انجینئری حساب

خالد خان یوسفزئی
کامسیٹ انسٹیٹیوٹ آف انفارمیشن ٹیکنالوجی، اسلام آباد
khalidyousafzai@comsats.edu.pk

عنوان

میری پہلی کتاب کا دیباچہ

گزشتہ چند برسوں سے حکومتِ پاکستان اعلیٰ تعلیم کی طرف توجہ دے رہی ہے جس سے ملک کی تاریخ میں پہلی مرتبہ اعلیٰ تعلیمی اداروں میں تحقیق کا رجحان پیدا ہوا ہے۔امید کی جاتی ہے کہ یہ سلسلہ جاری رہے گا۔

پاکستان میں اعلیٰ تعلیم کا نظام انگریزی زبان میں رائج ہے۔دنیا میں تحقیقی کام کا بیشتر حصہ انگریزی زبان میں ہی چھپتا ہے۔انگریزی زبان میں ہر موضوع پر لاتعداد کتابیں پائی جاتی ہیں جن سے طلبہ و طالبات استفادہ کر سکتے ہیں۔

ہمارے ملک میں طلبہ و طالبات کی ایک بہت بڑی تعداد بنیادی تعلیم اردو زبان میں حاصل کرتی ہے۔ان کے لئے انگریزی زبان میں موجود مواد سے استفادہ حاصل کرنا تو ایک طرف، انگریزی زبان ازخود ایک رکاوٹ کے طور پر ان کے سامنے آتی ہے۔یہ طلبہ و طالبات ذہین ہونے کے باوجود آگے بڑھنے اور قوم و ملک کی بھرپور خدمت کرنے کے قابل نہیں رہتے۔ایسے طلبہ و طالبات کو اردو زبان میں نصاب کی اچھی کتابیں درکار ہیں۔ہم نے قومی سطح پر ایسا کرنے کی کوئی خاطر خواہ کوشش نہیں کی۔

میں برسوں تک اس صورت حال کی وجہ سے پریشانی کا شکار رہا۔کچھ کرنے کی نیت رکھنے کے باوجود کچھ نہ کر سکتا تھا۔میرے لئے اردو میں ایک صفحہ بھی لکھنا ناممکن تھا۔آخر کار ایک دن میں نے اپنی اس کمزوری کو کتاب نہ لکھنے کا جواز بنانے سے انکار کر دیا اور یوں یہ کتاب وجود میں آئی۔

یہ کتاب اردو زبان میں تعلیم حاصل کرنے والے طلبہ و طالبات کے لئے نہایت آسان اردو میں لکھی گئی ہے۔کوشش کی گئی ہے کہ اسکول کی سطح پر نصاب میں استعمال تکنیکی الفاظ ہی استعمال کئے جائیں۔جہاں ایسے الفاظ موجود نہ تھے وہاں روز مرہ میں استعمال ہونے والے الفاظ چنے گئے۔تکنیکی الفاظ کی چنائی کے وقت اس بات کا دہان رکھا گیا کہ ان کا استعمال دیگر مضامین میں بھی ممکن ہو۔

کتاب میں بین الاقوامی نظامِ اکائی استعمال کی گئی ہے۔اہم متغیرات کی علامتیں وہی رکھی گئی ہیں جو موجودہ نظامِ تعلیم کی نصابی کتابوں میں رائج ہیں۔یوں اردو میں لکھی اس کتاب اور انگریزی میں اسی مضمون پر لکھی کتاب پڑھنے والے طلبہ و طالبات کو ساتھ کام کرنے میں دشواری نہیں ہو گی۔

امید کی جاتی ہے کہ یہ کتاب ایک دن خالصتاً اردو زبان میں انجنیئرنگ کی نصابی کتاب کے طور پر استعمال کی جائے گی۔اردو زبان میں الیکٹریکل انجنیئرنگ کی مکمل نصاب کی طرف یہ پہلا قدم ہے۔

اس کتاب کے پڑھنے والوں سے گزارش کی جاتی ہے کہ اسے زیادہ سے زیادہ طلبہ و طالبات تک پہنچانے میں مدد دیں اور انہیں جہاں اس کتاب میں غلطی نظر آئے وہ اس کی نشاندہی میری ای-میل پر کریں۔میں ان کا نہایت شکر گزار ہوں گا۔

اس کتاب میں تمام غلطیاں مجھ سے ہی ڈلی ہیں البتہ اسے درست بنانے میں بہت لوگوں کا ہاتھ ہے۔میں ان سب کا شکریہ ادا کرتا ہوں۔ یہ سلسلہ ابھی جاری ہے اور مکمل ہونے پر ان حضرات کے تاثرات یہاں شامل کئے جائیں گے۔

میں یہاں کامسیٹ یونیورسٹی اور ہائر ایجوکیشن کمیشن کا شکریہ ادا کرنا چاہتا ہوں جن کی وجہ سے ایسی سرگرمیاں ممکن ہوئیں۔

خالد خان یوسفزئی

28 اکتوبر 2011

باب 7

خطی الجبرا۔ سمتیات

خطی الجبرا وسیع مضمون ہے جس میں قالب اور سمتیات، مقطع قالب، خطی مساوات کے نظام، سمتی فضا اور خطی تبادلہ، آئگنی قیمت مسائل، اور دیگر موضوعات شامل ہیں۔اس کا استعمال انجینئری، طبیعیات، جیومیٹری، کمپیوٹر سائنس، معاشیات اور دیگر میدانوں میں پایا جاتا ہے۔

متعدد اعداد و شمار یا متعدد تفاعل کو مربوط طریقے سے قالب[1] اور سمتیات[2] کی مدد سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ قالب اور سمتیات ہی خطی الجبرا کی زبان ہیں۔

---

[1] matrices
[2] vectors

7.1 قالب اور سمتیات۔ مجموعہ اور غیر سمتی ضرب

مستطیلی ترتیب وار فہرست کو قالب کہتے ہیں۔درج ذیل قالب کی مثال ہیں۔ قالب میں درج اعداد یا تفاعل کو قالب کے اندراجات یا قالب کے ارکان[3] کہتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 0.1 & -2 & 1.2 \\ -6 & 0 & 23 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \ln x & -e^x \\ e^{3x} & 3.2x^2 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 3.22 \\ -\frac{4}{5} \end{bmatrix} \tag{7.1}$$

بالائی بائیں ہاتھ قالب کے ارکان 0.1 ، -2 ، 1.2 ، -6 ، 0 اور 23 ہیں۔اس قالب کے دو صف[4] اور تین قطار[5] ہیں۔افقی اندراجات کی لکیر کو صف اور عمودی اندراجات کی لکیر کو قطار کہتے ہیں۔ بالائی درمیانی قالب میں 3 صف اور 3 قطار پائے جاتے ہیں۔ایسا قالب جس میں صفوں کی تعداد، قطاروں کی تعداد کے برابر ہو مربع قالب[6] کہلاتا ہے۔یوں بالائی دائیں ہاتھ قالب بھی مربع قالب ہے۔ بالائی درمیانی قالب میں ارکان کو a_{mn} سے ظاہر کیا گیا ہے جہاں دو عدد اشاریہ m اور n بالترتیب اس صف اور قطار کو ظاہر کرتے ہیں جہاں یہ رکن پایا جاتا ہو۔ قالب میں اندراجات کے مقام کی وضاحت اسی معیاری ترکیب سے کی جاتی ہے۔ یوں a_{23} رکن دوسرے صف اور تیسرے قطار میں پایا جاتا ہے۔

ایسا قالب جو صرف ایک عدد صف یا صرف ایک عدد قطار پر مشتمل ہو، سمتیہ[7] کہلاتا ہے۔یوں نچلے دائیں ہاتھ دو ارکان پر مشتمل سمتیہ قطار[8] پایا جاتا ہے جبکہ نچلے بائیں ہاتھ سمتیہ صف[9] پایا جاتا ہے۔چونکہ سمتیہ قطار میں کوئی صف نہیں پایا جاتا لہٰذا اس میں ارکان کے مقام کو صرف ایک عدد اشاریہ سے ظاہر کیا جاتا ہے۔اسی طرح سمتیہ صف میں بھی ارکان کا مقام صرف ایک عدد اشاریہ سے ظاہر کیا جاتا ہے۔یوں سمتیہ قطار میں $a_1 = 3.22$ اور $a_2 = -\frac{4}{5}$ ہیں۔

عملی استعمال میں مواد کے ذخیرہ اور اس پر عمل کرنے میں قالب کار آمد ثابت ہوتے ہیں۔درج ذیل مثال دیکھیں

---

[3] elements
[4] rows
[5] columns
[6] square matrix
[7] vector
[8] column vector
[9] row vector

مثال 7.1: خطی نظام
درج ذیل خطی نظام میں x_1 ، x_2 اور x_3 نا معلوم متغیرات ہیں۔

$$\begin{aligned}2x_1+3x_2+2x_3&=0\\3x_1-2x_2+4x_3&=15\\5x_1\qquad\;+3x_3&=11\end{aligned}$$

