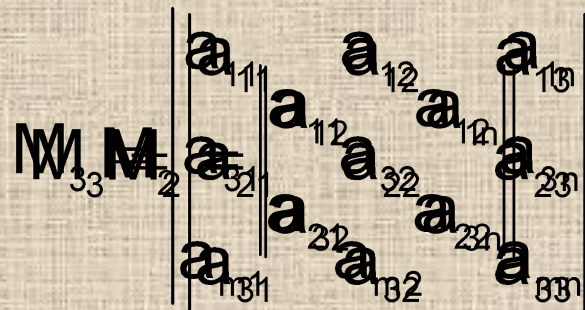
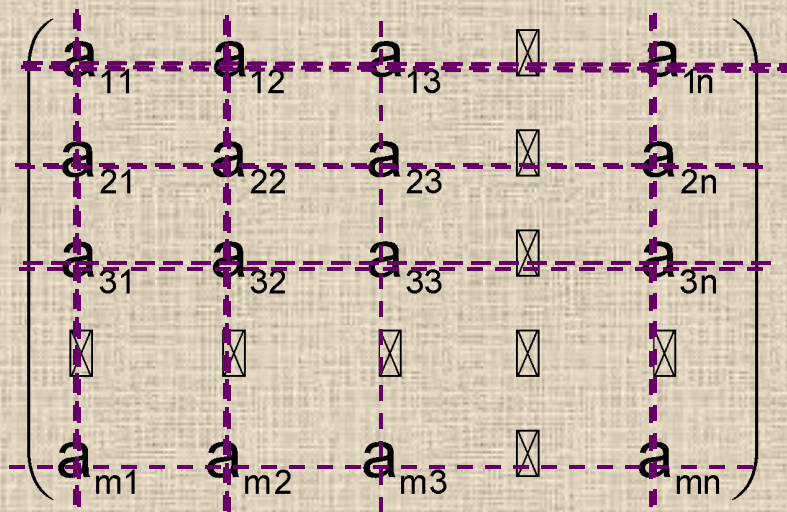


Линейная алгебра

- Ранг матрицы
- Метод Гаусса решения систем линейных уравнений
- Исследование систем линейных уравнений

Ранг матрицы

Рассмотрим прямоугольную матрицу размерностью $(m \times n)$.



Выделим в этой матрице произвольное число k строк и k столбцов. Элементы матрицы A , стоящие на пересечении выделенных строк и столбцов, образуют определитель k -ого порядка.

Минором k -того порядка матрицы A называют определитель, полученный из A выделением произвольных k строк и k столбцов и обозначается M_k

порядок минора матрицы

Таких миноров матрицы A размера $(m \times n)$ можно

составить $C_m^k \cdot C_n^k$ штук, где $C_n^k = \frac{n!}{k!(n-k)!}$ -

число сочетаний из n элементов по k .

Рангом матрицы называется наибольший порядок отличного от нуля минора этой матрицы и обозначается r , $r(A)$, $\text{rang } A$, $\text{rg } A$, $\text{Rg } A$.

Минор, порядок которого определяет ранг матрицы, называется **базисным**. У матрицы может быть несколько базисных миноров.

Строки и столбцы, на пересечении которых стоят элементы базисного минора, называются **базисными**.

Ранг матрицы

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

Матрица A имеет 4 минора 3 - его порядка, например:

18 миноров 2 - го порядка, например:

$$\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 0 & -2 \end{vmatrix} = -4$$

12 миноров 1 - го порядка – сами элементы.

Наибольший порядок отличного от нуля минора этой матрицы равен 3, поэтому: $r(A) = 3$

$$\begin{vmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 0 & -2 & 3 \\ 0 & 2 & 2 \end{vmatrix} = -20$$

Свойства ранга матрицы

- При транспонировании матрицы её ранг не меняется.
- Если вычеркнуть из матрицы нулевую строку(столбец), то ранг матрицы не изменится
- Ранг матрицы не изменится при элементарных преобразованиях и равен количеству ненулевых строк в ступенчатой матрице.
- Ранг канонической матрицы равен числу единиц на главной диагонали.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 5 & 4 \\ -1 & 7 & 6 \end{pmatrix} \xrightarrow{I+III} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 5 & 4 \\ 0 & 10 & 8 \end{pmatrix} \xrightarrow{II \times (-2) + III} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 5 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow r(A) = 2$$

Методы вычисления ранга матрицы

1. Метод элементарных преобразований (метод Гаусса).
2. Метод окаймляющих миноров.

