

# 第四章 线性方程组

# § 4.2 线性方程组的解法

一个线性方程组 AX=B 的解的数量有三种情况: 0, 1, ... 对于第三种情况,逐个写出这些解是不可能的...

解线性方程组的本质就是用一组可自由取值的变量 ---- (称为自由变量)来表示其余的变量(称为主变量),使得对于自由变量的任一组值,都能唯一确定主变量的值,它们一起构成方程组的一个解.注意:主变量和自由变量的分法并不是唯一的.

## 自然地,我们应解决以下问题:

- 1. 方程组何时有解?
- 2. 若方程组有解,哪些变量可取作主变量?

为了解决上面提出的问题,首先引入同解方程组的概念.

设有两个n元线性方程组(I)和(II), 若(I)的每个解都是(II)的解, 反之(II)的每个解都是(I)的解, 则称这两个方程组同解.

对方程组AX=b, 矩阵(A b)称为增广矩阵.

命题2.1 若两个线性方程组的增广矩阵<u>行等价</u>,则这两个方程组同解.

我们有下面的定理:

定理2.1 线性方程组 AX=B 有解的充分必要条件是系数矩阵和增广矩阵的秩数相等.



初等变换变为矩阵

B,则称A与B等价



下面讨论哪些变量可取作主变量.

我们用一个五阶行列式来说明这个问题.

设线性方程组AX = b即

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & a_{15} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} & a_{35} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} & a_{45} \\ a_{51} & a_{52} & a_{53} & a_{54} & a_{55} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \mathbf{f} \mathbf{f} \mathbf{f} \mathbf{f}$$

并且秩A=秩(A b)=2,

设
$$\begin{bmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{bmatrix}$$
就是一个2阶的非奇异子块.

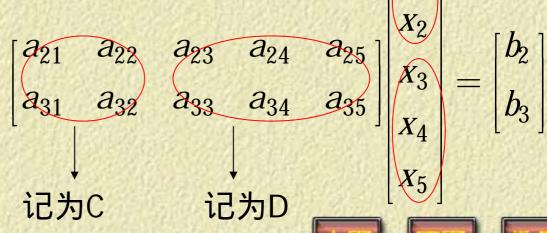




因为增广矩阵的秩数为2, 所以第二行和第三行是增广矩阵的行向量组的一个极大无关组. 从而其它的行都可以用这两行来表示, 因此可以用这两行将其他行化为0.

0	0	0	0	0	0
a <sub>21</sub>	a <sub>22</sub>	$a_{23}$	$a_{24}$	$a_{25}$	$b_2$
$a_{31}$	<u>a</u> 32	$a_{33}$	$a_{34}$	$a_{35}$	$b_3$
0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0
[0	U	U	U	U	U

原方程化为:



则 
$$\begin{bmatrix} C & D \end{bmatrix}$$
  $\begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \\ X_4 \\ X_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$  即  $C \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} + D \begin{bmatrix} X_3 \\ X_4 \\ X_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$ 

从而 
$$\begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} = -C^{-1}D \begin{bmatrix} X_3 \\ X_4 \\ X_5 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$$

由此可知,可取 $X_1, X_2$ 变量为主变量,其余的为自由变量.







推广上面的例子,我们有下面的定理:

命题2.2 设线性方程组 AX=B 有解, 且秩A=r. 若 M是 A的一个 r 阶非奇异子式,则 M 所占的方程构成的方程组与原方程组同解, 且以 M 的元素为系数的 r 个变量可取作主变量.

## 解线性方程组的Gauss-Jordan消元法

在实际计算中,一般不需要先确定哪些变量是主变量.通常的做法是:

- 1. 先对增广矩阵作行变换, 将其中的 r 个列化成  $\varepsilon_1, \ldots, \varepsilon_r$  其中 , r=秩A .
- 2. 然后取这 r 个列对应的变量为主变量, 将主变量用其余 变量表出,即可得参数形式的解.







