LinAlgDM I. 1-2. gyakorlat: Lineáris egyenletrendszerek megoldása Gauss eliminációval

2023. október 12.

Ismétlés: Egyenletrendszer megoldása az egyenlő együtthatók módszerével.

1. Tekintsük az alábbi *lineáris*, kétváltozós egyenletrendszert:

I.
$$x_1 + 2x_2 = 5$$

II. $3x_1 + 7x_2 = 8$

Ha az I. egyenletet megszorozzuk 3-mal, az x_1 együtthatói egyenlőek lesznek a két egyenletben:

I.
$$3x_1 + 6x_2 = 15$$

II. $3x_1 + 7x_2 = 8$

Ha az első egyenletet kivonjuk a másodikból, az x_1 eltűnik (eliminálódik), és kapunk egy egyenletet csak x_2 -re:

$$II - I$$
. $(3-3)x_1 + (7-6)x_2 = 8-15 \implies x_2 = -7$

Az x_2 -t visszahelyettesítjük az I. egyenletbe, és ezzel megkapjuk x_1 -et is:

$$I. \ x_1 + 2 \cdot (-7) = 5 \ \Rightarrow \ x_1 = 19$$

Fontos megjegyezni, hogy azon a síkon, amelynek egyik koordinátatengelye x_1 , a másik pedig x_2 , mindkét egyenlet egy-egy egyenest definiál. Az egyenletrendszer megoldása pedig pontosan a két egyenes metszéspontja lesz.

Bővítsük ki ezt a módszert három egyenletre!

2. Tekintsük az alábbi *lineáris*, háromváltozós egyenletrendszert:

Először kiküszöböljük (elimináljuk) a II. és III. egyenletből az x_1 -et úgy, hogy a második egyenletből kivonjuk az első egyenlet háromszorosát, illetve a harmadik egyenlethez hozzáadjuk az első egyenlet kétszeresét: $II. := III. - 3 \cdot I.$, $III. := III. + 2 \cdot I.$ Ekkor az új egyenletrendszer az alábbi lesz:

Most pedig kiküszöböljük (elimináljuk) az x_2 -t a harmadik egyenletből úgy, hogy kivonjuk belőle a második egyenlet 10-szeresét: $III. := III. - 10 \cdot II.$:

$$I. \quad x_1 + 2x_2 + x_3 = 15$$
 $I. \quad x_1 + 2x_2 + x_3 = 15$ $II. \quad x_2 - x_3 = -1$ $\implies II. \quad x_2 - x_3 = -1$ $III. \quad (10-10)x_2 + (5-(-10))x_3 = 80-(-10)$ $III. \quad 15x_3 = 90$

Ezzel sikeresen kialakítottuk az ún. *lépcsős alakot*. Innen pedig már meg tudjuk határozni a változóink értékét úgy, hogy *visszafelé* haladunk az egyenletek között, és a már ismert változókat lépésről-lépésre visszahelyettesítjük:

Még nem tanultuk, de ha az x_1 , x_2 és x_3 változókat térbeli koordinátákként értelmezzük, akkor a fenti példa mindhárom egyenlete egy-egy síkot definiál a térben. Ennek a három síknak a közös metszéspontja pedig pontosan az egyenletrendszer megoldása lesz.

Ezt a módszert most általánosítjuk tetszőlegesen sok változóval rendelkező *lineáris* egyenletrendszerekre, ehhez azonban először definiálnunk kell ezt a fogalmat.

