

Posto de uma matriz

Posto coluna: Dimensão do espaço gerado pelas colunas de uma matriz

Posto linha: Dimensão do espaço gerado pelas linhas de uma matriz.

Teorema. Para qualquer matriz A , $m \times n$, o posto linha é igual ao posto coluna de A .

prova: Seja p o posto coluna de $A = (a_{ij})$ então existem p vetores

$$\omega_k = (b_{1k}, \dots, b_{mk}) \in \mathbb{R}^m$$

tais que cada uma das colunas $v_j = (a_{1j}, \dots, a_{mj})$, $1 \leq j \leq n$, é comb linear de $\omega_1, \dots, \omega_p$:

$$v_j = \sum_{k=1}^p c_{kj} \omega_k, \quad 1 \leq j \leq n. \quad (*)$$

Tomando a i -ésima coordenada de cada membro de $(*)$ temos:

$$\begin{aligned} a_{ij} &= \sum_{k=1}^p c_{kj} \cdot b_{ik}, \quad 1 \leq i \leq m, \quad 1 \leq j \leq n \\ &= \sum_{k=1}^p b_{ik} \cdot c_{kj} \quad (***) \end{aligned}$$

Seja $z_k := (c_{k1}, \dots, c_{kn})$ então $(***)$ implica que os vetores linha de A são

combinações lineares de z_1, z_2, \dots, z_p . Portanto posto linha $\leq p =$ posto coluna. Fazendo o mesmo argumento para A^t concluímos que posto linha = posto coluna.

Revisão : Determinantes

• Dada uma matriz 1×1 temos: $A = (a)$, $\det A := a$.

" 2×2 , $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ definimos $\det A = ad - bc$.

definição: Seja A uma matriz $n \times n$. A matriz $(n-1) \times (n-1)$ que é

obtida de A deletando a i -ésima linha e a j -ésima coluna de A é chamada de o (i, j) -menor de A .

Denotamos o (i, j) -menor de A por A_{ij} .

• Dada qualquer matriz A $n \times n$, definimos indutivamente o determinante de A como sendo:

$$\det A = \sum_{k=1}^n (-1)^{i+k} a_{ik} \cdot \det A_{ik}$$

Observe que a função determinante restrita ao espaço das matrizes $n \times n$ pode ser visto como uma função de \mathbb{R}^{n^2} em \mathbb{R} .

$$\det : \mathbb{R}^{n^2} \rightarrow \mathbb{R}.$$

Proposição. São válidas:

(1) Uma matriz A $n \times n$ é invertível $\Leftrightarrow \text{posto}(A) = n$.

(2) $\text{posto}(A) = n \Leftrightarrow \det A \neq 0$.

Proposição: São válidas:

$$(1) \det(A \cdot B) = \det A \cdot \det B, \text{ para matrizes } n \times n \text{ } A \text{ e } B.$$

$$(2) \det A^t = \det A.$$

Teorema. A função determinante $\det: M(n \times n) \rightarrow \mathbb{R}$ é linear em cada linha.

prova. Considere $A = (a_{ij})$. Chame u_1, u_2, \dots, u_n as linhas de A .

Tomar um vetor v_i qualquer. Então observe que as (i, k) -menores da matriz A são as mesmas que os (i, k) -menores da matriz B obtida somando v_i na i -ésima linha de A .

Então:

$$\begin{aligned} \det B &= \sum (-1)^{i+k} (a_{ik} + v_{ik}) \cdot \det A_{ik} \\ &= \sum (-1)^{i+k} a_{ik} \det A_{ik} + \sum (-1)^{i+k} v_{ik} \cdot \det A_{ik} \end{aligned}$$

$$= \det(u_1, \dots, u_n) + \det(u_1, \dots, v_i, \dots, u_n).$$

Além disso, dado $\alpha \in \mathbb{R}$:

$$\det(u_1, \dots, \alpha u_i, \dots, u_n) = \sum (-1)^{i+k} \alpha \cdot a_{ik} \cdot \det A_{ik} = \alpha \cdot \det(u_1, \dots, u_n). \quad \blacksquare$$

definição: sejam V_1, V_2, \dots, V_n e W espaços vetoriais. Uma aplicação

$$f: V_1 \times V_2 \times \dots \times V_n \rightarrow W$$

é dita linear em cada coordenada (ou n -linear) se:

(1) Para cada $1 \leq i \leq n$, dados quaisquer $u, v \in V_i$ temos:

$$f(x_1, x_2, \dots, x_{i-1}, u+v, x_{i+1}, \dots, x_n) = f(x_1, \dots, u, \dots, x_n) + f(x_1, \dots, v, \dots, x_n)$$

(2) Para cada $1 \leq i \leq n$, dado qualquer $\alpha \in \mathbb{R}$ temos

$$f(x_1, \dots, \alpha x_i, \dots, x_n) = \alpha \cdot f(x_1, \dots, x_i, \dots, x_n).$$

Uma aplicação \downarrow -linear é o mesmo que uma aplicação linear. Uma transformação 2-linear é geralmente chamada de transformação bilinear.

Exemplos:

(1) O produto interno $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ é bilinear

(2) O determinante: $\det : \underbrace{\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \dots \times \mathbb{R}^n}_{\mathbb{R}^{n^2}} \rightarrow \mathbb{R}$ é n -linear.

Topologia do espaço \mathbb{R}^n

definição (métrica) Dado um conjunto X , uma métrica é uma função $d: X \times X \rightarrow \mathbb{R}$ tal que as seguintes propriedades ocorrem para todos $x, y, z \in X$

(1) $d(x, y) = d(y, x)$

(2) $d(x, y) \geq 0$ e $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$.

(3) $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$.

Dizemos que um espaço X é um espaço métrico se ele está munido de alguma métrica.

Observação: Se X é um espaço métrico com métrica d e $Y \subset X$ é um subconjunto, então a restrição de d a $Y \times Y$ é uma métrica em Y .

$$d: Y \times Y \rightarrow \mathbb{R}$$

Logo Y é tb espaço métrico.

Proposição. Seja V um espaço vetorial munido de uma norma $\|\cdot\|$. Então V é um espaço métrico munido da métrica d definida por:

$$d(x, y) := \|x - y\|.$$

prova:

$$(1) \quad d(y, x) = \|y - x\| = \|(-1) \cdot (x - y)\| = |-1| \cdot \|x - y\| = d(x, y).$$

$$(2) \quad d(x, y) \geq 0 \quad \forall x, y.$$

$$d(x, x) = 0$$

$$\text{Se } d(x, y) = 0 \text{ então } \|x - y\| = 0 \therefore x - y = 0 \Rightarrow x = y.$$

$$(3) \quad d(x, z) = \|x - z\| = \|x - y + y - z\| \leq \|x - y\| + \|y - z\| = d(x, y) + d(y, z).$$

• Como consequência imediata da proposição anterior, podemos definir duas métricas distintas em \mathbb{R}^n de forma imediata.

$$d_1(x, y) := \|x - y\| \quad , \quad d_2(x, y) = \|x - y\|_{\text{sup}}.$$

Elas são chamadas respectivamente de métrica euclidiana e métrica de sup.

No que segue sempre trabalharemos com métricas em \mathbb{R}^n que são induzidas por uma norma $\|\cdot\|$ em \mathbb{R}^n , ou seja, d será da forma:

$$d(x, y) = \|x - y\|.$$

Bolas e conjuntos limitados.

definição: Seja $\|\cdot\|$ uma norma em \mathbb{R}^n . Dado um ponto $a \in \mathbb{R}^n$ e um real $r > 0$, uma bola aberta de centro em a e raio $r > 0$ é o conjunto dos pontos $x \in \mathbb{R}^n$ cuja distância ao ponto a é menor do que r :

$$B(a, r) := \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - a\| < r\}$$

A bola fechada é definida por:

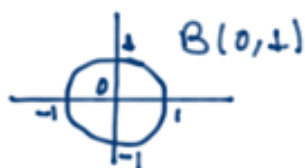
$$B[a, r] = \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - a\| \leq r\},$$

e a esfera $S[a, r]$ é definida por:

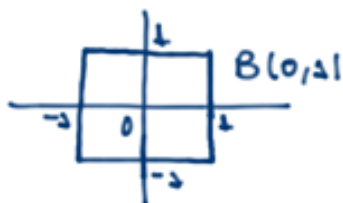
$$S[a, r] = \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - a\| = r\}.$$

Exemplo.

