

# Álgebra Linear

Azuaite A. Schneider

Instituto Federal do Paraná - Campus de Paranavaí

*azuaite.schneider@ifpr.edu.br*

21 de agosto de 2018

# Cálculo do Determinante

- Ordem 1:

$$\mathbf{A} = \left( a_{11} \right)_{1 \times 1} \Rightarrow \det(A) = a_{11}$$

# Cálculo do Determinante

- Ordem 1:

$$\mathbf{A} = ( a_{11} )_{1 \times 1} \Rightarrow \det(A) = a_{11}$$

- Ordem 2:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}_{2 \times 2} \Rightarrow \det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

# Cálculo do Determinante

- Ordem 1:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} \end{pmatrix}_{1 \times 1} \Rightarrow \det(A) = a_{11}$$

- Ordem 2:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}_{2 \times 2} \Rightarrow \det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

- Ordem 3:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}_{3 \times 3} \Rightarrow \det(A) = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}$$

$$= a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{12}a_{21}a_{33} - a_{11}a_{23}a_{32}$$

## Exemplo 1

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -6 \end{pmatrix}_{1 \times 1}$$

$$\Rightarrow \det(A) = -6$$

## Exemplo 2

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & -4 \end{pmatrix}_{2 \times 2}$$

$$\Rightarrow \det(A) = 1(-4) - (-2)3 = -4 + 6 = 2$$

### Exemplo 3

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 5 & 2 & 0 \\ 4 & -2 & -3 \end{pmatrix}_{3 \times 3}$$

$$\Rightarrow \det(A) = \begin{vmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 5 & 2 & 0 \\ 4 & -2 & -3 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 5 & 2 \\ 4 & -2 \end{vmatrix} = 63 - 6 = 57.$$

Vimos que

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

$$= a_{11}a_{22}a_{33} - a_{11}a_{23}a_{32} + a_{12}a_{23}a_{31} - a_{12}a_{21}a_{33} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{13}a_{22}a_{31}$$

$$= a_{11}(a_{22}a_{33} - a_{23}a_{32}) + a_{12}(a_{23}a_{31} - a_{21}a_{33}) + a_{13}(a_{21}a_{32} - a_{22}a_{31})$$

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

Observe que o determinante da matriz inicial  $3 \times 3$  pode ser expressa em função dos determinantes de submatrizes  $2 \times 2$ , isto é

$\det A = a_{11}|A_{11}| - a_{12}|A_{12}| + a_{13}|A_{13}|$ , onde  $A_{ij}$  é a submatriz da inicial, de onde a  $i$ -ésima linha e a  $j$ -ésima coluna foram retiradas. Além disso, se chamarmos

$$\Delta_{ij} = (-1)^{i+j}|A_{ij}|, \text{ obtemos}$$

$$\det A = a_{11}\Delta_{11} + a_{12}\Delta_{12} + a_{13}\Delta_{13}$$



## Caso Geral $n \times n$

Se  $A$  é uma matriz quadrada  $n \times n$ , então

$$\det A = a_{i1}\Delta_{i1} + a_{i2}\Delta_{i2} + \cdots + a_{in}\Delta_{in} = \sum_{j=1}^n a_{ij}\Delta_{ij}$$

onde  $\Delta_{ij}$  é chamado cofator de  $a_{ij}$ .

### Exemplo

Calcule o determinante:

$$|\mathbf{A}| = \begin{vmatrix} -1 & 2 & 3 & -4 \\ 4 & 2 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -3 & 0 \\ 2 & 0 & 5 & 1 \end{vmatrix}$$

# Solução:

$$\det A = a_{21}\Delta_{21} + a_{22}\Delta_{22} + a_{23}\Delta_{23} + a_{24}\Delta_{24} = 4\Delta_{21} + 2\Delta_{22} + 0\Delta_{23} + 0\Delta_{24}$$

$$\Delta_{21} = (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 2 & 3 & -4 \\ 2 & -3 & 0 \\ 0 & 5 & 1 \end{vmatrix} = (-1)^3 \cdot (-52) = 52$$

$$\Delta_{22} = (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} -1 & 3 & -4 \\ -1 & -3 & 0 \\ 2 & 5 & 1 \end{vmatrix} = (-1)^4 \cdot 2 = 2$$

$$\therefore \det A = 4 \cdot 52 + 2 \cdot 2 = 212$$

## Definição

Matriz dos cofatores de  $A$  é a formada pelos cofatores  $\Delta_{ij}$  da matriz  $A$ .

$$\underbrace{\bar{A}}_{\text{Matriz dos cofatores}} = (\Delta_{ij})_{\text{ordem igual a de } A}$$

## Exemplo

Determine a matriz dos cofatores da matriz  $A$ .