آئیں درج بالا نظام میں x_1 ، x_2 اور x_3 کے عددی سروں سے **عددی سر قالب**[10] $\boldsymbol{A}$ لکھیں۔ $\boldsymbol{A}$ قالب میں ہر رکن کا مقام عین خطی مساوات کے مطابق ہو گا۔

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}2&3&2\\3&-2&3\\5&0&3\end{bmatrix}$$

چونکہ تیسری مساوات میں x_2 نہیں پایا جاتا لہٰذا اس کا عددی سر صفر کے برابر ہو گا اور یوں $\boldsymbol{A}$ میں $a_{32}=0$ درج کیا گیا ہے۔عددی سر قالب $\boldsymbol{A}$ میں مساوات کے دائیں ہاتھ کی معلومات کا اضافہ کرنے سے **افزودہ قالب**[11] $\tilde{\boldsymbol{A}}$ ملتا ہے۔

$$\tilde{\boldsymbol{A}}=\begin{bmatrix}2&3&2&0\\3&-2&3&15\\5&0&3&11\end{bmatrix}$$

چونکہ افزودہ قالب $\tilde{\boldsymbol{A}}$ سے تینوں مساوات لکھے جا سکتے ہیں لہٰذا دیے گئے خطی نظام کو $\tilde{\boldsymbol{A}}$ مکمل طور ظاہر کرتا ہے۔یوں ہم $\tilde{\boldsymbol{A}}$ کو حل کرتے ہوئے نا معلوم متغیرات x_1 ، x_2 اور x_3 حاصل کر سکتے ہیں۔ایسا کرنا جلد سمجھایا جائے گا۔فی الحال تسلی کر لیں کہ اس نظام کا حل $x_1=1$ ، $x_2=-2$ اور $x_3=2$ ہے۔

نا معلوم متغیرات کو x_1 ، x_2 اور x_3 سے ظاہر کرنے کی بجائے دیگر علامتوں سے ظاہر کیا جا سکتا ہے مثلاً x ، y اور z ۔

[10] coefficient matrix
[11] augmented matrix

مثال 7.2: فروخت کھاتا

$$
\begin{array}{cc}
 & \begin{array}{ccccccc} \text{جمع} & \text{جمعرات} & \text{بدھ} & \text{منگل} & \text{پیر} & \text{اتوار} & \text{ہفتہ} \end{array} \\
\boldsymbol{A} = & \begin{bmatrix} 32 & 23 & 13 & 18 & 11 & 19 & 20 \\ 10 & 12 & 14 & 5 & 0 & 17 & 25 \\ 29 & 16 & 32 & 18 & 9 & 14 & 17 \end{bmatrix} \begin{array}{c} \text{الف} \\ \text{ب} \\ \text{پ} \end{array}
\end{array}
$$

ایک دکان کی تین اشیاء کی ہفتہ وار فروخت درج بالا قالب میں دی گئی ہے۔ ہر ہفتے کی فروخت کو اسی طرح قالبوں میں لکھا جا سکتا ہے۔ مہینے کے آخر میں تمام قالبوں کے مطابقتی ارکان کا مجموعہ لینے سے ہر دن، تینوں اشیاء کی کل فروخت کی فہرست حاصل ہو گی۔

عمومی تصورات اور علامت نویسی

آئیں اب تک پیش کیے گئے تصورات کو با ضابطہ دستوری صورت دیں۔ ہم موٹی لکھائی میں لاطینی حروف تہجی کے بڑے حروف سے قالب کو ظاہر کریں گے مثلاً $\boldsymbol{A}$ ، $\boldsymbol{B}$ ، $\boldsymbol{C}$ ، $\cdots$، اور یا اس کو چکور قوسین میں عمومی رکن سے ظاہر کریں گے مثلاً $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ وغیرہ۔ ایسا قالب جس میں m صف اور n قطار ہوں، $m \times n$ (اس کو m ضرب n پڑھیں) قالب کہلاتا ہے (پہلے صف اور بعد میں قطار آئے گا) اور $m \times n$ قالب کی **جسامت**[12] کہلاتی ہے۔ یوں $m \times n$ قالب درج ذیل صورت کا ہو گا۔

$$
\boldsymbol{A} = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \tag{7.2}
$$

مساوات 7.1 میں بالائی بائیں قالب 3×2 جسامت کا ہے جبکہ نچلا بایاں قالب 3×1 جسامت کا ہے۔

---

[12] size

مساوات 7.2 میں ہر رکن کو دو عدد اشاریہ سے پہچانا جاتا ہے جہاں پہلا اشاریہ صف اور دوسرا اشاریہ قطار ہے۔یوں a_{23} دوسرے صف اور تیسرے قطار پر موجود اندراج ہے۔

ایسا قالب جس میں $m = n$ ہو $n \times n$ **چکور قالب** کہلاتا ہے۔ چکور قالب کا وہ وتر جس پر a_{11} ، a_{22} ، $\cdots$ ، a_{nn} پائے جاتے ہیں، قالب کا **مرکزی وتر**[13] کہلاتا ہے۔ مساوات 7.1 میں ایک چکور قالب کے مرکزی وتر کے ارکان a_{11} ، a_{22} اور a_{33} ہیں جبکہ دوسرے چکور قالب کے مرکزی وتر کے ارکان $\ln x$ اور $3.2x^2$ ہیں۔جیسا ہم دیکھیں گے، چکور قالب نہایت اہم ہیں۔

ایسا قالب جس میں $m \neq n$ ہو $m \times n$ **مستطیل**[14] قالب کہلاتا ہے۔مستطیل قالب کی ایک مخصوص قسم چکور قالب ہے۔

سمتیات

صرف ایک صف یا ایک قطار پر مبنی قالب کو سمتیہ کہتے ہیں۔سمتیہ کے اندراج کو سمتیہ کے اجزاء[15] کہتے ہیں۔ ہم موٹی لکھائی میں لاطینی حروف تہجی کے چھوٹے حروف سے سمتیہ کو ظاہر کریں گے مثلاً $\boldsymbol{a}$ ، $\boldsymbol{b}$ ، $\boldsymbol{c}$ ، $\cdots$، اور یا اس کو چکور قوسین میں عمومی رکن سے ظاہر کریں گے مثلاً $\boldsymbol{a} = [a_j]$ وغیرہ۔ سمتیہ صف کی مثالیں درج ذیل ہیں۔

$$\boldsymbol{a} = \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & \cdots & a_n \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{b} = \begin{bmatrix} 2 & -3 & 0 & 4.2 & \frac{3}{5} \end{bmatrix}$$

اسی طرح سمتیہ قطار کی مثالیں درج ذیل ہیں۔

$$\boldsymbol{c} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix}, \qquad \boldsymbol{d} = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 2.3 \end{bmatrix}$$

$m \times n$ جسامت کے قالب 7.2 کو n جسامت کا سمتیہ صف

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{b}_1 & \boldsymbol{b}_2 & \cdots & \boldsymbol{b}_n \end{bmatrix} \tag{7.3}$$

[13] main diagonal
[14] rectangular matrix
[15] components

تصور کیا جا سکتا ہے جہاں $\boldsymbol{b}_1$ تا $\boldsymbol{b}_n$ از خود m جسامت کے سمتیہ قطار

$$\boldsymbol{b}_1 = \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix}, \boldsymbol{b}_2 = \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix}, \quad \cdots \quad \boldsymbol{b}_n = \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix} \tag{7.4}$$

ہیں۔اسی طرح $\boldsymbol{A}$ کو m جسامت کا سمتیہ قطار

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{c}_1 \\ \boldsymbol{c}_2 \\ \vdots \boldsymbol{c}_m \end{bmatrix} \tag{7.5}$$

تصور کیا جا سکتا ہے جہاں $\boldsymbol{c}_1$ تا $\boldsymbol{c}_m$ از خود n جسامت کے سمتیہ صف ہیں۔

$$\begin{aligned} \boldsymbol{c}_1 &= \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \end{bmatrix} \\ \boldsymbol{c}_2 &= \begin{bmatrix} a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \end{bmatrix} \\ &\vdots \\ \boldsymbol{c}_m &= \begin{bmatrix} a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \end{aligned} \tag{7.6}$$

مجموعہ اور غیر سمتی ضرب

آئیں قالب مساوی ہونے کی تصور جانتے ہیں۔

تعریف : دو قالب $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{B}$ اس صورت مساوی ہوں گے جب دونوں قالب کی جسامت برابر ہو اور ان کے نظیری ارکان آپس میں برابر ہوں یعنی $a_{11} = b_{11}$ ، $a_{12} = b_{12}$ ، ⋯ ہوں۔غیر مساوی قالب **مختلف**[16] کہلاتے ہیں۔یوں مختلف جسامت کے قالب ہر صورت مختلف ہوں گے۔مساوات کا تعلق $\boldsymbol{A} = \boldsymbol{B}$ لکھا جاتا ہے۔

