

Lineární modely - 5. přednáška

Systémy lineárních rovnic a determinanty matic

Ondřej Klíma

21. 3. 2013

- Soustavy lineárních rovnic
- Gausova eliminace
- Inverzní matice
- Determinanty matic
- Parita permutace (možná, není nezbytné)

Příklad

Vyřešte soustavu lineárních rovnic (v oboru $\mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}$).

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

- Řešení $[x, y, z] = [1, 1, -1]$.
- Maticový zápis soustavy

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 3 & 5 & 0 \\ 1 & 2 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array} \right)$$

V následujícím se omezíme na pole skalárů (např. $\mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}$).
I když některé idee lze bez potíží aplikovat v oborech integrity.

Maticový zápis systémů lineárních rovnic

- Soustava

$$\begin{aligned}a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 &= b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 &= b_3\end{aligned}$$

- Zápis pomocí násobení matic:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$$

- Stručně píšeme $A \cdot x = b$, kde $x \in \mathbb{K}^3$, $b \in \mathbb{K}^3$ (sloupce).
- Obecně $x \in \mathbb{K}^n$, $b \in \mathbb{K}^m$ a tedy $A \in \text{Mat}_{m,n}(\mathbb{K})$.
Přesněji $x \in \text{Mat}_{n,1}(\mathbb{K})$ a $b \in \text{Mat}_{m,1}(\mathbb{K})$.
- A matice soustavy, $(A \mid b)$ rozšířená matice soustavy.

- Dvě soustavy (rozšířené matice) jsou ekvivalentní, pokud mají stejná řešení.
- Postup – převod soustavy na ekvivalentní jednodušší soustavu.
- Realizace – pomocí elementárních řádkových úprav.

Elementární řádkové transformace:

- záměna dvou řádků;
- vynásobení vybraného řádku nenulovým skalárem (**POLE**);
- přičtení řádku k jinému řádku.

Systematicky můžeme použít elementární řádkové úpravy k postupné eliminaci proměnných. Postup je algoritmický a většinou se mu říká **Gausova eliminace** proměnných.

Schodovitý tvar matice

Věta

Nenulovou matici nad libovolným polem skalárů \mathbb{K} lze konečně mnoha elementárními řádkovými transformacemi převést na tzv. (řádkově) **schodovitý tvar**:

- Je-li $a_{i1} = \dots = a_{ij} = 0$, potom $a_{kj} = 0$ pro všechna $k \geq i$.
- Je-li $a_{i-1,j}$ první nenulový prvek na $(i-1)$ -tém řádku, tzv. **pivot**, pak $a_{ij} = 0$.

Matice v řádkově schodovitém tvaru vypadá takto

$$\begin{pmatrix} 0 \dots 0 & a_{1,j} & a_{1,j+1} & \dots & a_{1,k-1} & a_{1,k} & \dots & \dots & \dots & a_{1,m} \\ 0 \dots 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & a_{2,k} & \dots & \dots & \dots & a_{2,m} \\ 0 \dots 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & a_{l,p} & \dots & a_{3,m} \\ \vdots & & & & \vdots & & & & & \vdots \end{pmatrix}$$

a matice může, ale nemusí, končit několika nulovými řádky.

Příklad

Vyřešte soustavu lineárních rovnic.

$$\left(\begin{array}{ccccc|c} 2 & 4 & 1 & 5 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 3 & 1 & 2 \\ 2 & 4 & 2 & 5 & -3 & 0 \end{array} \right)$$

Řešení $[-4, 0, -1, 2, 0] + t(-2, 1, 0, 0, 0) + s(2, 0, 2, -1, 1)$.

Množina řešení soustavy (nad nekonečným polem \mathbb{K}) je: jednoprvková, prázdná nebo nekonečná.

Pro **homogenní** soustavy (pravé strany nulové) je množina řešení jednoprvková nebo nekonečná.