例2.1 求解线性方程组  $x_3 + x_4 + 2x_5 = 1$  $\{x_1+x_2+2x_3+x_4+x_5=3.$  $x_1 + x_2 + 3x_3 + x_4 + x_5 = 3$ 解:将增广矩阵用初等行变换化成约化阶梯矩阵,  $\begin{pmatrix}
0 & 0 & 1 & 1 & 2 & 1 \\
1 & 1 & 2 & 1 & 1 & 3 \\
1 & 1 & 3 & 1 & 1 & 3
\end{pmatrix}$   $-1 \times r_2 + r_3$   $\begin{pmatrix}
0 & 0 & 1 & 1 & 2 & 1 \\
1 & 1 & 2 & 1 & 1 & 3 \\
0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$ 

$$\frac{-1 \times r_3 + r_2}{\longrightarrow} \begin{pmatrix}
1 & 1 & 2 & 1 & 1 & 3 \\
0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 1 \\
0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
1 & 1 & 2 & 1 & 1 & 3 \\
0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$$

$$\frac{-1 \times r_3 + r_1}{-1 \times r_3 + r_2} \begin{pmatrix}
1 & 1 & 0 & 0 & -1 & 2 \\
0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 1
\end{pmatrix}$$







# 由此得同解方程组

$$\begin{cases} x_1 & +x_2 & -x_5 & = 2 \\ x_3 & = 0, \\ x_4 & +2x_5 & = 1 \end{cases}$$

即

$$\begin{cases} x_1 = -x_2 + x_5 + 2 \\ x_3 = 0 \\ x_4 = -2x_5 + 1 \end{cases}$$





# 取 $X_2 = a$ , $X_5 = b$ , 可得参数形式解

$$\begin{cases} x_1 &= -a + b + 2 \\ x_2 &= a \end{cases}$$
 $\begin{cases} x_3 &= 0 \\ x_4 &= -2b + 1 \\ x_5 &= b \end{cases}$ 

其中a,b是任意数.



# 解线性方程组的主元消元法

有时, 化阶梯形不方便, 此时我们采用主元消元法:

- 1. 在增广矩阵中任意取一个非零系数---称为主元, (注意:不能是常数项)
- 2. 用初等行变换将主元所在列中其余元素都化为0, 并重复此过程, 直至每个非零行都有一个主元.

(注意:一行不能有两个主元)

3. 最后将主元都化为1,则主元所在的列就是单位矩阵的列.

取主元对应的变量为主变量即可得出参数形式的解.

我们用一个具体的例子来详细说明这中方法.





# 例2.2 解线性方程组

$$\begin{cases} x_1 + ax_2 + x_3 = 1 \\ x_1 + bx_2 + 2x_3 + x_4 = 2 \\ x_1 + cx_2 + 3x_3 + x_4 = 3 \end{cases}$$

解:对增广矩阵作行初等变换,

## 选为第一行的主元

$$\begin{vmatrix}
 1 & a & 1 & 0 & 1 \\
 1 & b & 2 & 1 & 2 \\
 1 & c & 3 & 1 & 3
 \end{vmatrix}
 -1 \times r_1 + r_2
 \begin{vmatrix}
 1 & a & 1 & 0 & 1 \\
 0 & b - a & 1 & 1 & 1 \\
 0 & c - a & 2 & 1 & 2
 \end{vmatrix}$$



从而,得同解方程组:

$$\begin{cases} x_1 + (a+b-c)x_2 = 0 \\ (c-b)x_2 + x_3 = 1 \\ (2b-a-c)x_2 + x_4 = 0 \end{cases}$$

取x2为自由变量即得参数形式的解

$$\begin{cases} x_1 &= -(a+b-c)t \\ x_2 &= t \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_3 &= (b-c)t + 1' \\ x_4 &= (a-2b+c)t \end{cases}$$

其中 t 为任意常数.