[16] different

مثال 7.3: قالبوں کی مساوات
اگر درج ذیل قالب مساوی ہوں

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22}\end{bmatrix} \quad \text{اور} \quad \boldsymbol{B}=\begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 0 & 3.2\end{bmatrix}$$

تب $a_{11}=2$ ، $a_{12}=-3$ ، $a_{21}=0$ اور $a_{22}=3.2$ ہوں گے اور ہم $\boldsymbol{A}=\boldsymbol{B}$ لکھ سکتے ہیں۔درج ذیل تمام قالب آپس میں مختلف ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 7 \\ 5 & 1\end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 5 & 1 \\ 2 & 7\end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 & 7 \\ 1 & 5\end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 \\ 1\end{bmatrix}$$

تعریف: قالبوں کا مجموعہ
دو یکساں جسامت کے قالب $\boldsymbol{A}=[a_{jk}]$ اور $\boldsymbol{B}=[b_{jk}]$ کا مجموعہ $\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B}$ لکھا جائے گا جس کے اندراجات $a_{jk}+b_{jk}$ کو $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{B}$ کے نظیری ارکان کے مجموعے سے حاصل کیا جائے گا۔دو مختلف جسامت کے قالبوں کا مجموعہ حاصل کرنا نا ممکن ہے۔

مثال 7.4: اگر

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & -2 \\ 3 & 2 & 1\end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{B}=\begin{bmatrix} 7 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 2 & -1 & 3\end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{a}=\begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -2\end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{b}=\begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1\end{bmatrix}$$

ہوں تب $\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B}$ ، $\boldsymbol{a}+\boldsymbol{b}$ اور $0\boldsymbol{A}+\boldsymbol{b}$ حاصل کریں۔

حل: چونکہ $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{B}$ کی یکساں جسامت ہے لہٰذا انہیں جمع کیا جا سکتا ہے۔ مجموعہ درج ذیل ہو گا۔

$$\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B}=\begin{bmatrix}2+7 & -1+3 & 3+0\\ 1+1 & 0+2 & -2+1\\ 3+2 & 2-1 & 1+3\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}9 & 2 & 3\\ 2 & 2 & -1\\ 5 & 1 & 4\end{bmatrix}$$

اسی طرح چونکہ $\boldsymbol{a}$ اور $\boldsymbol{b}$ کی جسامت یکساں ہے لہٰذا انہیں جمع کیا جا سکتا ہے۔ ان کا مجموعہ درج ذیل ہے۔

$$\boldsymbol{a}+\boldsymbol{b}=\begin{bmatrix}1+0\\ 3+2\\ -2+1\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}1\\ 5\\ -1\end{bmatrix}$$

چونکہ $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{b}$ کی جسامت یکساں نہیں ہے لہٰذا $0\boldsymbol{A}+\boldsymbol{b}$ حاصل نہیں کیا جا سکتا ہے۔

تعریف: غیر سمتی ضرب
کسی بھی $m\times n$ قالب $\boldsymbol{A}=[a_{jk}]$ اور کسی بھی غیر سمتی مقدار (عدد) c کا حاصل ضرب $c\boldsymbol{A}$ لکھا جاتا ہے جو ایسا $m\times n$ قالب $c\boldsymbol{A}=[ca_{jk}]$ ہے جس کا ہر رکن $\boldsymbol{A}$ کے نظیری رکن کو c سے ضرب دیتے حاصل کیا جاتا ہے۔

ہم $(-1)\boldsymbol{A}$ کو $-\boldsymbol{A}$ لکھتے ہیں اور اس کو $\boldsymbol{A}$ کا نفی کہتے ہیں۔اسی طرح $(-k)\boldsymbol{A}$ کو $-k\boldsymbol{A}$ لکھا جاتا ہے۔ $\boldsymbol{A}+(-\boldsymbol{B})$ کو $\boldsymbol{A}-\boldsymbol{B}$ لکھا جاتا ہے جو $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{B}$ کا فرق[17] کہلاتا ہے (فرق صرف یکساں جسامت کے قالب کا حاصل کیا جا سکتا ہے)۔

مثال 7.5: غیر سمتی ضرب
اگر

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}1.2 & 3.3\\ 0.6 & -1.5\\ 0 & 6.0\end{bmatrix}$$

[17] difference

ہو تب درج ذیل لکھے جا سکتے ہیں۔

$$-\boldsymbol{A}\begin{bmatrix}-1.2 & -3.3\\ -0.6 & 1.5\\ 0 & -6.0\end{bmatrix}, \quad \frac{10}{3}\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}4 & 11\\ 2 & -5\\ 0 & 20\end{bmatrix}, \quad 0\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}0 & 0\\ 0 & 0\\ 0 & 0\end{bmatrix}$$

اگر قالب $\boldsymbol{B}$ میں مختلف اشیاء کی کلو گرام کمیت درج ہو تب $1000\boldsymbol{B}$ قالب انہیں اشیاء کی کمیت گرام میں دے گا۔

مجموعہ قالب اور غیر سمتی ضرب کے قواعد

مجموعہ اعداد کے قواعد سے یکساں جسامت $m \times n$ کے قالبوں کے مجموعے کے درج ذیل قاعدے حاصل ہوتے ہیں۔

$$\begin{aligned}
&\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B}=\boldsymbol{B}+\boldsymbol{A}\\
&(\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B})+\boldsymbol{C}=\boldsymbol{A}+(\boldsymbol{B}+\boldsymbol{C}) \quad (\text{یعنی } \boldsymbol{A}+\boldsymbol{B}+\boldsymbol{C})\\
&\boldsymbol{A}+\boldsymbol{0}=\boldsymbol{A}\\
&\boldsymbol{A}-\boldsymbol{A}=\boldsymbol{0}
\end{aligned} \tag{7.7}$$

درج بالا موٹی لکھائی میں صفر $\boldsymbol{0}$ ایسے $m \times n$ **صفر قالب**[18] کو ظاہر کرتی ہے جس کے تمام ارکان صفر 0 کے برابر ہوں۔ اگر $m=1$ یا $n=1$ ہو تب اس کو **صفر سمتیہ**[19] کہیں گے۔

یوں مجموعہ قالب **قانون تبادل** اور **قانون تلازم** پر پورا اترتا ہے۔

اسی طرح غیر سمتی ضرب درج ذیل قواعد پر پورا اترتا ہے۔

$$\begin{aligned}
&c(\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B})=c\boldsymbol{A}+c\boldsymbol{B}\\
&(c+k)\boldsymbol{A}=c\boldsymbol{A}+k\boldsymbol{B}\\
&c(k\boldsymbol{A})=(ck)\boldsymbol{A} \qquad (\text{یعنی } ck\boldsymbol{A})\\
&1\boldsymbol{A}=\boldsymbol{A}
\end{aligned} \tag{7.8}$$

---

[18] zero matrix
[19] zero vector

سوالات

سوال 7.1 تا سوال 7.3 عمومی سوالات ہیں۔ سوال 7.1: $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ لکھتے ہوئے مثال 7.2 میں $[a_{12}]$ اور $[a_{25}]$ کیا ہیں۔

جوابات: $[a_{12}] = 23$ اور $[a_{25}] = 0$

سوال 7.2: مثال 7.2 میں دیے گئے قالب کی جسامت لکھیں۔

جواب: 3×7

سوال 7.3: مثال 7.4 میں قالب $\boldsymbol{A}$ کی مرکزی وتر لکھیں۔

جواب: 2 ، 0 اور 1

سوال 7.4 تا سوال 7.10 میں قالبوں کے مجموعے اور غیر سمتی ضرب حاصل کرنے ہوں گے۔ان سوالات میں درکار قالب درج ذیل ہیں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 3 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ -1 & 2 & 3 \\ 0 & 4 & 1 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{C} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 6 & -2 \\ 4 & 2 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{D} = \begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 2 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\boldsymbol{E} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 12 & -4 \\ 8 & 4 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{u} = \begin{bmatrix} 2.2 \\ 1.0 \\ 0.0, \end{bmatrix} \quad \boldsymbol{v} = \begin{bmatrix} 1.1 \\ 0.5 \\ 0.0 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{w} = \begin{bmatrix} 2.0 \\ 1.6 \\ 3.2 \end{bmatrix}$$

سوال 7.4: $0.5\boldsymbol{A}$ ، $0.2\boldsymbol{B}$ ، $-2\boldsymbol{u}$

جوابات:

$$0.5\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 0.5 & 0 & 1.0 \\ 1.5 & -0.5 & 0.5 \\ 1.0 & 0.5 & 0 \end{bmatrix}, \quad 0.2\boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} 0.4 & 0 & 0.6 \\ -0.2 & 0.4 & 0.6 \\ 0 & 0.8 & 0.2 \end{bmatrix}, \quad -2\boldsymbol{u} = \begin{bmatrix} -4.4 \\ -2.0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