Lineáris egyenletrendszer. Az alábbi egyenletrendszert:

$$a_{11}x_{1} + a_{12}x_{2} + a_{13}x_{3} + \dots + a_{1n}x_{n} = b_{1}$$

$$a_{21}x_{1} + a_{22}x_{2} + a_{23}x_{3} + \dots + a_{2n}x_{n} = b_{2}$$

$$a_{31}x_{1} + a_{32}x_{2} + a_{33}x_{3} + \dots + a_{3n}x_{n} = b_{3}$$

$$\vdots \qquad \vdots \qquad \vdots \qquad \vdots$$

$$a_{m1}x_{1} + a_{m2}x_{2} + a_{m3}x_{3} + \dots + a_{mn}x_{n} = b_{m}$$

$$(1)$$

ahol x_1, \ldots, x_n változók, az a_{ij} és b_i állandó (konstans) együtthatók, **lineáris egyenletrendszernek** nevezzük. A fenti egyenletrendszer m db egyenletből áll, és n db változója van. (Az egyenletek és változók számának nem kell megegyeznie.) Az egyenletrendszer lehet **homogén**, ha $b_i = 0$, $i = 1, \ldots, n$ (azaz a jobb oldalon csupa 0 áll), illetve lehet **inhomogén**, ha van olyan i, amelyre $b_i \neq 0$ (azaz a jobb oldalon van legalább egy nem nulla együttható).

Vegyük észre, hogy az (1) lineáris egyenletrendszerben minden együttható konstans, és minden változónak csak az első hatványa szerepel, továbbá ezek a változók egymással nem szorzódnak, csak a konstansokkal.

Gauss elimináció: Adott az (1) lineáris egyenletrendszer.

- Feladat: x_i , i = 1, ..., n meghatározása.
- Megoldás:
 - (a) Lépcsős alak kialakítása kiküszöbölés (elimináció) segítségével ("alsó háromszögből" eltűnnek a változók).
 - (b) Változók értékeinek meghatározása visszahelyettesítéssel, az utolsó egyenlettől az első felé haladva.
- A lépcsős alak kialakítása során megengedett műveletek ekvivalens átalakítások, ezek az egyenletrendszer érvényességét (megoldáshalmazát) nem befolyásolják. Szabad:
 - Egyenletek sorrendjét megváltoztatni (pl. két egyenletet megcserélni),
 - Egyenletet nullától különböző számmal szorozni,
 - Egyik egyenlethez hozzáadni egy másik egyenlet számszorosát,
 - Az azonosan nulla, azaz a $0x_1 + 0x_2 + \cdots + 0x_n = 0$ alakú egyenleteket elhagyni.
- 3. Oldjuk meg az alábbi egyenletrendszert Gauss eliminációval:

Megoldás. Első lépésben kialakítjuk a lépcsős alakot:

I.
$$2x_1 + x_3 = 3$$

II. $3x_1 + x_2 - 2x_3 = -16$
III. $x_1 + 4x_2 + 3x_3 = 2$
II. $x_1 + 4x_2 + 3x_3 = 2$
III. $3x_1 + x_2 - 2x_3 = -16$
III. $2x_1 + x_3 = 3$
III. $2x_1 + x_3 = 2$
III. $2x_1 + x_3 = 2$

Második lépésként visszafelé haladva meghatározzuk a változók értékét:

III.
$$3x_3 = 15 \\ III. \quad x_2 + x_3 = 2 \\ I. \quad x_1 + 4x_2 + 3x_3 = 2$$
 \Longrightarrow $x_2 + 5 = 2 \\ x_1 + 4 \cdot (-3) + 15 = 2$ \rightarrow $x_3 = 15/3 = 5 \\ x_2 = -3 \\ x_1 + 4 \cdot (-3) + 15 = 2$

Jelölés egyszerűsítése: az x_1, \ldots, x_n változókat felesleges leírni, elég, ha tömbszerűen elrendezzük az (1) egyenletrendszer együtthatóit az ún. **kibővített együtthatómátrix**ban:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & \dots & a_{3n} & b_3 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \dots & a_{mn} & b_m \end{pmatrix}$$

Látható, hogy a kibővített együtthatómátrix k. sora a k. egyenletnek felel meg. Következésképpen, ha a lépcsős alakot a kibővített együtthatómátrix segítségével alakítjuk ki, akkor szabad:

- Sorok sorrendjét megváltoztatni (pl. két sort megcserélni),
- Sort nullától különböző számmal szorozni,
- Egyik sorhoz hozzáadni egy másik sor számszorosát,
- Az azonosan nulla (kizárólag 0-kat tartalmazó) sorokat elhagyni.
- $4.\ \, \mathrm{Oldjuk}$ meg az alábbi egyenletrendszert a kibővített együtthatómátrix alkalmazásával:

$$\begin{array}{rclrcrcr}
-x_1 & + & 3x_2 & + & 3x_3 & = & 2 \\
3x_1 & + & x_2 & + & x_3 & = & 4 \\
2x_1 & - & 2x_2 & + & 3x_3 & = & 10
\end{array}$$

Felírjuk a kibővített együtthatómátrixot és kialakítjuk a lépcsős alakot:

$$\begin{pmatrix} \boxed{-1} & 3 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 1 & 4 \\ 2 & -2 & 3 & 10 \end{pmatrix} \overset{II.+3 \cdot I.}{\underset{III.+2 \cdot I.}{\sim}} \begin{pmatrix} -1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & \boxed{10} & 10 & 10 \\ 0 & 4 & 9 & 14 \end{pmatrix} \overset{II./10}{\sim} \begin{pmatrix} -1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & \boxed{1} & 1 & 1 \\ 0 & 4 & 9 & 14 \end{pmatrix} \overset{III.-4 \cdot II.}{\sim}$$

A kapott eredményt visszaírjuk egyenletrendszer alakba:

$$I.$$
 $-x_1 + 3x_2 + 3x_3 = 2$
 $II.$ $x_2 + x_3 = 1$
 $5x_3 = 10$

Innen pedig visszahelyettesítéssel megkapjuk az eredményt: $x_3=2$, $x_2=-1$, $x_1=1$.

Nézzünk egy példát inhomogén lineáris egyenletrendszer megoldásainak számára!

5. Tekintsük az alábbi három egyenletrendszert. Mindegyik példában két egyenes egyenlete szerepel, ezek metszéspontjai adják az egyenletrendszer megoldásait.

$$a.) \quad \begin{array}{c|c} x_1+x_2=1 \\ 4x_1+5x_2=-2 \end{array} \quad \Rightarrow \quad \left(\begin{array}{c|c} \boxed{1} & 1 & 1 \\ 4 & 5 & -2 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{c|c} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -6 \end{array} \right) \quad \Rightarrow \quad \begin{array}{c|c} x_1+x_2=1 \\ x_2=-6 \end{array} \quad \Rightarrow \quad \begin{array}{c|c} x_1=7 \\ x_2=-6 \end{array}$$

Két egymást metsző egyenes, 1 db megoldás

Az együtthatómátrix második sora: (0 0 | 5) ún. TILOS SOR: $0x_1 + 0x_2 = 5$

Két egymást nem metsző (párhuzamos) egyenes, nincs megoldás

$$c.) \quad \begin{array}{ccc|c} x_1 + 3x_2 = 2 \\ -3x_1 - 9x_2 = -6 \end{array} \Rightarrow \quad \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{1} & 3 & 2 \\ -3 & -9 & -6 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 2 \end{array} \right) \quad \Rightarrow \quad x_1 + 3x_2 = 2$$

Az együtthatómátrix második sora AZONOSAN NULLA SOR (jelentése: 0 = 0), ami elhagyható. 2 változó, 1 egyenlet \Rightarrow egy változó értéke szabadon megválasztható:

$$\begin{array}{c} x_1 = -3x_2 + 2 = -3t + 2 \\ x_2 = t \end{array} , \quad t \in \mathbb{R}$$

Két egybeeső egyenes, ∞ sok megoldás

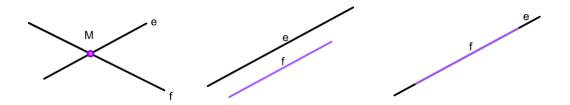


Figure 1: a) Egymást metsző, b) Egymást nem metsző, c) Egybeeső egyenesek

Általánosságban egy **inhomogén** lineáris egyenletrendszer megoldásainak száma 0, 1 vagy ∞ sok lehet.