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 4 \\ 1 & 6 & 5 \end{pmatrix}$$

$$\bar{A} = (\Delta_{ij})_{3 \times 3} = \begin{pmatrix} \Delta_{11} & \Delta_{12} & \Delta_{13} \\ \Delta_{21} & \Delta_{22} & \Delta_{23} \\ \Delta_{31} & \Delta_{32} & \Delta_{33} \end{pmatrix}$$

$$\Delta_{11} = (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 6 & 5 \end{vmatrix} = 1 \cdot (5 - 24) = -19$$

$$\Delta_{12} = (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} -3 & 1 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} = -1 \cdot (-15 - 4) = 19$$

$$\Delta_{13} = (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} -3 & 1 \\ 1 & 6 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-18 - 1) = -19$$

$$\Delta_{21} = (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 6 & 5 \end{vmatrix} = -1 \cdot (5) = 5$$

$$\Delta_{22} = (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 5 \end{vmatrix} = 1 \cdot (10) = 10$$

$$\Delta_{23} = (-1)^{2+3} \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 6 \end{vmatrix} = -1 \cdot (12 - 1) = -11$$

$$\Delta_{31} = (-1)^{3+1} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 4 \end{vmatrix} = 1 \cdot (4) = 4$$

$$\Delta_{32} = (-1)^{3+2} \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ -3 & 4 \end{vmatrix} = -1 \cdot (8) = -8$$

$$\Delta_{33} = (-1)^{3+3} \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ -3 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot (2 + 3) = 5$$

$$\bar{A} = (\Delta_{ij})_{3 \times 3} = \begin{pmatrix} -19 & 19 & -19 \\ -5 & 10 & -11 \\ 4 & -8 & 5 \end{pmatrix}$$

## Definição

Dada uma matriz quadrada  $A$ , chamamos de matriz adjunta de  $A$  à transposta da matriz dos cofatores de  $A$ .

$$\text{Adj}(A) = (\bar{A})^t$$

## Exemplo

Pelo exemplo anterior, temos que a matriz adjunta de  $A$  é dada por:

$$\text{Adj}(A) = (\bar{A})^t = \begin{pmatrix} -19 & -5 & 4 \\ 19 & 10 & -8 \\ -19 & -11 & 5 \end{pmatrix}_{3 \times 3}$$

Calculando agora  $A \cdot \text{adj}(A)$  temos :

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 4 \\ 1 & 6 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -19 & -5 & 4 \\ 19 & 10 & -8 \\ -19 & -11 & 5 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -38 + 19 & -10 + 10 & 8 - 8 \\ 57 + 19 - 76 & 15 + 10 - 44 & -12 - 8 + 20 \\ -19 + 144 - 95 & -5 + 60 - 55 & 4 - 48 + 25 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -19 & 0 & 0 \\ 0 & -19 & 0 \\ 0 & 0 & -19 \end{pmatrix} = (-19) \cdot I_3 \end{aligned}$$



Como

$$\det A = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 4 \\ 1 & 6 & 5 \end{vmatrix} = -19$$

Temos que

$$A \cdot \text{adj}(A) = \det(A) \cdot I$$

## Teorema

Se  $A$  é uma matriz quadrada, então:

$$A \cdot \text{adj}(A) = \det(A) \cdot I_n$$

**Demonstração:** Sendo

$$A \cdot \text{adj}(A) = (c_{uv})_{n \times n}$$

temos que

$$c_{uv} = \sum_{k=1}^n a_{uk} \cdot \Delta_{vk}^1$$

Assim, se

$$u = v \Rightarrow c_{uu} = \sum_{k=1}^n a_{uk} \cdot \Delta_{uk}$$

$$c_{uu} = a_{u1} \Delta_{u1} + a_{u2} \Delta_{u2} + \cdots + a_{un} \Delta_{un} = \det A^2$$

<sup>1</sup>A  $\text{adj}(A)$  é a transposta da matriz dos cofatores, portanto, temos  $\Delta_{vk}$  e não  $\Delta_{kv}$ .