سوال 7.5: $3\boldsymbol{A} + 2\boldsymbol{B}, \quad 2\boldsymbol{C} - \boldsymbol{E}, \quad -3\boldsymbol{u} + \boldsymbol{v} - 2\boldsymbol{w}$

جوابات:

$$\begin{bmatrix} 7 & 0 & 12 \\ 7 & 1 & 9 \\ 6 & 11 & 2 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} -9.5 \\ -5.7 \\ -6.4 \end{bmatrix}$$

سوال 7.6: $5\boldsymbol{A}-3\boldsymbol{A}, \quad 6(3)\boldsymbol{B}, \quad (3\cdot 6)\boldsymbol{B}$

جوابات:

$$\begin{bmatrix} 18 & 0 & 36 \\ 54 & -18 & 18 \\ 36 & 18 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 18 & 0 & 36 \\ 54 & -18 & 18 \\ 36 & 18 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 & 0 & 4 \\ 6 & -2 & 2 \\ 4 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

سوال 7.7: $0.2(0.1\boldsymbol{E}-0.3\boldsymbol{D}), \quad 3(2\boldsymbol{C}+5\boldsymbol{D})$

جوابات:

$$\begin{bmatrix} 12 & 60 \\ 66 & 18 \\ 9 & 57 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0.08 & -0.24 \\ 0.12 & -0.2 \\ 0.22 & -0.1 \end{bmatrix}$$

سوال 7.8: $0\boldsymbol{B}+\boldsymbol{D}, \quad \boldsymbol{A}+\boldsymbol{C}, \quad (\boldsymbol{D}+\boldsymbol{E})+\boldsymbol{C}, \quad \boldsymbol{E}+(\boldsymbol{D}+\boldsymbol{C})$

جوابات: چونکہ $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{C}$ کی جسامت یکساں نہیں ہے لہٰذا انہیں جمع نہیں کیا جا سکتا ہے۔ غیر یکساں جسامت کی بنا $0\boldsymbol{B}+\boldsymbol{D}$ بھی حاصل نہیں کیا جا سکتا ہے۔

$$\boldsymbol{E}+(\boldsymbol{D}+\boldsymbol{C})=(\boldsymbol{D}+\boldsymbol{E})+\boldsymbol{C}=\begin{bmatrix} 6 & 4 \\ 20 & -4 \\ 11 & 9 \end{bmatrix}$$

سوال 7.9: $\boldsymbol{u}$ ، $\boldsymbol{v}$ اور $\boldsymbol{w}$ کو خلاء میں قوت کے اجزاء تصور کرتے ہوئے ان کے مجموعے سے کل قوت دریافت کریں۔

جواب:

$$\begin{bmatrix} 5.3 \\ 3.1 \\ 3.2 \end{bmatrix}$$

سوال 7.10: متوازن صورت
تمام قوتوں کا مجموعہ صفر کے برابر ہونے کی صورت کو متوازن[20] حال کہتے ہیں۔

ایسا قوت $\boldsymbol{x}$ دریافت کریں کہ $\boldsymbol{u}$ ، $\boldsymbol{v}$ ، $\boldsymbol{w}$ اور $\boldsymbol{x}$ متوازن حال میں ہوں۔

$$\boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}-5.3\\-3.1\\-3.2\end{bmatrix}$$

7.2 قالبی ضرب

قالبی ضرب سے مراد دو عدد قالبوں کا آپس میں ضرب ہے۔آپ سے گزارش ہے کہ چند مثالیں حل کرتے ہوئے قالبی ضرب کو اچھی طرح سمجھیں۔قالبی ضرب کی تعریف درج ذیل ہے۔

تعریف: قالبی ضرب
$m\times n$ قالب $\boldsymbol{A}=[a_{jk}]$ اور $r\times p$ قالب $\boldsymbol{B}=[b_{jk}]$ کا (اسی ترتیب سے) حاصل ضرب $\boldsymbol{C}=\boldsymbol{A}\boldsymbol{B}$ صرف $r=n$ کی صورت میں ممکن ہو گا اور یہ $m\times p$ قالب $\boldsymbol{C}=[c_{jk}]$ ہو گا جس کے اندراجات درج ذیل ہوں گے۔

$$c_{jk}=\sum_{l=1}^{n}a_{jl}b_{lk}=a_{j1}b_{1k}+a_{j2}b_{2k}+\cdots+a_{jn}b_{nk},\quad j=1,\cdots,m\quad k=1,\cdots,p \tag{7.9}$$

یوں پہلے جزو $\boldsymbol{A}$ میں قطاروں کی تعداد n دوسرے جزو $\boldsymbol{B}$ کی صفوں کی تعداد r کے برابر ہونا لازمی ہے۔مساوات 7.9 میں c_{jk} کو $\boldsymbol{A}$ کے j صف کے ہر رکن کو $\boldsymbol{B}$ کے k قطار کے نظیری رکن سے ضرب

[20] equilibrium

دیتے ہوئے تمام n حاصل ضرب کا مجموعہ لینے سے حاصل کیا جاتا ہے۔ ہم کہتے ہیں **صف ضرب قطار** سے قالبی ضرب حاصل کیا جاتا ہے۔ قالبی ضرب $n = 3$ کی صورت میں درج ذیل ہو گا

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \\ c_{31} & c_{32} \\ c_{41} & c_{42} \end{bmatrix}$$

جہاں $\boldsymbol{A}$ کی پہلی صف کے ارکان کو $\boldsymbol{B}$ کی پہلی قطار کے نظیری ارکان سے ضرب دیتے ہوئے تمام کا مجموعہ لینے سے c_{11} حاصل ہو گا۔اسی طرح $\boldsymbol{A}$ کی پہلی صف کے ارکان کو $\boldsymbol{B}$ کی دوسری قطار کے نظیری ارکان سے ضرب دیتے ہوئے تمام کا مجموعہ لینے سے c_{12} حاصل ہو گا اور $\boldsymbol{A}$ کی دوسری صف کے ارکان کو $\boldsymbol{B}$ کی پہلی قطار کے نظیری ارکان سے ضرب دیتے ہوئے تمام کا مجموعہ لینے سے c_{21} حاصل ہو گا۔اس عمل کو درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$\begin{aligned} c_{11} &= a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} + a_{13}b_{31} \\ c_{12} &= a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} + a_{13}b_{32} \\ c_{21} &= a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} + a_{23}b_{31} \end{aligned}$$

چونکہ سمتیہ درحقیقت قالب کی مخصوص صورت ہے لہٰذا قالب اور سمتیہ کا ضرب بھی بالکل اسی طرح حاصل کیا جائے گا۔ قالبی ضرب کی چند مثالیں درج ذیل ہیں۔

مثال 7.6: قالبی ضرب

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 6 \\ 5 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 9 & 7 \\ 8 & 10 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1\cdot 9 + 3\cdot 8 & 1\cdot 7 + 3\cdot 10 \\ 4\cdot 9 + 6\cdot 8 & 4\cdot 7 + 6\cdot 10 \\ 5\cdot 9 + 2\cdot 8 & 5\cdot 7 + 2\cdot 10 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 33 & 37 \\ 84 & 88 \\ 61 & 55 \end{bmatrix}$$

مثال 7.7: قالب اور سمتیہ کا ضرب

$$\begin{bmatrix}2 & 1\\3 & 0\end{bmatrix}\begin{bmatrix}4\\5\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}2\cdot4+1\cdot5\\3\cdot4+0\cdot5\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}13\\12\end{bmatrix} \quad \text{جبکہ} \quad \begin{bmatrix}4\\5\end{bmatrix}\begin{bmatrix}2 & 1\\3 & 0\end{bmatrix}=\text{نا ممکن}$$

درج بالا میں قالب اور سمتیہ کی جگہ تبدیل کرنے سے پہلے جزو کی قطاروں اور دوسرے جزو کی صفوں کی تعداد یکساں نہیں رہتی لہٰذا ایسا ضرب نا ممکن ہے۔یوں ضروری نہیں ہے کہ $\boldsymbol{AB}$ اور $\boldsymbol{BA}$ برابر ہوں اور یہ کہ دونوں ضرب کا حصول ممکن ہو۔

سوال 7.11:

$$\begin{bmatrix}2 & 1 & 3\end{bmatrix}\begin{bmatrix}1\\0\\-2\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}-4\end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix}1\\0\\-2\end{bmatrix}\begin{bmatrix}2 & 1 & 3\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}2 & 1 & 3\\0 & 0 & 0\\-4 & -2 & -6\end{bmatrix}$$

آپ نے دیکھا کہ سمتیات کی جگہ تبدیل کرنے سے حاصل ضرب تبدیل ہوتا ہے یعنی **قالبی ضرب قانون تبادل پر پورا نہیں اترتا۔**

