

que o sistema de equações correspondente à forma escalonada reduzida por linhas da matriz aumentada terá a forma

$$\begin{array}{rcl} \cdots x_{k_1} & + \Sigma(\) & = 0 \\ \cdots x_{k_2} & + \Sigma(\) & = 0 \\ \vdots & & \vdots \\ x_{k_r} & + \Sigma(\) & = 0 \end{array} \quad (3)$$

onde $x_{k_1}, x_{k_2}, \dots, x_{k_r}$ são as variáveis líderes e $\Sigma(\)$ denota as somas (possivelmente todas distintas) que envolvem as $n - r$ variáveis livres [compare o sistema (3) com o sistema (2) acima]. Resolvendo para as variáveis líderes, obtemos

$$\begin{array}{l} x_{k_1} = -\Sigma(\) \\ x_{k_2} = -\Sigma(\) \\ \vdots \\ x_{k_r} = -\Sigma(\) \end{array}$$

Como no Exemplo 7, podemos atribuir valores arbitrários às variáveis livres do lado direito e assim obter infinitas soluções do sistema.

Resumindo, nós temos o importante teorema a seguir.

Teorema 1.2.1

Um sistema homogêneo de equações lineares com mais incógnitas que equações tem infinitas soluções.

OBSERVAÇÃO. Note que o Teorema 1.2.1 aplica somente a sistemas homogêneos. Um sistema não-homogêneo com mais incógnitas que equações não precisa ser consistente (Exercício 28); contudo, se o sistema for consistente, terá infinitas soluções. Isto será provado mais tarde.

Soluções Computacionais de Sistemas Lineares

Em aplicações não é incomum encontrar sistemas lineares grandes que precisam ser resolvidos por computador. A maioria dos algoritmos computacionais para resolver estes sistemas são baseados na eliminação gaussiana ou na eliminação de Gauss-Jordan, mas os procedimentos básicos são muitas vezes modificados para comportar problemas tais como

- Redução de erros de arredondamento
- Minimização do uso de espaço de memória do computador
- Resolução do sistema com rapidez máxima

Alguns desses assuntos serão considerados no Capítulo 9. Fazendo cálculos à mão, as frações constituem um aborrecimento que muitas vezes não pode ser evitado. Contudo, em alguns casos é possível evitar as frações variando as operações elementares sobre linhas da maneira correta. Assim, uma vez que as técnicas da eliminação gaussiana e da eliminação de Gauss-Jordan tiverem sido dominadas, o leitor poderá querer variar os passos em problemas específicos para evitar frações (ver Exercício 18).

OBSERVAÇÃO. Como a eliminação de Gauss-Jordan evita o uso de retro-substituição, poderia parecer que este método é o mais eficiente dos dois métodos que nós consideramos. Pode ser argumentado que esta afirmação é verdadeira quando resolvemos manualmente sistemas pequenos, pois a eliminação de Gauss-Jordan na verdade envolve escrever menos. Contudo, mostra-se que ambos métodos requerem o mesmo número de operações. Esta é uma consideração importante quando usamos computadores para obter soluções de grandes sistemas de equações. Para maiores detalhes, o leitor pode consultar a Seção 9.8.

Conjunto de Exercícios 1.2

1. Quais das seguintes matrizes 3×3 estão em forma escalonada reduzida por linhas?

- | | | | | |
|---|---|---|---|---|
| (a) $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ | (b) $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (c) $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (d) $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (e) $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ |
| (f) $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (g) $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (h) $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (i) $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (j) $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ |

2. Quais das seguintes matrizes 3×3 estão em forma escalonada?

- | | | | |
|--|---|---|---|
| (a) $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ | (b) $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (c) $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{bmatrix}$ | (d) $\begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ |
| (e) $\begin{bmatrix} 1 & 5 & -3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | (f) $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ | | |

11. Resolva cada um dos sistemas do Exercício 10 por eliminação gaussiana.
12. Sem utilizar papel e lápis, determine quais dos seguintes sistemas homogêneos têm soluções não-triviais.
- (a) $2x_1 - 3x_2 + 4x_3 - x_4 = 0$ (b) $x_1 + 3x_2 - x_3 = 0$
 $7x_1 + x_2 - 8x_3 + 9x_4 = 0$ $x_2 - 8x_3 = 0$
 $2x_1 + 8x_2 + x_3 - x_4 = 0$ $4x_3 = 0$
- (c) $a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = 0$ (d) $3x_1 - 2x_2 = 0$
 $a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = 0$ $6x_1 - 4x_2 = 0$
13. Resolva os seguintes sistemas homogêneos de equações lineares por qualquer método.
- (a) $2x_1 + x_2 + 3x_3 = 0$ (b) $3x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0$ (c) $2x + 2y + 4z = 0$
 $x_1 + 2x_2 = 0$ $5x_1 - x_2 + x_3 - x_4 = 0$ $w - y - 3z = 0$
 $x_2 + x_3 = 0$ $2w + 3x + y + z = 0$
 $-2w + x + 3y - 2z = 0$
14. Resolva os seguintes sistemas homogêneos de equações lineares por qualquer método.
- (a) $2x - y - 3z = 0$ (b) $v + 3w - 2x = 0$ (c) $x_1 + 3x_2 + x_4 = 0$
 $-x + 2y - 3z = 0$ $2u + v - 4w + 3x = 0$ $x_1 + 4x_2 + 2x_3 = 0$
 $x + y + 4z = 0$ $2u + 3v + 2w - x = 0$ $-2x_2 - 2x_3 - x_4 = 0$
 $-4u - 3v + 5w - 4x = 0$ $2x_1 - 4x_2 + x_3 + x_4 = 0$
 $x_1 - 2x_2 - x_3 + x_4 = 0$
15. Resolva os seguintes sistemas por qualquer método.
- (a) $2I_1 - I_2 + 3I_3 + 4I_4 = 9$ (b) $Z_3 + Z_4 + Z_5 = 0$
 $I_1 - 2I_3 + 7I_4 = 11$ $-Z_1 - Z_2 + 2Z_3 - 3Z_4 + Z_5 = 0$
 $3I_1 - 3I_2 + I_3 + 5I_4 = 8$ $Z_1 + Z_2 - 2Z_3 - Z_5 = 0$
 $2I_1 + I_2 + 4I_3 + 4I_4 = 10$ $2Z_1 + 2Z_2 - Z_3 + Z_5 = 0$
16. Resolva os seguintes sistemas, onde a, b e c são constantes.
- (a) $2x + y = a$ (b) $x_1 + x_2 + x_3 = a$
 $3x + 6y = b$ $2x_1 + 2x_3 = b$
 $3x_2 + 3x_3 = c$
17. O sistema seguinte não tem soluções para quais valores de a ? Exatamente uma solução? Infinitas soluções?
- $$\begin{aligned} x + 2y - 3z &= 4 \\ 3x - y + 5z &= 2 \\ 4x + y + (a^2 - 14)z &= a + 2 \end{aligned}$$
18. Reduza
- $$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 0 & -2 & -29 \\ 3 & 4 & 5 \end{bmatrix}$$
- à forma escalonada reduzida por linhas sem introduzir quaisquer frações.
19. Obtenha duas formas escalonadas por linha diferentes de
- $$\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 7 \end{bmatrix}$$
20. Resolva o seguinte sistema de equações não-lineares para os ângulos incógnitos α, β e γ , onde $0 \leq \alpha \leq 2\pi, 0 \leq \beta \leq 2\pi$ e $0 \leq \gamma < \pi$.
- $$\begin{aligned} 2 \operatorname{sen} \alpha - \cos \beta + 3 \operatorname{tg} \gamma &= 3 \\ 4 \operatorname{sen} \alpha + 2 \cos \beta - 2 \operatorname{tg} \gamma &= 2 \\ 6 \operatorname{sen} \alpha - 3 \cos \beta + \operatorname{tg} \gamma &= 9 \end{aligned}$$
21. Mostre que o seguinte sistema não-linear tem 18 soluções se $0 \leq \alpha \leq 2\pi, 0 \leq \beta \leq 2\pi$ e $0 \leq \gamma < 2\pi$.
- $$\begin{aligned} \operatorname{sen} \alpha + 2 \cos \beta + 3 \operatorname{tg} \gamma &= 0 \\ 2 \operatorname{sen} \alpha + 5 \cos \beta + 3 \operatorname{tg} \gamma &= 0 \\ -\operatorname{sen} \alpha - 5 \cos \beta + 5 \operatorname{tg} \gamma &= 0 \end{aligned}$$
22. Para que valor(es) de λ o sistema de equações
- $$\begin{aligned} (\lambda - 3)x + y &= 0 \\ x + (\lambda - 3)y &= 0 \end{aligned}$$
- tem soluções não-triviais?