Algoritmus pro řešení systémů lineárních rovnic:

- 1 Záměnou řádků docílíme, že v prvním řádku bude v prvním nenulovém sloupci nenulový prvek, necht' je to j -tý sloupec.
- 2 Pro $i = 2, \dots$, vynásobením prvního řádku prvkem a_{ij} , i -tého řádku prvkem a_{1j} a odečtením vynulujeme prvek a_{ij} na i -tém řádku.
- 3 Opakovanou aplikací bodů (1) a (2), vždy pro zbytek řádků a sloupců v získané matici dospějeme po konečném počtu kroků k požadovanému tvaru.

Algoritmus lze dále dokončit i tak, že matici vyeliminujeme do tzv. **redukovaného schodovitého tvaru**, kde pivot je jediný nenulový prvek v příslušném sloupci.
(Mluvíme o zpětné eliminaci.)

Definice

Říkáme, že B je **matice inverzní** k čtvercové matici A , když $A \cdot B = B \cdot A = E$. Píšeme pak $B = A^{-1}$, přičemž matice B je čtvercová stejného rozměru n . Matici, k níž existuje matice inverzní, říkáme **invertibilní matice**.

Pokud řešíme soustavu $A \cdot x = b$ s invertibilní maticí A , pak $x = A^{-1} \cdot b$.

Postup výpočtu: snažme se určit matici X splňující $A \cdot X = E$ postupně po sloupcích.

První sloupec je řešením následujícího systému:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 3 & 5 & 1 \\ 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \sim \dots \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \end{array} \right)$$

Algoritmus pro nalezení inverzní matice

- 1 Vedle sebe napíšeme původní matici A a jednotkovou matici E .
- 2 Matici A upravujeme řádkovými elementárními úpravami nejprve na schodovitý tvar.
- 3 Následně zpětnou eliminací na diagonální matici.
- 4 V té násobíme řádky inverzními prvky z \mathbb{K} , abychom dostali jednotkovou matici E .
- 5 Tytéž úpravy souběžně prováděné s vedle napsanou maticí E vedou k hledané inverzi A^{-1} .
- 6 Pokud tento algoritmus narazí na vynulování celého řádku v původní matici, znamená to, že matice inverzní neexistuje.

- Motivace – objem.
- Obecná (korektní) definice $|A|$ (pro čtvercovou matici A).
- Determinant a elementární řádkové úpravy.
- A^{-1} existuje právě tehdy, když $|A| \neq 0$.
- Použití pro přímý výpočet řešení soustavy.
- Výpočet determinantu.
- Determinant a součin matic – $|A \cdot B| = |A| \cdot |B|$.

Determinant – matice typu 2×2 , 3×3

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

$$|A| = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

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

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

Pozor, pro větší rozměr nelze počítat takto „úhlopříčně“.

Definice

Bud' $A = (a_{ij})$ čtvercová matice řádu n nad polem \mathbb{K} .

Determinant matice $|A|$ je prvek z \mathbb{K} definovaný předpisem:

$$|A| = \sum_{\sigma \in S_n} \operatorname{sgn}(\sigma) \cdot a_{1\sigma(1)} \cdot a_{2\sigma(2)} \cdot \cdots \cdot a_{n\sigma(n)}.$$

Zde S_n je množina všech permutací množiny $\{1, 2, \dots, n\}$.

A $\operatorname{sgn}(\sigma)$ je parita permutace σ (přičemž $\operatorname{sgn}(\sigma) = \pm 1$).

Pozn.: Formální definice parity – viz dodatek na konci slajdů.

Výpočet $|A|$ z definice není efektivní. Naučíme se jinak.

Determinant – základní poznatky

- Pro jednotkovou matici máme $|E| = 1$.
- Speciální vzorce $n = 2$, $n = 3$.
- Pokud A obsahuje nulový řádek, pak $|A| = 0$.
- Horní trojúhelníková matice – součin prvků na diagonále.
- Pro transponovanou matici A^T platí $|A| = |A^T|$.

Definice

Pro každou matici $A = (a_{ij})$ typu m/n definujeme $A^T = (a'_{ij})$ s prvky $a'_{ij} = a_{ji}$ typu n/m .

Čtvercová matice A s vlastností $A = A^T$ se nazývá **symetrická**.
Jestliže platí $A = -A^T$, pak se A nazývá **antisymetrická**.