مثال 7.8: قالبی ضرب قانون تبادل پر پورا نہیں اترتا لہٰذا عموماً $\boldsymbol{AB}\neq\boldsymbol{BA}$ ہو گا

$$\begin{bmatrix}1 & 1\\200 & 200\end{bmatrix}\begin{bmatrix}-1 & 1\\1 & -1\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}0 & 0\\0 & 0\end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix}-1 & 1\\1 & -1\end{bmatrix}\begin{bmatrix}1 & 1\\200 & 200\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}199 & 199\\-199 & -199\end{bmatrix}$$

آپ نے دیکھا کہ قالبی ضرب میں اجزاء کی جگہ تبدیل نہیں کی جا سکتی ہے۔اس کے علاوہ قالبی ضرب، عام اعدادی ضرب کے درج ذیل قواعد پر پورا اترتا ہے۔

$$
\begin{aligned}
&(\text{الف}) \quad (k\boldsymbol{A})\boldsymbol{B} = k(\boldsymbol{A}\boldsymbol{B}) = \boldsymbol{A}(k\boldsymbol{B}) \quad (k\boldsymbol{A}\boldsymbol{B} \text{ یا } \boldsymbol{A}k\boldsymbol{B})\\
&(\text{ب}) \quad \boldsymbol{A}(\boldsymbol{B}\boldsymbol{C}) = (\boldsymbol{A}\boldsymbol{B})\boldsymbol{C} \quad (\text{یعنی } \boldsymbol{A}\boldsymbol{B}\boldsymbol{C})\\
&(\text{پ}) \quad (\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B})\boldsymbol{C} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{C} + \boldsymbol{B}\boldsymbol{C}\\
&(\text{ت}) \quad \boldsymbol{C}(\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B}) = \boldsymbol{C}\boldsymbol{A} + \boldsymbol{C}\boldsymbol{B}
\end{aligned}
\tag{7.10}
$$

درج بالا میں k کوئی عدد ہے اور یہ قواعد اس صورت درست ہوں گے کہ بائیں ہاتھ کے قالب، قالبی ضرب کی تعریف پر پورا اترتے ہوں۔درج بالا میں مساوات-ب **قانون تلازم**[21] کہلاتا ہے جبکہ مساوات-پ اور مساوات-ت **قانون تقسیم**[22] کہلاتا ہے۔

چونکہ قالبی ضرب صف ضرب قطار کو کہتے ہیں لہٰذا مساوات 7.9 کو زیادہ خوش اسلوبی سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$
c_{jk} = \boldsymbol{a}_j\boldsymbol{b}_k, \quad j = 1, \cdots, m \quad k = 1, \cdots, p \tag{7.11}
$$

جہاں $\boldsymbol{a}_j$ قالب $\boldsymbol{A}$ کا صف j اور $\boldsymbol{b}_k$ قالب $\boldsymbol{B}$ کا قطار k ہے۔

$$
\boldsymbol{a}_j\boldsymbol{b}_k = \begin{bmatrix} a_{j1} & a_{j2} & \cdots & a_{jn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{1k} \\ b_{2k} \\ \vdots \\ b_{nk} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{j1}b_{1k} + a_{j2}b_{2k} + \cdots + a_{jn}b_{nk} \end{bmatrix}
$$

مثال 7.9: صف اور قطار سمتیہ کی صورت میں ضرب ارکان

3×3 قالب $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ اور 3×4 قالب $\boldsymbol{B} = [b_{jk}]$ کو ضرب دینے سے درج لکھا جا سکتا ہے۔

$$
\boldsymbol{A}\boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{a}_1\boldsymbol{b}_1 & \boldsymbol{a}_1\boldsymbol{b}_2 & \boldsymbol{a}_1\boldsymbol{b}_3 & \boldsymbol{a}_1\boldsymbol{b}_4 \\ \boldsymbol{a}_2\boldsymbol{b}_1 & \boldsymbol{a}_2\boldsymbol{b}_2 & \boldsymbol{a}_2\boldsymbol{b}_3 & \boldsymbol{a}_2\boldsymbol{b}_4 \\ \boldsymbol{a}_3\boldsymbol{b}_1 & \boldsymbol{a}_3\boldsymbol{b}_2 & \boldsymbol{a}_3\boldsymbol{b}_3 & \boldsymbol{a}_3\boldsymbol{b}_4 \end{bmatrix} \tag{7.12}
$$

---

[21] associative law
[22] distributive law

مثال 7.10: 3×3 قالب $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ اور 3×4 قالب $\boldsymbol{B} = [b_{jk}]$ درج ذیل ہیں۔ مساوات 7.12 سے $\boldsymbol{AB}$ حاصل کریں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 0 & 3 \\ 2 & 1 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$

حل: یہاں $\boldsymbol{a}_1 = [1 \quad 0 \quad 2]$ ، $\boldsymbol{a}_2 = [2 \quad 1 \quad 1]$ اور $\boldsymbol{a}_3 = [3 \quad 2 \quad 1]$ ہیں۔یوں درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\boldsymbol{a}_1\boldsymbol{b}_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = 2 + 0 + 4 = 6$$

اسی طرح بقایا ارکان حاصل کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\boldsymbol{AB} = \begin{bmatrix} 6 & 4 & 7 & 4 \\ 7 & 7 & 5 & 8 \\ 10 & 11 & 6 & 13 \end{bmatrix}$$

قالبی ضرب بذریعہ کمپیوٹر

مساوات 7.12 کو ذرہ مختلف طریقے سے لکھتے ہیں۔ $\boldsymbol{A}$ کو جوں کا توں جبکہ $\boldsymbol{B}$ کو سمتیہ قطار کی صورت میں لکھتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\boldsymbol{AB} = \boldsymbol{A}\begin{bmatrix} \boldsymbol{b}_1 & \boldsymbol{b}_2 & \cdots & \boldsymbol{b}_p \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{Ab}_1 & \boldsymbol{Ab}_2 & \cdots & \boldsymbol{Ab}_p \end{bmatrix} \tag{7.13}$$

متعدد متوازی جڑے کمپیوٹر کو علیحدہ علیحدہ $\boldsymbol{b}_1$ ، $\boldsymbol{b}_2$ ، $\cdots$، $\boldsymbol{b}_p$ یا انہیں کئی کئی علیحدہ سمتیہ قطار فراہم کیے جاتے ہیں اور ساتھ ہی تمام کو $\boldsymbol{A}$ بھی فراہم کیا جاتا ہے۔ یوں قالبی ضرب کے اجزاء $\boldsymbol{A}\boldsymbol{b}_1$ ، $\boldsymbol{A}\boldsymbol{b}_2$ ، $\cdots$، $\boldsymbol{A}\boldsymbol{b}_p$ بہ یک وقت (نسبتاً بہت کم وقت میں) حاصل ہوتے ہیں۔

مثال 7.11: درج ذیل کو مساوات 7.13 کی مدد سے حل کریں۔

$$\boldsymbol{A}\boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 1 & 7 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

حل: مساوات 7.13 سے قالبی ضرب کے قطار حاصل کرتے ہیں جنہیں ایک ہی قالب میں یکجا کرتے ہوئے درج بالا جواب ملتا ہے۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ -1 \end{bmatrix}$$

خطی تبادل اور قالبی ضرب

دو متغیرات پر مبنی خطی تبادل درج ذیل لکھا جاتا ہے

$$\begin{aligned} y_1 &= a_{11}x_1 + a_{12}x_2 \\ y_2 &= a_{21}x_1 + a_{22}x_2 \end{aligned} \tag{7.14}$$

جس کو سمتیات کی مدد سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\boldsymbol{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 \end{bmatrix} \tag{7.15}$$

اب اگر x_1x_2 نظام ازخود w_1w_2 پر مبنی ہو یعنی

$$\begin{aligned} x_1 &= b_{11}w_1 + b_{12}w_2 \\ x_2 &= b_{21}w_1 + b_{22}w_2 \end{aligned} \tag{7.16}$$

یا

$$\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \boldsymbol{B}\boldsymbol{w} = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11}w_1 + b_{12}w_2 \\ b_{21}w_1 + b_{22}w_2 \end{bmatrix} \tag{7.17}$$

تب y_1y_2 نظام بالواسطہ w_1w_2 پر مبنی ہو گا۔آئیں اس تعلق کو جانیں۔

مساوات 7.14 میں مساوات 7.16 استعمال کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} y_1 &= a_{11}(b_{11}w_1 + b_{12}w_2) + a_{12}(b_{21}w_1 + b_{22}w_2) \\ &= (a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21})w_1 + (a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22})w_2 \\ y_2 &= a_{21}(b_{11}w_1 + b_{12}w_2) + a_{22}(b_{21}w_1 + b_{22}w_2) \\ &= (a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21})w_1 + (a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22})w_2 \end{aligned}$$

یعنی

$$\begin{aligned} y_1 &= c_{11}w_1 + c_{12}w_2 \\ y_2 &= c_{21}w_1 + c_{22}w_2 \end{aligned} \tag{7.18}$$