Минор M_{k+1} порядка $(k+1)$, который в себе содержит минор M_k порядка k называется **окаймляющим минором**.

Пример:

Вычислить ранг матрицы:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & -1 & 3 \\ 2 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & -2 & -2 & 4 \\ 7 & -6 & -1 & 7 \end{pmatrix}$$

Решение:

1. Выберем минор второго порядка, находящийся в верхнем левом углу,

$$M_{12}^{12} = \begin{vmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} = 4$$

Вывод: минор второго порядка не равен нулю, следовательно ранг не менее двух.

2. Составляем миноры третьего порядка, окаймляющие отличный от нуля минор второго порядка. Для этого добавим к M_{12}^{12} третью строку и третий столбец.

$$M_{123}^{123} = \begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \\ -1 & -2 & -2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 3 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 3 & -2 & -2 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^5 \begin{vmatrix} 3 & -2 \\ 3 & -2 \end{vmatrix} = -(-6 + 6) = 0$$

$$M_{123}^{124} = \begin{vmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 2 & 0 & -1 \\ -1 & -2 & 4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 7 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -1 \\ 7 & -2 & 4 \end{vmatrix} = -1 \cdot (-1)^5 \begin{vmatrix} 7 & -2 \\ 7 & -2 \end{vmatrix} = 0$$

$$M_{124}^{123} = \begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 7 & -6 & -1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 3 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 9 & -6 & -1 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^5 \begin{vmatrix} 3 & -2 \\ 9 & -6 \end{vmatrix} = 0$$

$$M_{124}^{124} = \begin{vmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 2 & 0 & -1 \\ 7 & -6 & 7 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 7 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -1 \\ 21 & -6 & 7 \end{vmatrix} = -1 \cdot (-1)^5 \begin{vmatrix} 7 & -2 \\ 21 & -6 \end{vmatrix} = 0$$

Все миноры третьего порядка, окаймляющие минор второго порядка, равны нулю. А это значит, что *rang A=2*.

S_1, S_2, \dots, S_k – строки (столбцы) матрицы A

$\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k$ – некоторые числа

Выражение вида $\alpha_1 S_1 + \alpha_2 S_2 + \dots + \alpha_k S_k$ называется **линейной комбинацией**

Строки (столбцы) S_1, S_2, \dots, S_k называют **линейно зависимыми**, если существуют числа $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k$, не все равные нулю одновременно, такие, что линейная комбинация $\alpha_1 S_1 + \alpha_2 S_2 + \dots + \alpha_k S_k = 0$ (нулевой матрице).

Если же равенство $\alpha_1 S_1 + \alpha_2 S_2 + \dots + \alpha_k S_k = 0$ возможно только при условии $\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_k = 0$, то строки (столбцы) S_1, S_2, \dots, S_k называют **линейно независимыми**.

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ -1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 5 \\ 1 & 4 & 1 & 8 \end{pmatrix}$ S_1, S_2, S_4 – линейно зависимы

Лемма (о линейной зависимости). Строки (столбцы) S_1, S_2, \dots, S_k линейно зависимы тогда и только тогда, когда хотя бы одна из них является линейной комбинацией других.

Теорема (о базисном миноре). 1. Базисные строки (столбцы) матрицы линейно независимы.
2. Любая строка (столбец) матрицы является линейной комбинацией базисных строк (столбцов).

Следствие (критерий равенства нулю определителя). Определитель матрицы A равен нулю тогда и только тогда, когда его строки (столбцы) линейно зависимы.

Линейным уравнением называется выражение вида

$$a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n = b$$

где a_1, a_2, \dots, a_n, b – числа.

a_1, a_2, \dots, a_n – **коэффициенты** уравнения

b – **свободный член**

Если $b = 0$, то уравнение называют **однородным**.

Если $b \neq 0$, то уравнение называют **неоднородным**.

