

Dependência e independência linear

Álgebra Linear – Videoaula 5

Luiz Gustavo Cordeiro



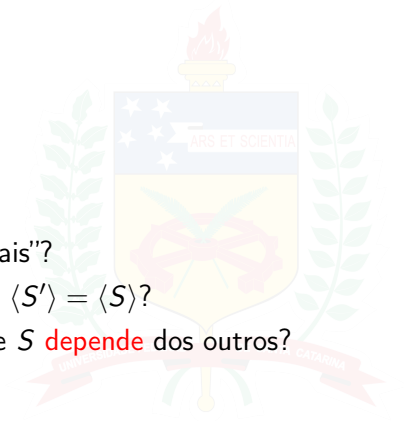
Universidade Federal de Santa Catarina
Centro de Ciências Físicas e Matemáticas
Departamento de Matemática

Dependência e independência linear

Motivação

Seja $S = \{v_1, \dots, v_n\} \subseteq V$.

- Será que S tem “gente demais”?
- Será que existe $S' \subsetneq S$ com $\langle S' \rangle = \langle S \rangle$?
- Será que algum elemento de S **depende** dos outros?



UNIVERSIDADE FEDERAL
DE SANTA CATARINA

Dependência linear

A definição

Definição

Uma coleção de vetores v_1, \dots, v_n é **linearmente dependente (LD)** se existem escalares $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ **não todos simultaneamente nulos** tais que

$$\sum_{i=1}^n \alpha_i v_i = 0_V,$$

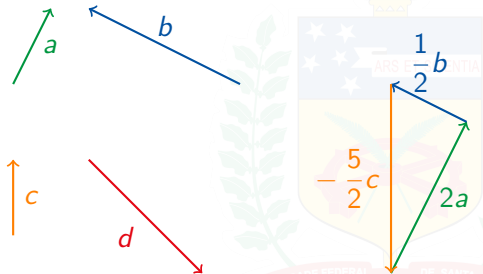
ou seja,

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n = 0_V.$$

Dependência linear

O que significa?

Será que os vetores abaixo são linearmente dependentes?



$$2a + \frac{1}{2}b - \frac{5}{2}c + 0d = 0_V$$

Os coeficientes não são todos nulos simultaneamente, logo a coleção é LD.

Dependência linear

Um exemplo

Considere os vetores de \mathbb{R}^3

$$x_1 = (1, -1, 2)$$

$$x_2 = (-3, 2, 1)$$

$$x_3 = (1, 2, -3)$$

$$x_4 = (2, 3, 1).$$

Esta família é LD. Para provar isso, precisamos encontrar $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4$ tais que

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \alpha_3 x_3 + \alpha_4 x_4 = 0_3$$

ou seja,

$$\alpha_1(1, -1, 2) + \alpha_2(-3, 2, 1) + \alpha_3(1, 2, -3) + \alpha_4(2, 3, 1) = (0, 0, 0)$$

Dependência linear

Um exemplo

$$(\alpha_1, -\alpha_1, 2\alpha_1) + (-3\alpha_2, 2\alpha_2, \alpha_2) + (\alpha_3, 2\alpha_3, -3\alpha_3) + (2\alpha_4, 3\alpha_4, \alpha_4) = (0, 0, 0)$$

$$(\alpha_1 - 3\alpha_2 + \alpha_3 + 2\alpha_4, -\alpha_1 + 2\alpha_2 + 2\alpha_3 + 3\alpha_4, 2\alpha_1 + \alpha_2 - 3\alpha_3 + \alpha_4) = (0, 0, 0)$$

$$\begin{cases} \alpha_1 - 3\alpha_2 + \alpha_3 + 2\alpha_4 = 0 \\ -\alpha_1 + 2\alpha_2 + 2\alpha_3 + 3\alpha_4 = 0 \\ 2\alpha_1 + \alpha_2 - 3\alpha_3 + \alpha_4 = 0 \end{cases}$$