ملتا ہے جہاں

$$\begin{aligned} c_{11} &= a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21}, \quad & c_{12} &= a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ c_{21} &= a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21}, \quad & c_{22} &= a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{aligned} \tag{7.19}$$

لیا گیا ہے۔اس تعلق کو سمتیات کی مدد سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\boldsymbol{y} = \boldsymbol{C}\boldsymbol{w} = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{11}w_1 + c_{12}w_2 \\ c_{21}w_1 + c_{22}w_2 \end{bmatrix} \tag{7.20}$$

آئیں قالبی ضرب $\boldsymbol{AB}$ حاصل کرتے ہوئے ثابت کریں کہ $\boldsymbol{C} = \boldsymbol{AB}$ ہے۔

$$\boldsymbol{AB} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} & a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} & a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix} = \boldsymbol{C} \tag{7.21}$$

بڑے جسامت کے قالبوں کے لئے بھی $\boldsymbol{C} = \boldsymbol{AB}$ بالکل اسی طرح ثابت کیا جاتا ہے۔یوں y ، x اور w متغیرات کی تعداد بالترتیب m ، n اور p کی صورت میں $\boldsymbol{A}$ ، $\boldsymbol{B}$ اور $\boldsymbol{C}$ قالبوں کی جسامت بالترتیب $m \times n$ ، $n \times p$ اور $m \times p$ ہو گی جہاں $\boldsymbol{C} = \boldsymbol{AB}$ ہے۔ قالبی ضرب (مساوات 7.9) کی تعریف مساوات 7.21 کی بدولت ہے۔

7.2.1 تبدیلی محل

قالب کے صفوں کو بطور قطار (یعنی قطاروں کو بطور صف) لکھ کر **تبدیل محل قالب**[23] حاصل ہوتا ہے اور اس عمل کو [24] کہتے ہیں۔سمتیہ کی تبدیلی محل بھی اسی طرح کی جاتی ہے۔اس طرح قالب کا صف، تبدیل محل قالب کا قطار ہو گا اور یونہی قالب کا قطار، تبدیل محل قالب کا صف ہو گا۔ چکور قالب کے ارکان کا مرکزی وتر میں "عکس" لینے سے بھی تبدیل محل قالب حاصل ہو گا۔مرکزی وتر کے دونوں اطراف یکساں مقامات پر ارکان کی آپس میں جگہ تبدیل کرنے سے ان کا "عکس" حاصل ہو گا۔یوں a_{12} اور a_{21} آپس میں جگہ تبدیل کریں گے، a_{13} اور a_{31} آپس میں جگہ تبدیل کریں گے، وغیرہ وغیرہ۔ قالب $\boldsymbol{A}$ سے حاصل تبدیل محل قالب کو $\boldsymbol{A}^T$ سے ظاہر کیا جائے گا۔درج ذیل مثال دیکھیں۔

مثال 7.12: تبدیل محل قالب
قالب $\boldsymbol{A}$ کا تبدیل محل $\boldsymbol{A}^T$ درج ذیل ہے۔

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}5&1&-2\\3&6&4\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{A}^T=\begin{bmatrix}5&3\\1&6\\-2&4\end{bmatrix}$$

درج بالا کو درج ذیل بھی لکھا جا سکتا ہے۔

$$\begin{bmatrix}5&1&-2\\3&6&4\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix}5&3\\1&6\\-2&4\end{bmatrix}$$

چکور قالب اور اس کا تبدیل محل درج ذیل ہیں۔چکور قالب اور اس کے تبدیل محل قالب میں مرکزی وتر کے ارکان جگہ تبدیل نہیں کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix}5&-2&6\\7&1&0\\4&8&3\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix}5&7&4\\-2&1&8\\6&0&3\end{bmatrix}$$

---

[23] transpose matrix
[24] transposition

سمتیہ صف کا تبدیل محل، سمتیہ قطار ہو گا اور یونہی سمتیہ قطار کا تبدیل محل، سمتیہ صف ہو گا۔

$$\begin{bmatrix}3 & 7 & -1\end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix}3\\7\\-1\end{bmatrix}, \qquad \begin{bmatrix}4\\5\\2\end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix}4 & 5 & 2\end{bmatrix}$$

تبدیل محل کا تبدیل محل اصل قالب ہو گا۔

$$\begin{bmatrix}2 & 1 & 4\end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix}2\\1\\4\end{bmatrix}, \qquad \begin{bmatrix}2\\1\\4\end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix}2 & 1 & 4\end{bmatrix}$$

تعریف: قالب اور سمتیہ کا تبدیل محل
$m \times n$ قالب $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ کا تبدیل محل $n \times m$ قالب $\boldsymbol{A}^T$ ہے جس کا پہلا صف، $\boldsymbol{A}$ کا پہلا قطار، اس کا دوسرا صف $\boldsymbol{A}$ کا دوسرا قطار، وغیرہ وغیرہ ہوں گے۔ یوں مساوات 7.2 میں دیے گئے $\boldsymbol{A}$ کا تبدیل محل $\boldsymbol{A}^T$ درج ذیل ہو گا۔

$$\boldsymbol{A}^T = [a_{kj}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{m1}\\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{m2}\\ \vdots & & & \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{mn}\end{bmatrix} \tag{7.22}$$

سمتیہ صف کا تبدیل محل سمتیہ قطار ہو گا جبکہ سمتیہ قطار کا تبدیل محل سمتیہ صف ہو گا۔

بعض اوقات قالب اور بعض اوقات تبدیل محل کے ساتھ کام کرنا زیادہ آسان ثابت ہوتا ہے۔ تبدیلی محل کے قواعد درج ذیل ہیں۔

$$\begin{aligned} &(\text{الف}) && \left(\boldsymbol{A}^T\right)^T = \boldsymbol{A}\\ &(\text{ب}) && (\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B})^T = \boldsymbol{A}^T + \boldsymbol{B}^T\\ &(\text{پ}) && (c\boldsymbol{A})^T = c\boldsymbol{A}^T\\ &(\text{ت}) && (\boldsymbol{A}\boldsymbol{B})^T = \boldsymbol{B}^T\boldsymbol{A}^T \end{aligned} \tag{7.23}$$

دھیان رہے کہ مساوات 7.23-ت میں دائیں ہاتھ قالبوں کی ترتیب بائیں ہاتھ کی ترتیب کے الٹ ہے۔سوال 7.25 میں آپ کو درج بالا تعلقات ثابت کرنے کو کہا گیا ہے۔

مثال 7.13: درج ذیل قالب کو استعمال کرتے ہوئے مساوات 7.23-ت ثابت کریں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix}$$

حل:پہلے مساوات 7.23-ت کا بایاں ہاتھ حاصل کرتے ہیں۔قالبی ضرب $\boldsymbol{AB}$ لینے کے بعد

$$\boldsymbol{AB} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} & a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} & a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix}$$

اس کا تبدیل محل حاصل کرتے ہیں۔

$$(\boldsymbol{AB})^T = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} & a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} \\ a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} & a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix} \tag{7.24}$$

آئیں اب مساوات 7.23-ت کا دایاں ہاتھ حاصل کرتے ہیں۔یوں $\boldsymbol{B}^T$ اور $\boldsymbol{A}^T$ حاصل کرنے کے بعد

$$\boldsymbol{B}^T = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{21} \\ b_{12} & b_{22} \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{A}^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix}$$

ان کا قالبی ضرب لیتے ہیں۔

$$\boldsymbol{B}^T\boldsymbol{A}^T = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{21} \\ b_{12} & b_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11}a_{11} + b_{21}a_{12} & b_{11}a_{21} + b_{21}a_{22} \\ b_{12}a_{11} + b_{22}a_{12} & b_{12}a_{21} + b_{22}a_{22} \end{bmatrix} \tag{7.25}$$

چونکہ $a_{11}b_{11} = b_{11}a_{11}$ ، $a_{12}b_{21} = b_{21}a_{12}$ ، $\cdots$ ہیں لہٰذا مساوات 7.24 اور مساوات 7.25 کے دائیں ہاتھ آپس میں برابر ہیں لہٰذا ان کے بائیں ہاتھ بھی آپس میں برابر ہوں گے۔اس طرح مساوات 7.23-ت ثابت ہوا۔

مخصوص قالب

چند اقسام کے قالب عملی استعمال کے لحاض سے زیادہ اہم ہیں۔ان پر غور کرتے ہیں۔

تشاکلی قالب اور منحرف تشاکلی قالب

ایسا چکور قالب جو اپنے تبدیل محل قالب کے برابر $\boldsymbol{A}=\boldsymbol{A}^T$ ہو **تشاکلی**[25] قالب کہلاتا ہے۔ایسا قالب جو اپنے تبدیل محل قالب کے نفی کے برابر $\boldsymbol{A}=-\boldsymbol{A}^T$ ہو **منحرف تشاکلی**[26] قالب کہلاتا ہے۔

$$\begin{aligned} &\text{تشاکلی} \quad \boldsymbol{A}=\boldsymbol{A}^T, \quad (a_{jk}=a_{kj}) \\ &\text{منحرف تشاکلی} \quad \boldsymbol{A}=-\boldsymbol{A}^T, \quad (a_{jk}=-a_{kj} \text{ اور } a_{jj}=0) \end{aligned} \tag{7.26}$$

