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 2 & 3 & -4 & 1 \\ 0 & -2 & -1 & 7 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\vdots$$

Fim Passo 4: Obtém-se uma matriz escalonada por linhas equivalente a A.

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

Obtenção de uma matriz escalonada por linhas (reduzida) – 4

Passo 5: Multiplicar as linhas não nulas pelos inversos dos pivôs de modo a obter pivôs iguais a 1.

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & 2 & 3 & -4 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \underset{\substack{L_1 := \frac{1}{2} L_1 \\ L_2 := \frac{1}{2} L_2 \\ L_3 := \frac{1}{2} L_3}}{\sim} \begin{bmatrix} 1 & 1 & -\frac{5}{2} & 1 & 2 \\ 0 & 1 & \frac{3}{2} & -2 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{2} & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Obtenção de uma matriz escalonada por linhas (reduzida) – 5

Passo 6: Operar com as linhas de modo a obter zeros acima dos pivôs.

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -\frac{5}{2} & 1 & 2 \\ 0 & 1 & \frac{3}{2} & -2 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{2} & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & \frac{19}{4} & 7 \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{17}{4} & -\frac{5}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{2} & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim$$

$$L_2 := L_2 - \tfrac{3}{2} L_3 \qquad\qquad L_1 := L_1 - L_2$$

$$L_1 := L_1 + \tfrac{5}{2} L_3$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 9 & \frac{19}{2} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{17}{4} & -\frac{5}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{2} & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Obtém-se uma matriz escalonada por linhas <u>reduzida</u> equivalente a A.

Aplicação à resolução de sistemas

Teorema

Se as matrizes ampliadas de dois sistemas lineares são $[\,A\,|\,B\,]$ e $[\,C\,|\,D\,]$, tais que

$$[\,A\,|\,B\,] \sim [\,C\,|\,D\,],$$

então os dois sistemas têm o mesmo conjunto de soluções.

Observação:

As matrizes obtidas nos vários passos do exemplo anterior são matrizes equivalentes (por linhas). Logo, os sistemas associados a estas matrizes têm o mesmo conjunto de soluções.

Nota:

Se $B = D = 0$, basta que $A \sim C$ para que os sistemas possuam o mesmo conjunto de soluções.

Método de eliminação de Gauss

Método de eliminação de Gauss

1. Dado o sistema $AX = B$, formar a sua matriz ampliada $[\,A\,|\,B\,]$.
2. Transformar $[\,A\,|\,B\,]$ numa forma escalonada por linhas $[\,C\,|\,D\,]$.
3. Escrever o sistema $CX = D$, ignorando as linhas nulas, e resolver por substituição ascendente.

Método de eliminação de Gauss-Jordan

Consiste na aplicação do método de eliminação de Gauss obtendo, no passo 2., uma matriz ampliada $[\,C\,|\,D\,]$ numa forma escalonada por linhas reduzida.

Classificação de sistemas

Um sistema linear representado matricialmente por $AX = B$, tal que

$$[\,A \,|\, B\,] \sim [\,C \,|\, D\,],$$

com a matriz $[\,C \,|\, D\,]$ escalonada por linhas, classifica-se em

- impossível se não possui solução;
- possível e determinado se possui uma única solução
  (todas as colunas de C têm pivô e não há pivô na coluna D);
- possível e indeterminado se possui uma infinidade de soluções
  (sendo o grau de indeterminação do sistema = n.º de incógnitas livres = n.º de colunas de C sem pivô).

Caraterística e classificação de sistemas

A característica da matriz A, $\text{car}(A)$, é o número de pivôs de uma matriz C escalonada por linhas equivalente (por linhas) a A.

O sistema linear $AX = B$ com A $m \times n$ e B $m \times 1$ é

1. impossível $\Leftrightarrow$ $\text{car}(A) < \text{car}([A|B])$;
2. possível e determinado $\Leftrightarrow$ $\text{car}(A) = \text{car}([A|B]) = n$;
3. possível e indeterminado de grau $n - \text{car}(A)$ $\Leftrightarrow$ $\text{car}(A) = \text{car}([A|B]) < n$.

Sistema homogéneo, nulidade e espaço nulo.

Um sistema diz-se homogéneo se os termos independentes são todos nulos:

$$AX = 0.$$

Todo o sistema homogéneo é possível pois possui pelo menos a solução nula, dita solução trivial. Mas pode ter outras soluções, ditas não triviais, se o sistema for indeterminado.

A nulidade de A $m \times n$, $\mathrm{nul}(A)$, é o número de incógnitas livres do sistema $AX = 0$, temos

$$\mathrm{nul}(A) = n - \mathrm{car}(A)$$

e é também o grau de indeterminação do sistema.