Temos de escalonar completamente a matriz de coeficientes

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

Dependência linear

Um exemplo

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ -1 & 2 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & -3 & 1 \end{bmatrix} &\xrightarrow{L_2+L_1 \rightarrow L_2} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 3 & 5 \\ 2 & 1 & -3 & 1 \end{bmatrix} \\ &\xrightarrow{L_3-2L_1 \rightarrow L_3} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 3 & 5 \\ 0 & 7 & -5 & -3 \end{bmatrix} \\ &\xrightarrow{L_3+7L_2 \rightarrow L_3} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 16 & 32 \end{bmatrix} \\ &\xrightarrow{\frac{1}{16}L_3 \rightarrow L_3} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Dependência linear

Um exemplo

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ -1 & 2 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & -3 & 1 \end{bmatrix} &\xrightarrow{\dots} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \\ \xrightarrow{-L_2 \rightarrow L_2} &\begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \\ \xrightarrow{L_2 + 3L_3 \rightarrow L_2} &\begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \\ \xrightarrow{L_1 - L_3 \rightarrow L_1} &\begin{bmatrix} 1 & -3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Dependência linear

Um exemplo

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 2 \\ -1 & 2 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & -3 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\dots} \begin{bmatrix} 1 & -3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$
$$\xrightarrow{L_1+3L_2 \rightarrow L_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

que nos dá o sistema equivalente

$$\begin{cases} \alpha_1 + 3\alpha_4 = 0 \\ \alpha_2 + \alpha_4 = 0 \\ \alpha_3 + 2\alpha_4 = 0 \end{cases}$$

Dependência linear

Um exemplo

A solução geral é

$$\begin{cases} \alpha_1 = -3\alpha_4 \\ \alpha_2 = -\alpha_4 \\ \alpha_3 = -2\alpha_4 \end{cases}$$

com variável livre α_4 .

O problema era “**encontrar** $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4$ não simultaneamente nulos [...]”.

Para achar uma solução específica, escolha um valor (não-trivial) para a variável livre, e.g. $\alpha_4 = -1$:

$$\alpha_1 = 3, \quad \alpha_2 = 1, \quad \alpha_3 = 2, \quad \alpha_4 = -1.$$

Dependência linear

Um exemplo

O problema era “encontrar $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4$ tais que

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \alpha_3 x_3 + \alpha_4 x_4 = 0_3''$$

Será que achamos?! Para

$$\alpha_1 = 3, \quad \alpha_2 = 1, \quad \alpha_3 = 2, \quad \alpha_4 = -1$$

temos que

$$\begin{aligned} 3x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 &= 3(1, -1, 2) + (-3, 2, 1) \\ &\quad + 2(1, 2, -3) - (2, 3, 1) \\ &= (3 - 3 + 2 - 2, -3 + 2 + 4 - 3, 6 + 1 - 6 - 1) \\ &= (0, 0, 0) = 0_3 \end{aligned}$$

Dependência linear

Outro exemplo

As funções $f(x) = 2 \sin^2(x)$, $g(x) = 3 \cos^2(x)$ e $h(x) = \cos(2x)$ são linearmente dependentes? Da trigonometria sabemos que

$$\begin{aligned}h(x) &= \cos(2x) \\ &= \cos^2(x) - \sin^2(x) \\ &= \frac{1}{3}g(x) - \frac{1}{2}f(x),\end{aligned}$$

ou seja,

$$\frac{1}{3}g - \frac{1}{2}f - h = 0.$$

Portanto, as funções f, g, h são LD.

Definição

Uma coleção v_1, \dots, v_n de vetores é **linearmente independente (LI)** se a única solução da equação

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n = 0_V$$

é $\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0$.

UNIVERSIDADE FEDERAL
DE SANTA CATARINA

Independência linear

Um exemplo

Considere os vetores de \mathbb{R}^3

$$x_1 = (1, -1, 2)$$

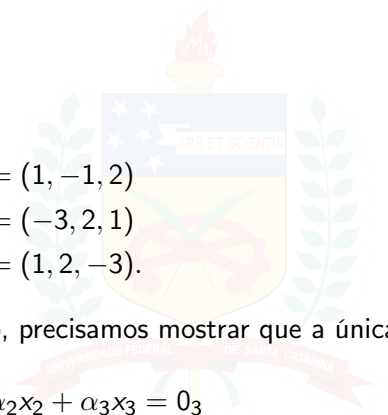
$$x_2 = (-3, 2, 1)$$

$$x_3 = (1, 2, -3).$$

Esta família é LI. Para provar isso, precisamos mostrar que a única solução de

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \alpha_3 x_3 = 0_3$$

é $\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = 0$.