<sup>2</sup>Pelo desenvolvimento de Laplace.

Se  $u \neq v$

$$\begin{aligned}\Rightarrow c_{uv} &= \sum_{k=1}^n a_{uk} \cdot \Delta_{vk} \\ &= a_{u1} \Delta_{v1} + a_{u2} \Delta_{v2} + \cdots + a_{un} \Delta_{vn} = \det B = 0\end{aligned}$$

onde  $B$  é uma matriz obtida a partir da substituição da linha  $v$  pela linha  $u$  da matriz  $A$ . Então as linhas  $u$  e  $v$  da matriz  $B$  são idênticas, logo pela propriedade P5 da aula anterior temos que  $\det B = 0$ .

Assim,

$c_{uv} = \det A$ , se  $u = v$  e

$c_{uv} = 0$ , se  $u \neq v$ .

$$\therefore A \cdot \text{adj}(A) = (c_{uv})_n = (\det A) \cdot I_n$$



## Definição

Dada uma matriz quadrada  $A$  de ordem  $n$ , chamamos de inversa de  $A$  a uma matriz  $B$  tal que

$$AB = BA = I_n$$

onde  $I_n$  é a matriz identidade de ordem  $n$ . Escrevemos  $A^{-1}$  para a inversa de  $A$ .

## Observação

Vimos anteriormente, que

$$A \cdot \text{adj}(A) = (\det A) \cdot I_n$$

Então  $A \cdot \frac{\text{adj}A}{\det A} = I_n$  se  $\det A \neq 0$ . Deste modo,

$$\frac{1}{\det A} \cdot \text{adj}A = A^{-1}.$$

## Teorema

Uma matriz quadrada  $A$  admite inversa se, e somente se,  $\det A \neq 0$ .

### Demonstração:

( $\Leftarrow$ ) Observação anterior.

( $\Rightarrow$ ) Se  $A$  admite inversa, então existe uma matriz  $B$  tal que,

$$A \cdot B = I_n$$

$$\Rightarrow \det(AB) = \det(I_n)$$

$$\det A \cdot \det B = 1$$

$$\det A \neq 0$$



## Definição

*Dizemos que uma matriz  $A$  é singular se  $\det A = 0$  e é não-singular se  $\det A \neq 0$ .*

## Exemplo

Vimos no último exemplo que a adjunta da matriz  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 4 \\ 1 & 6 & 5 \end{pmatrix}$  é

a matriz  $adjA = \begin{pmatrix} -19 & -5 & 4 \\ 19 & 10 & -8 \\ -19 & -11 & 5 \end{pmatrix}$  e que o determinante de A é

$\det A = -19$ . Assim pela última observação temos que a inversa de A existe e é dada por

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot adjA = \begin{pmatrix} 1 & 5/19 & -4/19 \\ -1 & -10/19 & 8/19 \\ 1 & 11/19 & -5/19 \end{pmatrix}$$

## Exemplo

Calcule a inversa da matriz  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$

## Solução

$$\det A = ad - bc \text{ e } \bar{A} = \begin{pmatrix} \Delta_{11} & \Delta_{12} \\ \Delta_{21} & \Delta_{22} \end{pmatrix}, \text{ logo}$$

$$\Delta_{11} = (-1)^{1+1}|d| = d$$

$$\Delta_{12} = (-1)^{1+2}|c| = -c$$

$$\Delta_{21} = (-1)^{2+1}|b| = -b$$

$$\Delta_{22} = (-1)^{2+2}|a| = a$$



$$\therefore \bar{A} = \begin{pmatrix} d & -c \\ -b & a \end{pmatrix}$$

Assim,

$$\text{adj}A = (\bar{A})^t = \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot \text{adj}A$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{d}{\det A} & \frac{-b}{\det A} \\ \frac{-c}{\det A} & \frac{a}{\det A} \end{pmatrix}$$

## Sub-exemplo

Determine a inversa da matriz

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

**Solução:**

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} -1/5 & 2/5 \\ -3/5 & 1/5 \end{pmatrix}$$

## Propriedade 1

Se  $A$  e  $B$  são matrizes quadradas de mesma ordem, ambas inversíveis, então  $AB$  também é inversível.