O espaço nulo de A, $\mathcal{N}(A)$, é o conjunto de todas as soluções do sistema homogéneo associado a A $m \times n$,

$$\mathcal{N}(A) = \{X \in \mathbb{R}^n : \ AX = 0\}.$$

Aplicação: posição relativa de uma reta e de um plano

Seja $[A|B]$ a matriz ampliada 3×4 do sistema constituído pelas equações cartesianas da reta $\mathcal{R}$ e pela equação geral do plano $\mathcal{P}$ de $\mathbb{R}^3$. Temos 3 possibilidades para a interseção da reta e do plano.

- A reta $\mathcal{R}$ e o plano $\mathcal{P}$ são concorrentes, isto é, intersetam-se num único ponto. Este caso ocorre quando o sistema $[A|B]$ é possível e determinado, isto é, $\text{car}([A|B]) = \text{car}(A) = 3$.
- A reta $\mathcal{R}$ e o plano $\mathcal{P}$ são estritamente paralelos, isto é a sua interseção é o conjunto vazio. Este caso ocorre quando o sistema $[A|B]$ é impossível, ou seja, $\text{car}([A|B]) > \text{car}(A) = 2$.
- O plano plano $\mathcal{P}$ contém a reta reta $\mathcal{R}$ ($\mathcal{R} \subset \mathcal{P}$). Este caso ocorre quando o sistema $[A|B]$ é possível e indeterminado, ou seja, $\text{car}([A|B]) = \text{car}(A) = 2$;

Aplicação: posição relativa de duas retas

Seja $[A|B]$ a matriz ampliada 4×4 do sistema constituído pelas equações cartesianas das retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ de $\mathbb{R}^3$.

- As retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ são concorrentes, isto é, intersectam-se num único ponto. Este caso ocorre quando o sistema $[A|B]$ é possível e determinado, ou seja, quando $\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 3$.

- As retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ são coincidentes. Este caso ocorre quando o sistema $[A|B]$ é possível e indeterminado, ou seja, quando $\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 2$.

- As retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ não têm pontos em comum ($\mathcal{R} \cap \mathcal{R}' = \emptyset$). Este caso ocorre quando o sistema $[A|B]$ é impossível. Temos duas possibilidades.
  - As retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ são estritamente paralelas e, portanto, são complanares. Este caso ocorre quando $\operatorname{car}([A|B]) = 3 > \operatorname{car}(A) = 2$.
  - As retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ são enviesadas, ou seja, são <u>não</u> complanares. Este caso ocorre quando $\operatorname{car}([A|B]) = 4 > \operatorname{car}(A) = 3$.

Aplicação: posição relativa de dois planos

Seja $[A|B]$ a matriz ampliada 2×4 do sistema constituído pelas equações gerais dos planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ de $\mathbb{R}^3$.

- os planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ são estritamente paralelos $(\mathcal{P} \cap \mathcal{P}' = \emptyset)$ se o sistema $[A|B]$ é impossível, ou seja, se $\text{car}\,([A|B]) > \text{car}(A) = 1$.
- Se os planos planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ têm pontos em comum, o sistema $[A|B]$ é possível e indeterminado. Temos duas possibilidades:
  - Os planos planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ são coincidentes. Este caso ocorre quando $\text{car}\,([A|B]) = \text{car}(A) = 1$.
  - Os planos planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ são concorrentes e a sua interseção é uma reta. Este caso ocorre quando $\text{car}\,([A|B]) = \text{car}(A) = 2$.

Inversa de uma matriz quadrada

Uma matriz A $n \times n$ diz-se invertível se existe B $n \times n$ tal que

$$A\,B = B\,A = I_n$$

À única matriz B satisfazendo a relação anterior chama-se inversa de A e denota-se por A^{-1}.
Caso contrário (não existe B), A diz-se singular ou não invertível.

Teorema
Se A $n \times n$ é invertível, então a inversa de A é única.

Teorema
Se A, B $n \times n$ e $B\,A = I_n$, então $A\,B = I_n$.

Propriedades da inversa e método para obter a inversa

Propriedades

Para quaisquer A, B $n \times n$ invertíveis e $a \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$

1. $(A^{-1})^{-1} = A$;
2. $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$;
3. $(aA)^{-1} = a^{-1}A^{-1}$;
4. $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$.

Método prático para determinar a inversa

$$[A \mid I_n] \underset{\uparrow}{\sim} [I_n \mid A^{-1}]$$

método de eliminação de Gauss-Jordan

Teorema

A $n \times n$ é invertível se e só se A é equivalente por linhas a I_n.

Critérios de invertibilidade de uma matriz

Teorema Dada A $n \times n$, são equivalentes as afirmações

1. A é invertível
2. $A \sim I_n$
3. $\text{car}(A) = n$
4. $\text{nul}(A) = 0$
5. $AX = 0$ possui apenas a solução trivial
6. $\mathcal{N}(A) = \{0\}$, onde 0 representa o vetor nulo de $\mathbb{R}^n$
7. $AX = B$ tem uma única solução $X = A^{-1}B$, para cada B $n \times 1$