23. Resolva o sistema

$$\begin{aligned} 2x_1 - x_2 &= \lambda x_1 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 &= \lambda x_2 \\ -2x_1 + 2x_2 + x_3 &= \lambda x_3 \end{aligned}$$

para x_1, x_2 e x_3 nos dois casos $\lambda = 1$ e $\lambda = 2$.

24. Resolva o seguinte sistema para x, y e z .

$$\begin{aligned} \frac{1}{x} + \frac{2}{y} - \frac{4}{z} &= 1 \\ \frac{2}{x} + \frac{3}{y} + \frac{8}{z} &= 0 \\ -\frac{1}{x} + \frac{9}{y} + \frac{10}{z} &= 5 \end{aligned}$$

25. Encontre coeficientes a, b, c e d tais que a curva mostrada na figura é o gráfico da equação $y = ax^3 + bx^2 + cx + d$.

26. Encontre coeficientes a, b, c e d tais que a curva mostrada na figura é dada pela equação $ax^2 + ay^2 + bx + cy + d = 0$.

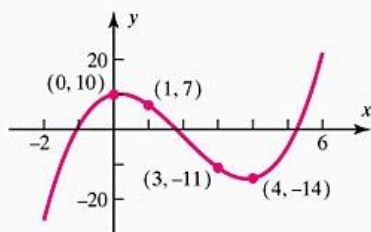


Figura Ex-25

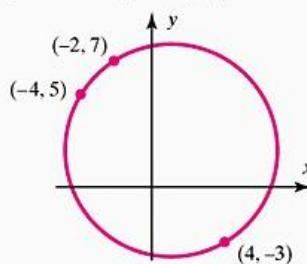


Figura Ex-26

27. (a) Mostre que se $ad - bc \neq 0$, então a forma escalonada reduzida por linhas de

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \text{ é } \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(b) Use a parte (a) para mostrar que o sistema

$$\begin{aligned} ax + by &= k \\ cx + dy &= l \end{aligned}$$

tem exatamente uma solução quando $ad - bc \neq 0$.

28. Encontre um sistema linear inconsistente que tem mais incógnitas do que equações.

Discussão e Descoberta

29. Discuta as formas escalonadas reduzidas por linhas possíveis de

$$\begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{bmatrix}$$

30. Considere o sistema de equações

$$\begin{aligned} ax + by &= 0 \\ cx + dy &= 0 \\ ex + fy &= 0 \end{aligned}$$

Discuta as posições relativas das retas $ax + by = 0$, $cx + dy = 0$ e $ex + fy = 0$ quando o sistema

- (a) tem somente a solução trivial e
- (b) tem soluções não-triviais.

31. Decida se a afirmação dada é sempre verdadeira ou às vezes falsa. Justifique sua resposta dando um argumento lógico ou um contra-exemplo.

- (a) Se uma matriz for reduzida à forma escalonada reduzida por linhas por duas seqüências distintas de operações elementares sobre linhas, então as matrizes resultantes serão diferentes.
- (b) Se uma matriz for reduzida à forma escalonada por duas seqüências distintas de operações elementares sobre linhas, então as matrizes resultantes serão diferentes.