UNIVERSIDADE FEDERAL
DE SANTA CATARINA

Independência linear

Um exemplo

A equação

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \alpha_3 x_3 = 0_3$$

é equivalente ao sistema

$$\begin{cases} \alpha_1 - 3\alpha_2 + \alpha_3 = 0 \\ -\alpha_1 + 2\alpha_2 + 2\alpha_3 = 0 \\ 2\alpha_1 + \alpha_2 - 3\alpha_3 = 0 \end{cases}$$

A única solução deste sistema é $\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = 0$, como queríamos demonstrar.

UNIVERSIDADE FEDERAL
DE SANTA CATARINA

Independência linear

Outro exemplo

As funções

$$k(x) = 2^x, \quad p(x) = x^2 \quad \text{e} \quad c(x) = \cos(\pi x)$$

são linearmente independentes (em $\mathbb{R}^{\mathbb{R}}$).

Suponha α, β, γ são tais que

$$\alpha k + \beta p + \gamma c = 0$$

ou seja,

$$\alpha k(x) + \beta p(x) + \gamma c(x) = 0$$

$$\alpha 2^x + \beta x^2 + \gamma \cos(\pi x) = 0$$

para todo $x \in \mathbb{R}$.

Independência linear

Outro exemplo; solução abstrata

$$\alpha 2^x + \beta x^2 + \gamma \cos(\pi x) = 0$$

Sabemos que **exponenciais crescem mais rápido do que polinomiais**, e que $\cos(\pi x)$ é limitada.

Caso α fosse $\neq 0$, teríamos

$$2^x + \frac{\beta}{\alpha} x^2 + \frac{\gamma}{\alpha} \cos(\pi x) = 0 \quad (*)$$

Para x muito grande, o fato acima diz que

$$2^x \gg -\frac{\beta}{\alpha} x^2 + \left| \frac{\gamma}{\alpha} \right| > -\frac{\beta}{\alpha} x^2 - \frac{\gamma}{\alpha} \cos(\pi x)$$

logo

$$2^x + \frac{\beta}{\alpha} x^2 + \frac{\gamma}{\alpha} \cos(\pi x) \gg 0,$$

contradizendo (*).

Independência linear

Outro exemplo; solução abstrata

Portanto $\alpha = 0$, e

$$\beta x^2 + \gamma \cos(\pi x) = 0$$

Sabemos que polinomiais não constantes crescem “para infinito”.

Caso β fosse $\neq 0$, teríamos

$$x^2 + \frac{\gamma}{\beta} \cos(\pi x) = 0 \quad (\Delta)$$

Para x muito grande, o fato acima diz que

$$x^2 \gg \left| \frac{\gamma}{\beta} \right| > -\frac{\gamma}{\beta} \cos(\pi x)$$

logo

$$x^2 + \frac{\gamma}{\beta} \cos(\pi x) \gg 0,$$

contradizendo (Δ) .

Independência linear

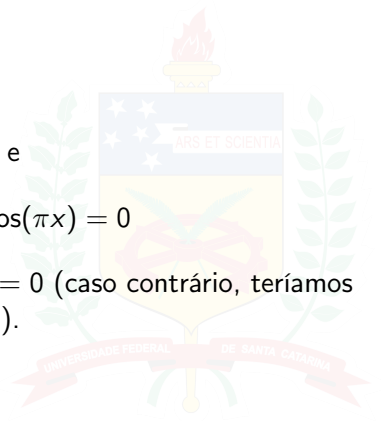
Outro exemplo; solução abstrata

Portanto $\alpha = 0$ e também $\beta = 0$, e

$$\gamma \cos(\pi x) = 0$$

para todo x , o que implica que $\gamma = 0$ (caso contrário, teríamos $\cos(\pi x) = 0$, o que não é verdade).

Concluimos que $\alpha = \beta = \gamma = 0$.