Системой m линейных уравнений с n неизвестными, называется система вида

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

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

- основная матрица

$$\mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \dots \\ b_m \end{pmatrix}$$

столбец из свободных членов

$$\bar{\mathbf{A}} = \left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{array} \right)$$

- тогда система матриц имеет вид:

$$\mathbf{AX} = \mathbf{B}$$

Т.е. система в матричном виде примет вид : $A \cdot X = B$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \cdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \cdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Если закрепить раз и навсегда нумерацию неизвестных, то можно опустить неизвестные в записи системы и записать ее в виде матрицы, отделяя столбец свободных членов вертикальной чертой.

$$\boxtimes B = (A|B) = \left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} & b_2 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \cdots & a_{mn} & b_m \end{array} \right)$$

Расширенная матрица системы

Упорядоченный набор чисел c_1, c_2, \dots, c_n называется **решением** системы (*), если он обращает в тождество каждое уравнение системы.

$$C = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \boxtimes \\ c_n \end{pmatrix} \text{ — решение системы}$$

Система уравнений называется **совместной**, если она имеет хотя бы одно решение, и **несовместной**, если она не имеет ни одного решения.

Система уравнений называется **определенной**, если она имеет единственное решение, и **неопределенной**, если она имеет более одного решения.

Решить СЛАУ – значит решить две задачи:

- выяснить, имеет ли СЛАУ решения;
- найти все решения, если они существуют.

Определить совместность и определенность.

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 3; \\ x_1 - x_2 = 1. \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 3; \\ x_1 + x_2 = 4. \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 3; \\ 2x_1 + 2x_2 = 6. \end{cases}$$

совместная и определенная

несовместная

совместная и неопределенная

Если столбец свободных членов равен нулевой матрице, то система называется **однородной**, в противном случае она является **неоднородной**.

Системы называются **равносильными (эквивалентными)**, если каждое решение одной системы является решением другой, и наоборот.

Исследование систем линейных уравнений

Теорема Кронекера - Капелли.

Для того, чтобы система линейных алгебраических уравнений была **совместна** (имела решение), необходимо и достаточно, чтобы ранг расширенной матрицы системы равнялся рангу матрицы коэффициентов: $r(B) = r(A)$

Если $r(B) = r(A) = n$ (числу неизвестных), то система **совместна и определена** (имеет единственное решение).

Если $r(B) = r(A) < n$, то система **совместна и неопределенна** (имеет бесконечное множество решений).

Если $r(B) \neq r(A)$, то система **несовместна** (не имеет решений).

При решении систем линейных алгебраических уравнений нет необходимости заранее вычислять ранги основной и расширенной матриц. Их определение производится автоматически при выполнении метода исключения Гаусса.

Метод Гаусса решения систем линейных уравнений

Следующие действия над расширенной матрицей системы называются *элементарными преобразованиями*.

- Умножение элементов строк на одно и то же число, не равное нулю
- Перестановка местами двух строк
- Прибавление к элементам строки элементов другой строки, умноженных на произвольный множитель.

Конечной целью элементарных преобразований является получение верхнетреугольной матрицы, у которой все элементы, стоящие под главной диагональю равны нулю. Преобразования стараются производить так, чтобы на главной диагонали появлялись единицы.

$$\left(\begin{array}{ccc|c} a_{11} & a_{12} & a_{13} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & c_{12} & c_{13} & d_1 \\ 0 & 1 & c_{23} & d_2 \\ 0 & 0 & 1 & d_3 \end{array} \right)$$

Метод Гаусса решения систем линейных уравнений

$$\begin{cases} 5x - 2y + 4z = 5 \\ 2x + 3y - z = 7 \\ 3x - y + 2z = 3 \end{cases}$$

Запишем систему в матричной форме. Ко второй строке прибавим третью строку, умноженную на (-5)

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 5 & -2 & 4 & 5 \\ 2 & 3 & -1 & 7 \\ 3 & -1 & 2 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{I + II \times (-2) \\ II + I \times (-2) \\ III + I \times (-3)}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -8 & 6 & -9 \\ 2 & 3 & -1 & 7 \\ 3 & -1 & 2 & 3 \end{array} \right)$$

К первой строке прибавим вторую строку, умноженную на (-2)

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -8 & 6 & -9 \\ 0 & 19 & -13 & 25 \\ 0 & 23 & -16 & 30 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{III - II \\ II + III \times (-5)}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -8 & 6 & -9 \\ 0 & 19 & -13 & 25 \\ 0 & 4 & -3 & 5 \end{array} \right)$$

Ко второй строке прибавим первую строку, умноженную на (25). К третьей строке прибавим первую строку, умноженную на (-3).