Vizsgáljuk meg most a homogén lineáris egyenletrendszerek megoldásainak számát!

Homogén esetben a jobb oldal összes együtthatója 0, így a fenti ábra minden egyenese át kell menjen az origón. Következésképpen a b) eset nem lehetséges, vagyis az előző példát átalakítva (az egyenletek jobb oldalára csupa 0-t írva) vagy egymást metsző, vagy egymással egybeeső egyeneseket kapunk. Az origó mindkét esetben megoldás lesz: az a) esetben ez éppen a metszéspont, vagyis ez az egyetlen megoldás, a c) eset megoldása pedig egy origón átmenő egyenes.

Általánosságban egy **homogén** lineáris egyenletrendszer megoldásainak a száma 1 vagy ∞ sok lehet. Mivel az egyenletrendszer jobb oldalán csak 0-k állnak, egy megoldása mindig van, ez az ún. **triviális megoldás:** $x_1 = x_2 = \cdots = x_n = 0$ (vagyis az origó).

A megoldások létezését és számát az alábbi módon állapíthatjuk meg (mind homogén, mind inhomogén esetben): Tegyük fel, hogy a kibővített együtthatómátrixon már kialakítottuk a lépcsős alakot, és az azonosan nulla sorokat elhagytuk. Ekkor

- a megoldások száma 0 (azaz nincs megoldás), ha TILOS SOR van a mátrixban. Ez csak inhomogén egyenletrendszer esetében lehetséges (mivel homogén esetben a jobb oldalon mindenhol 0 áll). Ilyen a b) eset az előző példában.
- a megoldások száma 1, ha nincs tilos sor, és a lépcsős alak sorainak száma megegyezik a változók számával
 lásd az a) esetet.
- a megoldások száma ∞ , ha nincs tilos sor, és a lépcsős alak sorainak száma kisebb a változók számánál lásd a c) esetet a fenti példában

A megoldásban szereplő szabad paraméterek számát az ún. **szabadsági fok** adja meg. Jelölje r a lépcsős alak (azonosan 0 sorok elhagyása utáni) sorainak a számát, n pedig a változók számát. Ekkor a szabadsági fok sz=n-r. A szabadsági fok azt mutatja meg, hogy hány szabadon megválasztható változó van a megoldásban. Ez azt jelenti, hogy a megoldásn-r db "szabad" változóból, és r db "kötött" változóból áll. Míg a "szabad" változók tetszőleges értéket felvehetnek, addig a "kötött" változók a "szabad" változóktól függenek.

Például az a)-ban n=2 és r=2, így a szabadsági fok: sz=n-r=0, így 0 db paraméter van a megoldásban ("szabad" változók száma n-r=0, "kötött" változók száma r=2), míg a c)-ben n=2 és r=1, így a szabadsági fok: sz=n-r=1, ami 1 db szabad paramétert jelent ("szabad" változók száma n-r=1, "kötött" változók száma r=1).

6. Adjuk meg az alábbi *inhomogén* lineáris egyenletrendszer megoldásainak számát! Számoljuk ki a megoldást is, ha létezik!

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 2$$

 $5x_1 + 6x_2 + 7x_3 = 2$
 $3x_1 + 4x_2 + 5x_3 = 4$

Megoldás. Felírjuk a kibővített együttható-mátrixot és kialakítjuk a lépcsős alakot:

Itt az utolsó sor TILOS SOR $(0x_1 + 0x_2 + 0x_3 = 2, ami \ ellentmondás)$, vagyis nincs megoldása az egyenletrendszernek.