UNIVERSIDADE FEDERAL
DE SANTA CATARINA

Independência linear

Outro exemplo; solução mais concreta

$$\alpha 2^x + \beta x^2 + \gamma \cos(\pi x) = 0.$$

(♡)

Use a equação acima com distintos valores de x :

$$x = 0 \quad \longrightarrow \quad \alpha \cdot 2^0 + \beta \cdot 0^2 + \gamma \cos(\pi \cdot 0) = 0$$

$$\alpha + \gamma = 0$$

$$x = 1 \quad \longrightarrow \quad \alpha \cdot 2^1 + \beta \cdot 1^2 + \gamma \cos(\pi \cdot 1) = 0$$

$$2\alpha + \beta - \gamma = 0$$

$$x = 2 \quad \longrightarrow \quad \alpha \cdot 2^2 + \beta \cdot 2^2 + \gamma \cos(\pi \cdot 2) = 0$$

$$4\alpha + 4\beta + \gamma = 0$$

Independência linear

Outro exemplo; solução mais concreta

$$\alpha 2^x + \beta x^2 + \gamma \cos(\pi x) = 0.. \quad (\heartsuit)$$

Com $x = 0, 1, 2$, obtemos o sistema

$$\begin{cases} \alpha & + & \gamma & = & 0 \\ 2\alpha & + & \beta & - & \gamma & = & 0 \\ 4\alpha & + & 4\beta & + & \gamma & = & 0, \end{cases}$$

cuja única solução é $\alpha = \beta = \gamma = 0$.

Teorema

Sejam v_1, \dots, v_n vetores de \mathbb{R}^m , onde $n \leq m$
Considere a matriz $m \times n$

$$C = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ v_1 & v_2 & \cdots & v_n \\ | & | & & | \end{bmatrix}$$

cujas colunas são os vetores v_1, \dots, v_n . São equivalentes:

- 1 v_1, \dots, v_n são linearmente independentes;
- 2 A forma escalonada reduzida de C tem n pivôs;
- 3 A forma escalonada reduzida de C tem n linhas não-nulas.

- 3 A forma escalonada reduzida de C tem n linhas não-nulas.

$$\text{FormaEscalonadaReduzida}(C) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_n \\ 0_{* \times n} \end{bmatrix}$$

UNIVERSIDADE FEDERAL
DE SANTA CATARINA

Independência linear em \mathbb{R}^m

Vamos escrever

$$v_1 = (v_{11}, v_{21}, \dots, v_{m1})$$

$$v_2 = (v_{12}, v_{22}, \dots, v_{m2})$$

\vdots

$$v_n = (v_{1n}, v_{2n}, \dots, v_{mn}).$$

(v_{ij} = i -ésima coordenada do j -ésimo vetor). A equação

$$x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_n v_n = 0_n$$

é equivalente ao sistema

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 v_{11} + x_2 v_{12} + \dots + x_n v_{1n} = 0 \\ x_1 v_{21} + x_2 v_{22} + \dots + x_n v_{2n} = 0 \\ \vdots \\ x_1 v_{m1} + x_2 v_{m2} + \dots + x_n v_{mn} = 0, \end{array} \right.$$

Independência linear em \mathbb{R}^m

$$\begin{cases} x_1 v_{11} + x_2 v_{12} + \cdots + x_n v_{1n} = 0 \\ x_1 v_{21} + x_2 v_{22} + \cdots + x_n v_{2n} = 0 \\ \vdots \\ x_1 v_{m1} + x_2 v_{m2} + \cdots + x_n v_{mn} = 0. \end{cases}$$

A matriz associada é

$$\begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} & \cdots & v_{1n} \\ v_{21} & v_{22} & \cdots & v_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v_{n1} & v_{n2} & \cdots & v_{nn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ v_1 & v_2 & \cdots & v_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix} = C.$$

Independência linear em \mathbb{R}^m

$$\sum_{i=1}^n x_i v_i = 0_V \iff \begin{cases} x_1 v_{11} + \cdots + x_n v_{1n} = 0 \\ \vdots \\ x_1 v_{n1} + \cdots + x_n v_{nn} = 0. \end{cases} \quad (*)$$

Da Geometria Analítica, sabemos que

v_1, \dots, v_n são LI \iff a única solução de (*) é $x_1 = \cdots = x_n = 0$
 \iff a forma escalonada (reduzida) da matriz de coeficientes C tem n pivôs.