Determinant a elementární řádkové úpravy

- Vznikne-li matice B přehozením dvou řádků čtvercové matice A , pak $|B| = -|A|$.
- Jsou-li dva řádky čtvercové matice A stejné, pak $|A| = 0$.
- Vznikne-li matice B vynásobením některého řádku čtvercové matice A konstantou c , pak $|B| = c \cdot |A|$.
- Necht' matice $A = (a_{ij})$, $B = (b_{ij})$ a $C = (c_{ij})$ jsou tři čtvercové matice řádu n , které se od sebe liší pouze prvky k -tého řádku, přičemž k -tý řádek matice A je součtem k -tý řádků matic B a C , tj. $a_{kj} = b_{kj} + c_{kj}$ pro $j \in \{1, 2, \dots, n\}$. Potom $|A| = |B| + |C|$.
- Vznikne-li matice B z čtvercové matice A přičtením násobku některého řádku k jinému řádku, pak $|B| = |A|$.

Metoda výpočtu determinantu pomocí Gaussovy eliminace.

Pozor: obecně neplatí $|B + C| = |B| + |C|$.

Příklad

Určete determinant matice

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

Eliminace: $|A| = 9$. Nebo z definice: $|A| = 8 + 5 - (-2) - 6 = 9$.

Příklad

Určete determinant matice

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & 5 & 6 & 0 \\ 7 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$

Výsledek $|B| = 12$.

Výpočet determinantu – Laplaceův rozvoj

Bud' $A = (a_{ij})$ čtvercová matice řádu $n > 1$. Pro zvolené indexy i, j označme A_{ij} čtvercovou matici řádu $n - 1$, která vznikne z A vynecháním i -tého řádku a j -tého sloupce. Pak prvek

$$\widehat{A}_{ij} = (-1)^{i+j} \cdot |A_{ij}|$$

nazýváme **algebraický doplněk** prvku a_{ij} v matici A .

Věta (Laplaceův rozvoj)

Bud' $A = (a_{ij})$ čtvercová matice řádu $n > 1$. Pak pro libovolný index i platí

$$|A| = a_{i1}\widehat{A}_{i1} + a_{i2}\widehat{A}_{i2} + \cdots + a_{in}\widehat{A}_{in} = \sum_{j=1}^n a_{ij}\widehat{A}_{ij}.$$

Hovoříme o rozvoji podle i -tého řádku.

Příklad

Určete determinant matice

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & 5 & 6 & 0 \\ 7 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} |B| &= 1 \cdot (-1)^{1+1} \cdot \begin{vmatrix} 3 & 4 & 0 \\ 5 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{vmatrix} + 2 \cdot (-1)^{1+4} \cdot \begin{vmatrix} 0 & 3 & 4 \\ 0 & 5 & 6 \\ 7 & 0 & 0 \end{vmatrix} = \\ &= 8 \cdot \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{vmatrix} - 2 \cdot 7 \cdot \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{vmatrix} = (8 - 14) \cdot \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{vmatrix} = (-6) \cdot (-2) = 12 \end{aligned}$$

Všiměme si, že

$$|B| = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 7 & 8 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{vmatrix}$$

Inverze pomocí adjungované matice

- Laplaceův rozvoj pomocí sloupce — důkaz transponováním.
- Definujeme $\widehat{A} = (\widehat{A}_{ij})$ matici řádu n složenou z algebraických doplňků. K ní transponovanou matici $A^* = \widehat{A}^T$ nazýváme **adjungovanou** maticí k matici A .

Věta

Bud' A čtvercová matice řádu $n > 1$ taková, že $|A| \neq 0$. Pak

$$A^{-1} = |A|^{-1} \cdot A^* .$$

- Důsledek: A^{-1} existuje právě tehdy, když $|A| \neq 0$.
- Praktické použití je diskutabilní. Pro výpočet determinantů $|A_{ij}|$ je zapotřebí stejně eliminovat.

Řešíme rovnici $Ax = b$, kde A je čtvercová matice taková, že $|A| \neq 0$. Tudíž řešení je $x = A^{-1}b$.