De fato,

$$AB \cdot X = I_n$$

$$(A^{-1}) \cdot ABX = A^{-1} \cdot I_n$$

$$BX = A^{-1}$$

$$B^{-1}BX = B^{-1}A^{-1}$$

$$X = B^{-1}A^{-1}$$

$$\Rightarrow (AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$

## Propriedade 2

Nem toda matriz tem inversa (basta ser singular, ou seja,  $\det A = 0$ ).

## Exemplo

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \Rightarrow \det A = 4 - 4 = 0$$

$\therefore A^{-1}$  não existe!

Observe que se  $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & y \\ z & w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

$$\text{Teríamos que } \begin{cases} x + 2z = 1 \\ 2x + 4z = 0 \\ y + 2w = 0 \\ 2y + 4w = 1 \end{cases} \quad \begin{cases} 2(x + 2z) = 0 \\ \Rightarrow 2 \cdot 1 = 0 \quad (\text{Absurdo!}) \\ 2(y + 2w) = 1 \\ \Rightarrow 2 \cdot 0 = 1 \quad (\text{Absurdo!}) \end{cases}$$

### Propriedade 3

Se  $A$  tem inversa, então  $\det A^{-1} = \frac{1}{\det A}$

De fato,

$$A.A^{-1} = I_n$$

$$\det(A.A^{-1}) = \det(I_n)$$

$$\det A . \det A^{-1} = 1$$

$$\det A^{-1} = \frac{1}{\det A} \quad \text{pois} \quad \det A \neq 0$$

O cálculo da inversa de uma matriz fornece um outro método de resolução de sistemas lineares de equações.

Este só se aplica a sistemas lineares em que o número de equações é igual ao número de incógnitas.

Suponha que queremos resolver o seguinte sistema linear.

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

Na forma matricial temos:

$$AX = B$$

Suponha que  $\det A \neq 0$

Então existe  $A^{-1}$  tal que  $A^{-1} \cdot A = I_n$ .

Assim,

$$X = A^{-1}B \quad \Rightarrow \quad X = \frac{\text{adj}A}{\det A} B$$

Logo,

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \frac{1}{\det A} \cdot \begin{pmatrix} \Delta_{11} & \Delta_{21} & \cdots & \Delta_{n1} \\ \Delta_{12} & \Delta_{22} & \cdots & \Delta_{n2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \Delta_{1n} & \Delta_{2n} & \cdots & \Delta_{nn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

Desse modo,

$$x_1 = \frac{b_1 \Delta_{11} + b_2 \Delta_{21} + \cdots + b_n \Delta_{n1}}{\det A}$$

$$x_2 = \frac{b_1 \Delta_{12} + b_2 \Delta_{22} + \cdots + b_n \Delta_{n2}}{\det A}$$

$$\vdots$$

$$x_n = \frac{b_1 \Delta_{1n} + b_2 \Delta_{2n} + \cdots + b_n \Delta_{nn}}{\det A}$$



Ou seja,

$$x_1 = \begin{vmatrix} b_1 & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ b_2 & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_n & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} \cdot \frac{1}{\det A}$$

$$x_2 = \begin{vmatrix} a_{11} & b_1 & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & b_2 & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & b_n & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} \cdot \frac{1}{\det A}$$

$$\vdots$$
$$x_n = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & b_n \end{vmatrix} \cdot \frac{1}{\det A}$$

Portanto, podemos generalizar a solução de cada incógnita através da expressão:

$$x_i = \frac{\det A_i}{\det A}, 1 \leq i \leq n$$

Onde  $A_i$  é a matriz obtida pela troca da coluna  $i$  da matriz  $A$  pela coluna 1 da matriz  $B$ .

## Exemplo

Determine a solução do sistema 
$$\begin{cases} 2x - 3y + 7z = 1 \\ x + \phantom{3y} + 3z = 5 \\ \phantom{2x} + 2y - z = 0 \end{cases}$$

