

№1.4.14 (08.04.20)

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \\ 2 & 2 & 4 \end{pmatrix} \quad \Gamma = (A|E) = \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 4 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \\ \text{II} - \text{I} \\ \text{III} - 2\text{I} \end{array} \sim$$

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

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

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

Матричные уравнения

Дано: A, B, C - матрицы Найдем: X - матрица

$$1) AX = B \Rightarrow X = A^{-1} \cdot B$$

$$2) XA = B \Rightarrow X = B \cdot A^{-1}$$

$$3) AXC = B \Rightarrow X = A^{-1} \cdot B \cdot C^{-1}$$

N 1.4.27

$$\underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -3 \end{pmatrix}}_A X = \underbrace{\begin{pmatrix} -3 & 3 \\ 1 & -4 \end{pmatrix}}_B$$

$$1) \det A = \begin{vmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -3 \end{vmatrix} = (-1) \cdot (-3) - 2 \cdot 2 = 3 - 4 = -1 \neq 0 \Rightarrow \exists A^{-1}$$

$$2) \tilde{A} = \begin{pmatrix} -3 & -2 \\ -2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$3) A^{-1} = \frac{1}{\det A} \tilde{A} = (-1) \begin{pmatrix} -3 & -2 \\ -2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$4) X = A^{-1} \cdot B = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -3 & 3 \\ 1 & -4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \cdot (-3) + 2 \cdot 1 & 3 \cdot 3 + 2 \cdot (-4) \\ 2 \cdot (-3) + 1 \cdot 1 & 2 \cdot 3 + 1 \cdot (-4) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7 & 5 \\ -5 & 2 \end{pmatrix}$$

N 1.4.28

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}}_A X = \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & -2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}}_C = \underbrace{\begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 5 & -4 \end{pmatrix}}_B$$

$$1) \det A = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 2 \neq 0 \Rightarrow \exists A^{-1} \quad \det C = \begin{vmatrix} -1 & -2 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = 1 \neq 0 \Rightarrow \exists C^{-1}$$

$$2) A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} a_{22} & -a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

$$C^{-1} = \frac{1}{\det C} \begin{pmatrix} c_{22} & -c_{12} \\ -c_{21} & c_{11} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ -2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$3) X = A^{-1} \cdot B \cdot C^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1/2 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 5 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ -2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot 3 + 0 \cdot 5 & 1 \cdot (-2) + 0 \cdot (-4) \\ (-1/2) \cdot 3 + 1/2 \cdot 5 & (-1/2) \cdot (-2) + 1/2 \cdot (-4) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Система линейных уравнений
матрично (C. 1.4.3)

Умножение C. 1.4.3. Матрица
Кронекера - Каруси. Умножение Тейлора

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

a_{ij} - коэффициенты системы ($i=1, 2, \dots, n$), ($j=1, 2, \dots, n$).



SHOOTING STYLING
AI TRIPLE CAMERA

Длина системы - это сумма длин всех ребер графа $(G_1 \cup \dots \cup G_n)$ - но при рассмотрении в системе, каждое из графов системы "отражается" в зеркало.

Если система имеет хотя бы одно ребро, то система является связной. Если все ребра не являются связными. Система имеет свойство, но система - связная. Если система 1 ребро, но система - связная.

Для $G_1 \cup G_2$ с заданным набором ребер, каждая из систем имеет свойство, что система без ребер имеет систему связной.