مثال 7.14: تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب
$\boldsymbol{A}$ تشاکلی قالب ہے، $\boldsymbol{B}$ منحرف تشاکلی قالب ہے جبکہ $\boldsymbol{C}$ نہ تشاکلی اور نہ منحرف تشاکلی ہے۔

$$\text{تشاکلی} \quad \boldsymbol{A}=\begin{bmatrix} 2 & 7 & 5 \\ 7 & 1 & -2 \\ 5 & -2 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\text{منحرف تشاکلی} \quad \boldsymbol{B}=\begin{bmatrix} 0 & 3 & -1 \\ -3 & 0 & 2 \\ 1 & -2 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\boldsymbol{C}=\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & -4 \end{bmatrix}$$

---

[25] symmetric
[26] skew-symmetric

تکونی قالب

بالائی تکونی قالب[27] اس چکور قالب کو کہتے ہیں جس میں غیر صفر مقدار صرف مرکزی وتر اور اس سے بالائی جانب پائے جاتے ہیں جبکہ مرکزی وتر سے نیچے کی طرف تمام ارکان صفر ہوں۔اسی طرح **نچلا تکونی قالب**[28] اس چکور قالب کو کہتے ہیں جس میں غیر صفر مقدار صرف مرکزی وتر اور مرکزی وتر کے نیچے پائے جاتے ہیں جبکہ مرکزی وتر کے بالائی جانب تمام ارکان صفر کے برابر ہوں۔

مثال 7.15: بالائی تکونی اور نچلا تکونی قالب

$$\begin{bmatrix}3 & 1\\0 & 2\end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix}3 & -7 & 2\\0 & 0 & 5\\0 & 0 & 1\end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix}2 & 1 & 0\\0 & 3 & -4\\0 & 0 & 1\end{bmatrix} \quad \text{بالائی تکونی قالب}$$

$$\begin{bmatrix}3 & 0 & 0\\0 & 7 & 0\\-1 & 2 & 0\end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix}0 & 0 & 0\\2 & 0 & 0\\0 & 0 & 0\end{bmatrix} \quad \text{نچلا تکونی قالب}$$

وتری قالب

ایسا چکور قالب جس میں غیر صفر ارکان صرف مرکزی وتر پر پائے جاتے ہوں **وتری قالب**[29] کہلاتا ہے۔مرکزی وتر سے ہٹ کر تمام ارکان صفر ہوں گے۔

اگر وتری قالب $\boldsymbol{S}$ کے تمام ارکان یکساں، مثلاً c کے برابر ہوں، تب $\boldsymbol{S}$ **غیر سمتی قالب**[30] کہلائے گا۔ کسی بھی چکور قالب $\boldsymbol{A}$ جس کی جسامت $\boldsymbol{S}$ کی جسامت کے برابر ہو، کا $\boldsymbol{S}$ کے ساتھ قالبی ضرب کا حاصل، غیر سمتی مقدار c اور $\boldsymbol{A}$ کے حاصل ضرب کے برابر ہو گا۔

$$\boldsymbol{AS} = \boldsymbol{SA} = c\boldsymbol{A} \tag{7.27}$$

ایسا غیر سمتی قالب جس کے ارکان اکائی (1) کے برابر ہوں **اکائی قالب**[31] کہلاتا ہے جسے $\boldsymbol{I}_n$ یا $\boldsymbol{I}$ سے ظاہر کیا

[27] upper triangular matrix
[28] lower triangular matrix
[29] diagonal matrix
[30] scalar matrix
[31] unit matrix

جاتا ہے۔اکائی قالب کی صورت میں درج بالا مساوات درج ذیل صورت اختیار کرتی ہے۔

$$\boldsymbol{AI} = \boldsymbol{IA} = \boldsymbol{A} \tag{7.28}$$

مثال 7.16: وتری قالب $\boldsymbol{D}$، غیر سمتی قالب $\boldsymbol{S}$ اور اکائی قالب $\boldsymbol{I}$

$$\boldsymbol{D} = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{S} = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{I} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

مثال 7.17: کارخانے کے اخراجات

ایک کارخانے میں تین اقسام کے کھلونے (الف، ب اور پ) تیار ہوتے ہیں۔ایک کھلونا تیار کرنے کے اخراجات قالب $\boldsymbol{A}$ میں دیے گئے ہیں۔ قالب $\boldsymbol{B}$ ایک ہفتے کی پیداوار دیتا ہے۔ جمع اور جمع رات کے دن تعطیل ہوتی ہے۔ایسا قالب $\boldsymbol{C}$ حاصل کریں جو اس ایک ہفتے میں پیدا کیے گئے کھلونوں پر خرچ اخراجات پیش کرے۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{array}{c} \begin{array}{ccc} \text{پ} & \text{ب} & \text{الف} \end{array} \\ \begin{bmatrix} 200 & 100 & 50 \\ 15 & 12 & 10 \\ 5 & 4 & 2 \end{bmatrix} \end{array} \begin{array}{l} \text{خام مال} \\ \text{مزدوری} \\ \text{اضافی اخراجات} \end{array}, \quad \boldsymbol{B} = \begin{array}{c} \begin{array}{ccccc} \text{بدھ} & \text{منگل} & \text{پیر} & \text{اتوار} & \text{ہفتہ} \end{array} \\ \begin{bmatrix} 13 & 18 & 11 & 19 & 20 \\ 2.0 & 2.2 & 2.3 & 2.1 & 2.2 \\ 0.8 & 0.9 & 1.0 & 1.1 & 0.9 \end{bmatrix} \end{array} \begin{array}{l} \text{الف} \\ \text{ب} \\ \text{پ} \end{array}$$

حل:

$$\boldsymbol{C} = \boldsymbol{AB} = \begin{array}{c} \begin{array}{ccccc} \text{بدھ} & \text{منگل} & \text{پیر} & \text{اتوار} & \text{ہفتہ} \end{array} \\ \begin{bmatrix} 2840.0 & 3865.0 & 2480.0 & 4065.0 & 4265.0 \\ 227.0 & 305.4 & 202.6 & 321.2 & 335.4 \\ 74.6 & 100.6 & 66.2 & 105.6 & 110.6 \end{bmatrix} \end{array} \begin{array}{l} \text{خام مال} \\ \text{مزدوری} \\ \text{اضافی اخراجات} \end{array}$$

مثال 7.18: امکانی شماریاتی قالب

ایک شہر کے رقبے کا استعمال 2018 میں درج ذیل ہے۔

$$\text{رہائشی}\, R = 60\,\%, \quad \text{تجارتی}\, T = 25\,\%, \quad \text{صنعتی}\, S = 15\,\%$$

پانچ سالوں میں رقبے کا استعمال تبدیل ہو گا۔اس تبدیلی کو درج ذیل امکانی شماریاتی قالب[32] $\boldsymbol{A}$ دیتا ہے جو سالہا سال اس شہر کے لئے قابل استعمال ہے۔

$$\begin{array}{cc} & \begin{array}{ccc} \text{رہائشی سے} & \text{تجارتی سے} & \text{صنعتی سے} \end{array} \\ \boldsymbol{A} = & \begin{bmatrix} 0.8 & 0.1 & 0 \\ 0.2 & 0.7 & 0.1 \\ 0 & 0.2 & 0.9 \end{bmatrix} \begin{array}{l} \text{رہائشی کو منتقل} \\ \text{تجارتی کو منتقل} \\ \text{صنعتی کو منتقل} \end{array} \end{array}$$

درج بالا امکانی شماریاتی قالب $\boldsymbol{A}$ کے تمام ارکان مثبت ہیں جبکہ ہر قطار کے ارکان کا مجموعہ اکائی کے برابر ہے (چونکہ تمام ممکنہ امکانات کا مجموعہ اکائی کے برابر ہوتا ہے)۔پانچ سال بعد 2023 میں رقبے کی تقسیم درج ذیل ہو گی۔

$$\boldsymbol{y} = \begin{bmatrix} 0.8 & 0.1 & 0 \\ 0.2 & 0.7 & 0.1 \\ 0 & 0.2 & 0.9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 60 \\ 25 \\ 15 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.8 \cdot 60 + 0.1 \cdot 25 + 0 \cdot 15 \\ 0.2 \cdot 60 + 0.7 \cdot 25 + 0.1 \cdot 15 \\ 0.6 \cdot 60 + 0.2 \cdot 25 + 0.9 \cdot 15 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 50.5 \\ 31.0 \\ 18.5 \end{bmatrix} \begin{array}{l} \text{رہائشی} \\ \text{تجارتی} \\ \text{صنعتی} \end{array}$$