**Solução:**

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -3 & 7 \\ 1 & 0 & 3 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} \text{ e } B = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\det A = \begin{vmatrix} 2 & -3 & 7 \\ 1 & 0 & 3 \\ 0 & 2 & -1 \end{vmatrix} = -1 \qquad \det A_1 = \begin{vmatrix} 1 & -3 & 7 \\ 5 & 0 & 3 \\ 0 & 2 & -1 \end{vmatrix} = 49$$

$$\det A_2 = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 7 \\ 1 & 5 & 3 \\ 0 & 0 & -1 \end{vmatrix} = -9 \quad \det A_3 = \begin{vmatrix} 2 & -3 & 1 \\ 1 & 0 & 5 \\ 0 & 2 & 0 \end{vmatrix} = -18$$

$$x = \frac{\det A_1}{\det A} = \frac{49}{-1} = -49$$

$$y = \frac{\det A_2}{\det A} = \frac{-9}{-1} = 9$$

$$z = \frac{\det A_3}{\det A} = \frac{-18}{-1} = 18.$$

## Exemplo

Considere a matriz  $A$ , onde  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 3 \\ 5 & 1 & 4 \end{pmatrix}$ .

Temos que

$$A' = \begin{matrix} L_1 \\ 2L_2 \\ L_3 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 4 & -2 & 6 \\ 5 & 1 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 3 \\ 5 & 1 & 4 \end{pmatrix}$$

$$A'' = \begin{matrix} L_1 \\ L_3 \\ L_2 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 5 & 1 & 4 \\ 2 & -1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 3 \\ 5 & 1 & 4 \end{pmatrix}$$

$$A''' = \begin{matrix} L_1 \\ L_2 \\ 2L_1 - L_3 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 3 \\ -3 & -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 3 \\ 5 & 1 & 4 \end{pmatrix}$$

## Definição

*Uma matriz elementar é uma matriz obtida a partir da identidade, através da aplicação de uma operação elementar com linhas.*

## Teorema

*Seja  $A$  uma matriz qualquer, o resultado da aplicação de uma operação elementar com as linhas de  $A$  é o mesmo que o resultado da multiplicação da matriz elementar  $E$  correspondente à operação com as linhas pela matriz  $A$ .*

## Corolário

*Uma matriz elementar  $E_1$  é inversível e sua inversa é a matriz elementar  $E_2$  que corresponde à operação com linhas inversa da operação efetuada por  $E_1$ .*

## Exemplo

Determine a matriz elementar  $E_2$ , inversa da matriz elementar

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Então,  $\det E_1 = 2 \neq 0 \Rightarrow E_1$  admite inversa (não-singular).

Assim,

$$E_1 \cdot E_2 = I_n \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} a & b & c \\ 2d & 2e & 2f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} a=1 & d=0 & g=0 \\ b=0 & e=1/2 & h=0 \\ c=0 & f=0 & i=1 \end{matrix}$$

$$\therefore E_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



## Exemplo

Determine a matriz elementar  $E_2$ , inversa da matriz elementar

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$\det E_1 = -1 \neq 0 \Rightarrow E_1$  admite inversa.

Assim,

$$E_1 \cdot E_2 = I_n \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} a & b & c \\ g & h & i \\ d & e & f \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} a = f = h = 1 \\ b = c = g = i = d = e = 0 \end{matrix}$$

$$\therefore E_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

## Exemplo

Determine a matriz elementar  $E_2$ , inversa da matriz elementar

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ x & -y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad xL_1 - yL_2$$

$\det E_1 = -y \neq 0, \Rightarrow E_1$  admite inversa.

Assim,

$$E_1 \cdot E_2 = I_n \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ x & -y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} a & b & c \\ ax - dy & bx - ey & cx - fy \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} a = 1 & \quad ax - dy = 0 \Rightarrow d = x/y & \quad g = 0 \\ \Rightarrow b = 0 & \quad bx - ey = 1 \Rightarrow e = -1/y & \quad h = 0 \\ c = 0 & \quad cx - fy = 0 \Rightarrow f = 0 & \quad i = 1 \end{aligned}$$

$$\therefore E_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ x/y & -1/y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} (xL_1 - L_2)/y$$

$$L'_i = kL_i$$

$$L'_i = kL_i \quad \begin{array}{c} \text{Inv} \\ \rightsquigarrow \end{array} \quad L_i = kL'_i \quad \Rightarrow \quad L'_i = \frac{L_i}{k}$$

$$L'_i = L_j$$

$$\begin{array}{l} L'_i = L_j \\ L'_j = L_i \end{array} \quad \begin{array}{c} \text{Inv} \\ \rightsquigarrow \end{array} \quad \begin{array}{l} L_i = L'_j \\ L_j = L'_i \end{array}$$

$$L'_i = xL_j - yL_i$$

$$L'_i = xL_j - yL_i \quad \begin{array}{c} \text{Inv} \\ \rightsquigarrow \end{array} \quad \begin{array}{l} L_i = xL_j - yL'_i \\ yL'_i = xL_j - L_i \Rightarrow L'_i = (xL_j - L_i)/y \end{array}$$