Věta

Bud' A čtvercová matice řádu $n > 1$ taková, že $|A| \neq 0$. Pak soustava $Ax = b$ má jediné řešení $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$, kde

$$x_j = \frac{|A_j|}{|A|},$$

přičemž A_j je matice vzniklá z matice A nahrazením jejího j -tého sloupce sloupcem b .

Příklad (Motivační příklad)

Vyřešte soustavu lineárních rovnic

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

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} 0 & 3 & 5 \\ 4 & 2 & -1 \\ -1 & 1 & 2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 & 3 & 5 \\ 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \end{vmatrix}} = \frac{9}{9} = 1, \quad x_2, x_3 \text{ – sami.}$$

Věta

Pro libovolné dvě čtvercové matice A a B stejného řádu platí

$$|A \cdot B| = |A| \cdot |B|.$$

Důsledek: $|A^{-1}| = |A|^{-1}$.

Důkaz: ukázka matematické rafinovanosti.

Bloky v matici (submatice): jsou-li A a C čtvercové matice (ne nutně stejného rozměru) potom

$$\begin{vmatrix} A & 0 \\ C & B \end{vmatrix} = |A| \cdot |B|.$$

Důkaz: idea stejná jako u trojúhelníkové matice.

Cauchyova věta – důkaz

Pro matice A a B stejného řádu uvažujeme matici F dvojnásobného řádu:

$$F = \begin{pmatrix} A & 0 \\ -E & B \end{pmatrix}, \quad |F| = |A| \cdot |B|.$$

Tento determinant lze spočítat obvyklým způsobem:

1. Prohazování řádků mezi horní a dolní polovinou:

$$|F| = (-1)^n \cdot \begin{vmatrix} -E & B \\ A & 0 \end{vmatrix}.$$

2. násobení -1 v horní polovině:

$$|F| = \begin{vmatrix} E & -B \\ A & 0 \end{vmatrix}.$$

3. Eliminace matice A v levém dolním rohu:

$$|F| = \begin{vmatrix} E & -B \\ 0 & AB \end{vmatrix} = |A \cdot B|.$$

- Vyřešit zadaný systém lineárních rovnic.
- Spočítat inverzní matici (dle algoritmu).
- Spočítat determinant matic (i matic s parametrem).
Ovládat obě metody a umět je kombinovat
- Znat základní vlastnosti determinantů (Cauchyova věta).
- Znalost adjungované matice a Cramerovo pravidlo se nezkouší.

Říkáme, že dvojice prvků $a, b \in X = \{1, \dots, n\}$ tvoří **inverzi v permutaci** σ , je-li $a < b$ a $\sigma(a) > \sigma(b)$. Permutace σ se nazývá **sudá** (resp. **lichá**), obsahuje-li sudý (resp. lichý) počet inverzí. **Parita permutace** σ je $(-1)^{\text{počet inverzí}}$ a značíme ji právě $\text{sgn}(\sigma)$. Tolik definice, chceme ale vědět, jak s paritou počítat. Z následujícího tvrzení už je jasně vidět, že Saarusovo pravidlo skutečně počítá determinant v dimenzi 3.

Theorem

Na množině $X = \{1, 2, \dots, n\}$ je právě $n!$ různých permutací. Tyto lze seřadit do posloupnosti tak, že každé dvě po sobě jdoucí se liší právě jednou transpozicí. Lze při tom začít libovolnou permutací a každá transpozice mění paritu.

Zjistili jsme, že provedení libovolné transpozice změní paritu permutace a že každé pořadí čísel $\{1, 2, \dots, n\}$ lze získat postupnými transpozicemi sousedních prvků. Důsledkem tohoto popisu je, že na každé množině $X = \{1, \dots, n\}$, $n > 1$, je právě $\frac{1}{2}n!$ sudých a $\frac{1}{2}n!$ lichých permutací.

Jestliže složíme dvě permutace za sebou, znamená to provést napřed všechny transpozice tvořící první a pak druhou. Proto pro libovolné permutace $\sigma, \eta : X \rightarrow X$ platí

$$\operatorname{sgn}(\sigma \circ \eta) = \operatorname{sgn}(\sigma) \cdot \operatorname{sgn}(\eta), \quad \operatorname{sgn}(\sigma^{-1}) = \operatorname{sgn}(\sigma).$$