LinAlgDM I. 4-5. gyakorlat: Lineáris egyenletrendszerek megoldása Gauss-Jordan eliminációval

2023. október 19.

Ismételjünk át néhány fogalmat!

Lineáris egyenletrendszer. Az alábbi egyenletrendszert:

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).

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.

Kibővített együtthatómátrix A Gauss-elimináció lépéseinek a leírását megkönnyítettük azzal, hogy nem "cipeltük" magunkkal feleslegesen a változókat, hanem csak az együtthatókat rendeztük el tömbszerűen. Ezért definiáltuk az (1) lineáris egyenletrendszer *kibővített együtthatómátrixát* az alábbi formában:

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

A Gauss elimináció lépéseit már ismerjük:

- 1. Lépcsős alak kialakítása kiküszöbölés (elimináció) segítségével ("alsó háromszögből" eltűnnek a változók),
- 2. Változók értékeinek meghatározása visszahelyettesítéssel, az utolsó egyenlettől az első felé haladva.

Ha a visszahelyettesítést nem szeretjük, inkább többet számolnánk a kibővített együtthatómátrix segítségével, akkor az alábbi algoritmust nekünk találták ki:

Gauss-Jordan elimináció: Adott az (1) lineáris egyenletrendszer.

- Feladat: x_i , i = 1, ..., n meghatározása.
- Megoldás:
 - 1. A lépcsős alakot kialakítjuk kiküszöbölés (elimináció) segítségével ("alsó háromszögből" eltűnnek a változók),
 - 2. Minden egyenletet elosztunk az ún. főegyütthatójával az alábbiak szerint. A k. egyenletet $k=1,\ldots,n$ az x_k változó együtthatójával, vagyis a_{kk} -val osztjuk le. Ennek eredményeképp a lépcsős alak lépcsőjénél minden együttható 1 lesz.
 - 3. Az ún. redukált lépcsős alakot kialakítjuk úgy, hogy a "felső háromszögből" is kiküszöböljük a változókat egy "fordított Gauss" segítségével: a jobb alsó sarokból indulva felfelé nullázunk, majd mindig eggyel balra és felfelé lépünk és ott folytatjuk.

- A megengedett műveletek ugyanazok, mint a Gauss-eliminációnál; ekvivalens átalakítások, amelyek az egyenletrendszer érvényességét (megoldáshalmazát) nem befolyásolják. Szabad:
 - Egyenletek sorrendjét megváltoztatni (pl. két egyenletet megcserélni),
 - Egyenletet 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.
- A Gauss-Jordan elimináció során is egyszerűbb a kibővített együtthatómátrixot használni. Mivel ennek k. sora a k. egyenletnek felel meg, ezért az algoritmus az alábbiak szerint fogalmazható meg:
 - 1. Végrehajtjuk a Gauss-elimináció első lépését, kialakítjuk a lépcsős alakot a bal felső sarokból indulva ("alsó háromszög" minden elemét kinullázzuk),
 - 2. Vezéregyesek kialakítása: a kibővített együtthatómátrix főátlójában csupa 1-est hozunk létre az adott sor osztásával,
 - 3. Kialakítjuk a *redukált lépcsős alakot* úgy, hogy a "felső háromszöget" is kinullázzuk egy "fordított Gauss" segítségével, a jobb alsó sarokból indulva, felfelé nullázva.
- Szabad:
 - Sorok sorrendjét megváltoztatni (pl. két sort megcserélni),
 - Sort számmal szorozni,
 - Egyik sorhoz hozzáadni egy másik sor számszorosát,
 - Az azonosan nulla (kizárólag 0-kat tartalmazó) sorokat elhagyni.
- 1. Oldjuk meg az alábbi egyenletrendszert Gauss-Jordan elimináció segítségével kétféleképpen: a) egyenletrendszer alakban, b) kibővített együtthatómátrix segítségével!

$$-x_1 + 3x_2 + 3x_3 = 2$$
$$3x_1 + x_2 + x_3 = 4$$
$$2x_1 - 2x_2 + 3x_3 = 10$$

a) Megoldás egyenletrendszer alakban:

A megoldást közvetlenül megkaptuk, nem kellett visszahelyettesíteni.

b) Megoldás kibővített együtthatómátrix segítségével:

A kibővített együtthatómátrix bal oldalán a főátlóban 1-esek állnak, míg a többi elem 0 (ez az ún. egységmátrix), így az ennek megfelelő egyenletrendszer rendkívül egyszerű szerkezetű:

$$x_1 + 0 + 0 = 1$$

 $0 + x_2 + 0 = -1$
 $0 + 0 + x_3 = 2$

Vagyis ebben a formában közvetlenül megkapjuk a megoldást:

$$x_1 = 1$$
$$x_2 = -1$$
$$x_3 = 2$$

2. Van-e a következő egyenletű síkoknak közös metszéspontja? Ha igen, adjuk meg!

$$x + y + z = 1$$
$$8x + 2y + 2z = -4$$
$$25x + y + z = -23$$

3. Vizsgáljuk meg az alábbi egyenletrendszer megoldhatóságát, adjuk meg a megoldások számát! Ha van megoldás, adjuk meg azt is!

$$x_1 + 2x_2 = 3$$
$$4x_1 + 9x_2 = 6$$
$$10x_1 + 21x_2 = 24$$
$$28x_1 + 59x_2 = 66$$

4. Oldjuk meg a következő egyenletrendszert (rögtön az együttható-mátrixos felírást használjuk):

$$\begin{pmatrix}
1 & 1 & 1 & 2 & | & -2 \\
1 & 2 & 3 & 4 & | & -6 \\
2 & 1 & 3 & 2 & | & -3 \\
1 & -1 & 1 & -1 & | & 0
\end{pmatrix}$$

5. Oldjuk meg a következő egyenletrendszert (rögtön az együttható-mátrixos felírást használjuk):

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

6. A $c \in \mathbb{R}$ paraméter minden lehetséges értékére vizsgáljuk meg az egyenletrendszer megoldhatóságát és megoldásainak számát! Adjuk meg a megoldást is!

$$x_1 - x_2 + x_3 - 3x_4 = 7$$

$$x_1 - 2x_2 + 3x_3 - 4x_4 = 19$$

$$3x_1 + 4x_2 - x_3 + 2x_4 = -9$$

$$-2x_1 + 3x_2 + 2x_3 + x_4 = -2$$

$$2x_1 - 3x_2 + 4x_3 - 7x_4 = c$$

3