## Exemplo

Determine a inversa da matriz elementar dada

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & -4 \end{pmatrix}$$

**Solução:**

$$L'_4 = 3L_2 - 4L_4 \rightsquigarrow L_4 = 3L_2 - 4L'_4 \Rightarrow -4L'_4 = L_4 - 3L_2 \Rightarrow L'_4 = \frac{3L_2 - L_4}{4}$$

$$E_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 3/4 & 0 & -1/4 \end{pmatrix}$$

## Teorema

*Se  $A$  é uma matriz inversível, sua matriz-linha reduzida à forma escalonada, é a identidade. Além disso, é dada por um produto de matrizes elementares.*

De acordo com o teorema acima temos que

$$\begin{aligned}I_n &= A.E_1E_2 \dots E_{n-1}E_n \\ \Rightarrow E_1E_2 \dots E_n &= A^{-1} \\ \Rightarrow E_nE_{n-1} \dots E_2E_1.I &= A^{-1}\end{aligned}$$

## Teorema

*Se uma matriz  $A$  pode ser reduzida à matriz identidade, por uma seqüência de operações elementares com linhas, então  $A$  é inversível e a matriz inversa de  $A$  é obtida a partir da matriz identidade, aplicando-se a mesma seqüência de operações com linhas.*

## Exemplo

Determine, se existir, a inversa da matriz:  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$

**Solução:**

$$\begin{array}{l} L_1 \\ L_2 \\ L_3 \\ L_4 \end{array} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 3 & \vdots & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

1a Etapa (Pivô  $a_{11}$ )

$$\begin{array}{l} L_1 \\ L_1 - 2L_2 \\ L_3 \\ L_1 + 2L_4 \end{array} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -2 & \vdots & 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & \vdots & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 6 & \vdots & 1 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$



2a Etapa (Pivô  $a_{22}$ )

$$\begin{array}{l} L_2 - L_1 \\ L_2 \\ L_2 - L_3 \\ L_2 - L_4 \end{array} \left( \begin{array}{cccc|cccc} -2 & 0 & 2 & -2 & \vdots & 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -2 & \vdots & 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -3 & \vdots & 1 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -8 & \vdots & 0 & -2 & 0 & -2 \end{array} \right)$$

3a Etapa (Pivô  $a_{33}$ )

$$\begin{array}{l} 2L_3 - L_1 \\ 2L_3 - L_2 \\ L_3 \\ 2L_3 - L_4 \end{array} \left( \begin{array}{cccc|cccc} 2 & 0 & 0 & -4 & \vdots & 2 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -4 & \vdots & 1 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -3 & \vdots & 1 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & \vdots & 2 & -2 & -2 & 2 \end{array} \right)$$

4a Etapa (Pivô  $a_{44}$ )

$$\begin{array}{l} 2L_4 + L_1 \\ 2L_4 + L_2 \\ 3L_4 + 2L_3 \\ L_4 \end{array} \left( \begin{array}{cccc|cccc} 2 & 0 & 0 & 0 & \vdots & 6 & -6 & -6 & 4 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & \vdots & 5 & -6 & -6 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & \vdots & 8 & -10 & -8 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & \vdots & 2 & -2 & -2 & 2 \end{array} \right)$$

5a Etapa ( $I_n$ )

$$\begin{array}{l} L_1/2 \\ L_2/-1 \\ L_3/2 \\ L_4/2 \end{array} \left( \begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & \vdots & 3 & -3 & -3 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \vdots & -5 & 6 & 6 & -4 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \vdots & 4 & -5 & -4 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \vdots & 1 & -1 & -1 & 1 \end{array} \right)$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & -3 & 2 \\ -5 & 6 & 6 & -4 \\ 4 & -5 & -4 & 3 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

## Exercício

Determine, se existir, a inversa da matriz

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -2 & 3 & 4 \\ 2 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

**Solução:**

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1/5 & -2/15 & 4/15 \\ 2/5 & 1/15 & -2/15 \\ -1/5 & 2/15 & 7/30 \end{pmatrix}$$