1) Considere \mathbb{R}^2 com a norma euclidiana. Então:



2) Considere \mathbb{R}^2 com a norma do sup. Então:



Definição: Um subconjunto $X \subset \mathbb{R}^n$ diz-se limitado quando existe um número real $c > 0$ tal que

$$X \subset B[0, c].$$

Lembremos que a norma euclidiana e a norma do sup tinham uma relação:

$$\|x\|_{\text{sup}} \leq \|x\| \leq \sqrt{n} \cdot \|x\|_{\text{sup}}.$$

Então se X é um conjunto limitado na norma euclidiana X também é limitado na norma do sup e vice-versa.

Teorema. Um conjunto $X \subset \mathbb{R}^n$ é limitado na norma euclidiana ou na norma do sup, se e somente se suas projeções

$$X_1 = \pi_1(X), \dots, X_n = \pi_n(X)$$

são conjuntos limitados em \mathbb{R} .

As projeções π_1, \dots, π_n são definidas por:

$$\pi_i: \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$x \longmapsto x_i$$

$$\text{onde } x = (x_1, x_2, \dots, x_n).$$

prova:

Em primeiro lugar observe que dados conjuntos $C_1, \dots, C_n \subset \mathbb{R}$ e $X \subset \mathbb{R}^n$ então:

$$X \subset C_1 \times C_2 \times \dots \times C_n \iff \pi_i(X) \subset C_i, \forall i.$$

Tomamos a norma do sup. Então, X é limitado \iff para algum $c > 0$ tem-se

$$X \subset B[0, c] = [-c, c] \times [-c, c] \times \dots \times [-c, c] \iff$$

$$\iff \pi_1(X) \subset [-c, c], \dots, \pi_n(X) \subset [-c, c] \quad \blacksquare$$

Sequências no espaço euclidiano.

Uma seq. em \mathbb{R}^n é uma aplicação $x: \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^n$. Geralmente indicamos

$$x_k := x(k)$$

e chamamos x_k de o k -ésimo elemento da sequência.

Usamos as notações $(x_k)_{k \in \mathbb{N}}$, (x_1, x_2, x_3, \dots) para indicar a seq.

def. Dizemos que uma seq. $(x_k)_{k \in \mathbb{N}}$ é limitada se o conjunto dos seus termos é limitado em \mathbb{R}^n , ou seja, existe um número real $c > 0$ tal que

$$x_k \in B[0, c], \forall k \in \mathbb{N}. \quad (\text{equivalentemente: } \|x_k\| \leq c).$$

- Uma seq. (x_k) em \mathbb{R}^n equivale a n seqüências de números reais.

Para cada k temos $x_k = (x_{k1}, x_{k2}, \dots, x_{kn})$

As seqüências $(x_{ki})_{k \in \mathbb{N}}$, $1 \leq i \leq n$, são chamadas seqüências das coordenadas.

def. (limite) Dizemos que $\lim_{k \rightarrow \infty} x_k = a \in \mathbb{R}^n$ quando, para todo

$\varepsilon > 0$, $\exists k_0 \in \mathbb{N}$ tal que:

$$x_k \in B(a, \varepsilon) \quad \forall k > k_0.$$

As vezes denotamos por $x_k \rightarrow a$.

- Quando existir o limite $a = \lim x_k$ diremos que a seqüência (x_k) é convergente. Caso contrário ela é chamada divergente.

Observe que da definição de convergência segue que toda seqüência convergente é limitada.

Exercício.

1. Mostre que se $x_k \rightarrow a$ então qualquer subsequência x_{k_i} de x_k tb converge para a .
2. Mostre que o limite de uma seq. convergente é único. Ou seja, se $\lim x_k = a$ e $\lim x_k = b$ então $a = b$.