UNIVERSIDADE FEDERAL
DE SANTA CATARINA

Teorema

Sejam v_1, \dots, v_n vetores de \mathbb{R}^n (o mesmo tanto de vetores do que a dimensão do espaço!).

Considere a matriz

$$C = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ v_1 & v_2 & \cdots & v_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix}$$

cujas colunas são os vetores v_1, \dots, v_n . São equivalentes:

- 1 v_1, \dots, v_n são linearmente independentes;
- 2 A forma escalonada reduzida de C é a matriz identidade $n \times n$;
- 3 C é inversível;
- 4 $\det(C) \neq 0$.

Teorema

Sejam v_1, \dots, v_n vetores de \mathbb{R}^n . Considere:

- C : A matriz cujas colunas são v_1, \dots, v_n .
- L : A matriz cujas linhas são v_1, \dots, v_n .

Note que $L = C^T$. São equivalentes:

- 1 v_1, \dots, v_n são linearmente independentes;
- 2 C é inversível;
- 3 A forma escalonada reduzida de C é a matriz identidade;
- 4 $\det(C) \neq 0$.
- 5 L é inversível;
- 6 A forma escalonada reduzida de L é a matriz identidade;
- 7 $\det(L) \neq 0$

Independência linear em \mathbb{R}^m

“É só botar os vetores nas linhas e escalonar?!”

NÃO (do jeito que está). Os vetores $(1, 0)$, $(0, 1)$, $(1, 1)$ são LD, mas a forma escalonada da matriz

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

é

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix},$$

que tem dois pivôs.

Fato (sem prova por enquanto)

As linhas de uma matriz são LI se, e somente se, a forma escalonada reduzida não tem linhas nulas.

Independência linear em \mathbb{R}^m

Os vetores

$$(1, 2, -1), \quad (4, 1, 0), \quad \text{e} \quad (2, -3, 2)$$

são LD, pois

$$\det \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 2 & 1 & -3 \\ -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} = (2 + 12 + 0) - (-2 + 16 + 0) = 0.$$

Mas os vetores

$$(1, 2, -1), \quad (4, 1, 0), \quad \text{e} \quad (2, -3, 3)$$

são LI, pois

$$\det \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 2 & 1 & -3 \\ -1 & 0 & 3 \end{bmatrix} = (3 + 12 + 0) - (-3 + 16 + 0) = 2.$$

Dependência e combinação linear

Teorema

Vetores $v_1, \dots, v_n \in V$ vetores de um espaço vetorial de um espaço vetorial V são linearmente dependentes **se, e somente se**, um dos v_i é combinação linear dos outros.

(SE)

SE um vetor v_i é combinação linear dos outros, então

$$v_i = \sum_{j \neq i} \lambda_j v_j,$$

logo

$$v_i + \sum_{j \neq i} (-\lambda_j) v_j = 0_V$$

é uma combinação linear nula dos vetores com coeficientes não todos nulos. Portanto v_1, \dots, v_n é LD.

Dependência e combinação linear

Teorema

Vetores $v_1, \dots, v_n \in V$ vetores de um espaço vetorial de um espaço vetorial V são linearmente dependentes se e **somente se**, um dos v_i é combinação linear dos outros.

(SOMENTE SE)

Por outro lado, se v_i, \dots, v_n são LD, então pode-se encontrar uma combinação linear da forma

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i v_i = 0_V,$$

onde os λ_i não são todos nulos ao mesmo tempo. Escolha J tal que $\lambda_J \neq 0$. Então

$$v_J = \sum_{i \neq J} -\frac{\lambda_i}{\lambda_J} v_i,$$

portanto v_J é combinação linear dos outros v_i .

E famílias infinitas?

Definição

$S \subseteq V$ é:

- **linearmente dependente (LD)**, se **algum** subconjunto finito de S é LD, ou se pudermos escrever

$$0_V = \sum_{s \in S} \lambda_s \cdot s$$

com λ_s não todos nulos.

- **linearmente independente (LI)**, se **todo** subconjunto finito de S é LI, ou se a equação

$$0_V = \sum_{s \in S} \lambda_s \cdot s$$

só tem solução $\lambda_s = 0$ para todo $s \in S$.