Метод Гаусса решения систем линейных уравнений

$$\begin{pmatrix} 1 & -8 & 6 & | & -9 \\ 0 & -1 & 2 & | & 0 \\ 0 & 4 & -3 & | & 5 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{III} + \text{II} \times 4} \begin{pmatrix} 1 & -8 & 6 & | & -9 \\ 0 & -1 & 2 & | & 0 \\ 0 & 0 & 5 & | & 5 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} \text{II} \times (-1) \\ \text{III} : 5 \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & -8 & 6 & | & -9 \\ 0 & 1 & -2 & | & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 \end{pmatrix}$$

К третьей строке прибавим вторую строку, умноженную на 4
 Вторую строку умножим на (-1)
 Восстановим третью строку, разделим на 5

$$\begin{cases} x - 8y + 6z = -9 \\ y - 2z = 0 \\ z = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = -9 + 8y - 6z \\ y = 2z = 2 \\ z = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = -9 + 16 - 6 = 1 \\ y = 2 \\ z = 1 \end{cases} \Rightarrow$$

$$x = 1 \quad y = 2 \quad z = 1$$

Исследование систем линейных уравнений

$$\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + 2x_3 = 4 \\ x_1 + x_2 - x_3 = 0 \\ 3x_1 + 3x_2 - x_3 = 2 \\ -x_1 - x_2 + 3x_3 = 2 \end{cases} \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 2 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 3 & 3 & -1 & 2 \\ -1 & -1 & 3 & 2 \end{array} \right) \begin{array}{l} I:2 \\ \sim \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 3 & 3 & -1 & 2 \\ -1 & -1 & 3 & 2 \end{array} \right) \begin{array}{l} II - I \\ III + I \times (-3) \\ IV + I \\ \sim \end{array} \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & -4 & -4 \\ 0 & 0 & 4 & 4 \end{array} \right) \begin{array}{l} II : (-2) \\ III : (-4) \\ IV : 4 \\ \sim \end{array} \end{array}$$

Исследование систем линейных уравнений

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \text{III} - \text{II} \\ \text{IV} - \text{II} \\ \\ \end{array} \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$r(\overline{B}) = r(A) = 2 \Rightarrow \text{система совместна}$$

$$n = 3 - \text{число неизвестных}$$

$$r(\overline{B}) < n \Rightarrow \text{система неопределенна}$$

$$n - r = 3 - 2 = 1 - \text{число свободных переменных}$$

Пусть $x_2 = t$. Восстановим систему:

$$\begin{cases} x_1 + t + x_3 = 2 \\ x_3 = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 2 - t - x_3 = 1 - t \\ x_3 = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 1 - t \\ x_2 = t \\ x_3 = 1 \end{cases}$$

Исследование систем линейных уравнений

$$\begin{cases} x + 2y - 4z = 1 \\ 2x + y - 5z = -1 \\ x - y - z = 3 \end{cases} \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -4 & 1 \\ 2 & 1 & -5 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 3 \end{array} \right) \quad \begin{array}{l} \text{II} + \text{I} \times (-2) \\ \text{III} - \text{I} \\ \sim \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -4 & 1 \\ 0 & -3 & 3 & -3 \\ 0 & -3 & 3 & 2 \end{array} \right) \quad \begin{array}{l} \text{III} - \text{II} \\ \sim \end{array} \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -4 & 1 \\ 0 & -3 & 3 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 5 \end{array} \right)$$

$$r(\overset{\Delta}{B}) = 3$$

$$r(A) = 2$$

$$r(\overset{\Delta}{B}) \neq r(A) \Rightarrow \text{система несовместна}$$