7. Adjuk meg az alábbi *homogén* lineáris egyenletrendszer megoldásainak számát! Számoljuk ki a megoldást is, ha létezik!

Megoldás. Ez az előző feladat homogén változata. Felírjuk a kibővített együttható-mátrixot és kialakítjuk a lépcsős alakot:

Itt egy azonosan nulla sor képződött (jelentése: $0x_1 + 0x_2 + 0x_3 = 0$, azaz 0 = 0, ami mindig igaz, de nem ad érdemi információt), amit elhagyhatunk. Van megoldás (homogén esetben mindig van, mert nem képződhet tilos sor). A lépcsős alak sorainak száma r = 2, a változók száma n = 3, így a szabadsági fok:

5

sz=n-r=1, vagyis végtelen sok megoldás lesz, egy szabad paraméterrel. Ez azt jelenti, hogy n-r=1 "szabad" változónk és r=2 "kötött" változónk lesz. Visszaírjuk a lépcsős alakból az egyenletrendszert:

Ezt a megoldást felírhatjuk úgy is, mint egy térbeli x vektort:

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot t \; , \quad t \in \mathbb{R}$$

8. Adjuk meg az alábbi egyenletrendszer megoldásait és azok számát is!

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 = 13$$

 $x_1 + 3x_2 + 2x_3 - 2x_4 = -3$
 $3x_1 + 1x_2 + 4x_3 + 3x_4 = 12$
 $3x_1 + 2x_2 + 3x_3 - 3x_4 = -4$

Megoldás. Felírjuk a kibővített együttható-mátrixot és kialakítjuk a lépcsős alakot:

$$\begin{pmatrix} \boxed{1} & 2 & 3 & 4 & 13 \\ 1 & 3 & 2 & -2 & -3 \\ 3 & 1 & 4 & 3 & 12 \\ 3 & 2 & 3 & -3 & -4 \end{pmatrix} II.-I., III.-3\cdot I. \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 13 \\ 0 & \boxed{1} & -1 & -6 & -16 \\ 0 & -5 & -5 & -9 & -27 \\ 0 & -4 & -6 & -15 & -43 \end{pmatrix} III.+5\cdot II.$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 4 & 13 \\ 0 & 1 & -1 & -6 & -16 \\ 0 & 0 & -10 & -39 & -107 \end{array}\right) \stackrel{III./(-10)}{\sim} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 4 & 13 \\ 0 & 1 & -1 & -6 & -16 \\ 0 & 0 & 1 & 3.9 & 10.7 \end{array}\right)$$

A szabadsági fok sz = n - r = 4 - 3 = 1: a megoldásban egy "szabad" és r = 3 "kötött" változó lesz. Írjuk fel az egyenletrendszert a lépcsős alakból, majd válasszuk az x_4 -et szabad változónak:

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 = 13$$

 $x_2 - x_3 - 6x_4 = -16 \implies$
 $x_3 + 3.9x_4 = 10.7$

$$x_4 = t , t \in \mathbb{R}$$

$$x_3 = 10.7 - 3.9x_4 = -3.9t + 10.7$$

$$x_2 = x_3 + 6x_4 - 16 = t + 6(-3.9t + 10.7) - 16 = 2.1t - 5.3$$

$$x_1 = -2x_2 - 3x_3 - 4x_4 + 13 = -2(2.1t - 5.3) - 3(10.7 - 3.9t) - 4t + 13 = 3.5t - 8.5$$

Innen pedig felírhatjuk a megoldást egy négyelemű vektorként:

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3.5t - 8.5 \\ 2.1t - 5.3 \\ -3.9t + 10.7 \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3.5 \\ 2.1 \\ -3.9 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot t + \begin{pmatrix} -8.5 \\ -5.3 \\ 10.7 \\ 0 \end{pmatrix} , \quad t \in \mathbb{R}$$