اس عمل کو $\boldsymbol{A}$ کی مدد سے سمجھتے ہیں۔ پانچ سالوں میں 0.8 امکان ہے کہ رہائشی رقبہ، رہائشی ہی رہے گا جبکہ 0.1 امکان ہے کہ تجارتی رقبے پر رہائش ہو گی اور 0 امکان ہے کہ صنعتی رقبے پر رہائش ہو گی۔یوں 2023 میں رہائشی رقبہ درج ذیل ہو گا۔

$$0.8 \cdot 60 + 0.1 \cdot 25 + 0 \cdot 15 = 50.5\,\%$$

اس پورے عمل کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$\boldsymbol{y} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \boldsymbol{A}\begin{bmatrix} 60 & 25 & 15 \end{bmatrix}^T$$

[32] stochastic matrix

جہاں x سمتیہ حال[33] ہے جو 2018 میں رقبے کی تقسیم بیان کرتا ہے۔ اسی طرح 2028 اور 2033 میں صورت حال بالترتیب درج ذیل ہو گی۔

$$z = Ay = A(Ax) = A^2x = \begin{bmatrix} 43.50 \\ 33.65 \\ 22.85 \end{bmatrix}$$

$$u = Az = A(A^2x) = A^3x = \begin{bmatrix} 38.165 \\ 34.540 \\ 27.295 \end{bmatrix}$$

یوں 2033 میں 38.165 % علاقہ رہائشی، 34.54 % تجارتی اور 27.295 % صنعتی ہو گا۔ یاد رہے کہ رقبہ مستقل قیمت ہے۔

سوالات

سوال 7.12: چکور قالب
ایسا چکور قالب جو تشاکلی اور منحرف تشاکلی ہو، کی صورت کیا ہو گی۔

حل: صفر قالب

سوال 7.13 تا سوال 7.25 میں درج ذیل قالب استعمال کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 3 & 5 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 3 & 4 & 0 \\ -4 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$$

$$a = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}$$

---

[33] state vector

سوال 7.13: $\boldsymbol{A}^T, \boldsymbol{B}^T, \boldsymbol{a}^T, \boldsymbol{b}^T$

جوابات: $\boldsymbol{A}^T = \begin{bmatrix} -3 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \\ 4 & 2 & 5 \end{bmatrix}, \boldsymbol{B}^T = \begin{bmatrix} 3 & -4 & 0 \\ 4 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \boldsymbol{a}^T = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \boldsymbol{b}^T = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -2 \end{bmatrix}$

سوال 7.14: $\boldsymbol{AB}, \boldsymbol{BA}$

جوابات: $\boldsymbol{AB} = \begin{bmatrix} -17 & -14 & 8 \\ -4 & -1 & 4 \\ -6 & 5 & 10 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{BA} = \begin{bmatrix} -9 & 10 & 20 \\ 12 & -9 & -18 \\ 4 & 6 & 10 \end{bmatrix}$

سوال 7.15: $(\boldsymbol{AB})^T, \boldsymbol{B}^T\boldsymbol{A}^T, \boldsymbol{A}^T\boldsymbol{B}^T$

جوابات: $(\boldsymbol{AB})^T = \boldsymbol{B}^T\boldsymbol{A}^T = \begin{bmatrix} -17 & -4 & -6 \\ -14 & -1 & 5 \\ 8 & 4 & 10 \end{bmatrix}, \boldsymbol{A}^T\boldsymbol{B}^T = \begin{bmatrix} -9 & 12 & 4 \\ 10 & -9 & 6 \\ 20 & -18 & 10 \end{bmatrix}$

سوال 7.16: $\boldsymbol{AA}^T, \boldsymbol{A}^2$

جوابات: $\boldsymbol{AA}^T = \begin{bmatrix} 29 & 10 & 20 \\ 10 & 5 & 13 \\ 20 & 13 & 38 \end{bmatrix}, \boldsymbol{A}^2 = \begin{bmatrix} 17 & 8 & 12 \\ 4 & 7 & 12 \\ 4 & 22 & 39 \end{bmatrix}$

سوال 7.17: $\boldsymbol{BB}^T, \boldsymbol{B}^2$

جوابات: $\boldsymbol{BB}^T = \begin{bmatrix} 25 & -16 & 0 \\ -16 & 17 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}, \boldsymbol{B}^2 = \begin{bmatrix} -7 & 8 & 0 \\ -8 & -15 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$

سوال 7.18: $\boldsymbol{CC}^T, \boldsymbol{BC}$

جوابات: $\boldsymbol{CC}^T = \begin{bmatrix} 9 & 3 & 6 \\ 3 & 5 & 0 \\ 6 & 0 & 5 \end{bmatrix}, \boldsymbol{BC} = \begin{bmatrix} 13 & 8 \\ -13 & -2 \\ 4 & -2 \end{bmatrix}$

سوال 7.19: $2\boldsymbol{A} - 3\boldsymbol{B}, (2\boldsymbol{A} - 3\boldsymbol{B})^T, 2\boldsymbol{A}^T - 3\boldsymbol{B}^T$

جوابات: $2\boldsymbol{A} - 3\boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} -15 & -8 & 8 \\ 12 & 5 & 4 \\ 4 & 6 & 4 \end{bmatrix}, (2\boldsymbol{A} - 3\boldsymbol{B})^T = 2\boldsymbol{A}^T - 3\boldsymbol{B}^T = \begin{bmatrix} -15 & 12 & 4 \\ -8 & 5 & 6 \\ 8 & 4 & 4 \end{bmatrix}$

سوال 7.20: $\boldsymbol{Ba}, \boldsymbol{Ba}^T, \boldsymbol{Bb}, \boldsymbol{Bb}^T$

جوابات: $\boldsymbol{Bb}^T = \boldsymbol{Bb} = \begin{bmatrix} 15 \\ -7 \\ -4 \end{bmatrix}$, $\boldsymbol{Ba} = \boldsymbol{Ba}^T = \begin{bmatrix} 2 \\ -7 \\ 0 \end{bmatrix}$

سوال 7.21: $\boldsymbol{Aa}, \boldsymbol{Aa}^T, \boldsymbol{Ab}, \boldsymbol{Ab}^T$

جوابات: $\boldsymbol{Ab} = \boldsymbol{Ab}^T = \begin{bmatrix} -5 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$, $\boldsymbol{Aa} = \boldsymbol{Aa}^T = \begin{bmatrix} -8 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$

سوال 7.22: $(\boldsymbol{Ab})^T, \boldsymbol{b}^T\boldsymbol{A}^T$

جوابات: $(\boldsymbol{Ab})^T = \boldsymbol{b}^T\boldsymbol{A}^T = \begin{bmatrix} -5 & -1 & 1 \end{bmatrix}$

سوال 7.23: $\boldsymbol{ABC}, \boldsymbol{ABa}, \boldsymbol{ABb}$

جوابات: $\begin{bmatrix} -75 \\ -15 \\ -11 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} -20 \\ -7 \\ -17 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} -49 & -36 \\ -5 & -6 \\ 7 & 0 \end{bmatrix}$

سوال 7.24: $\boldsymbol{ab}, \boldsymbol{ba}, \boldsymbol{aB}, \boldsymbol{Bb}$

جوابات: $\begin{bmatrix} 15 \\ -7 \\ -4 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 10 & 9 & 0 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 6 & -3 & 0 \\ -4 & 2 & 0 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} -1 \end{bmatrix}$

سوال 7.25: $\boldsymbol{a}+\boldsymbol{b}, \boldsymbol{a}^T+\boldsymbol{b}, \boldsymbol{a}+\boldsymbol{b}^T$

جوابات: $\boldsymbol{a}+\boldsymbol{b}$ ممکن نہیں ہے اور $\begin{bmatrix} 3 & 2 & -2 \end{bmatrix} = \boldsymbol{a}+\boldsymbol{b}^T$, $\boldsymbol{a}^T+\boldsymbol{b} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix}$

سوال 7.26: $\boldsymbol{AB}$ کو سوال 7.13 میں حاصل کیا گیا ہے۔اسی کو دوبارہ $\boldsymbol{A}$ کے قطار اور $\boldsymbol{B}$ کے صف استعمال کرتے ہوئے دوبارہ حاصل کریں۔

سوال 7.27: مساوات 7.23 کو عمومی 2×2 قالب کے لئے ثابت کریں۔

سوال 7.28: قانون تبادل

ایسا 2×2 قالب $\boldsymbol{B}$ دریافت کریں کہ $\boldsymbol{AB} = \boldsymbol{BA}$ ہو جہاں $\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$ ہے۔

جواب: $\boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} c & 0 \\ 0 & c \end{bmatrix}$

سوال 7.29: ثابت کریں کہ کسی بھی چکور قالب $\boldsymbol{C}$ کے لئے $\frac{1}{2}(\boldsymbol{C}+\boldsymbol{C}^T)$ تشاکلی ہے جبکہ $\frac{1}{2}(\boldsymbol{C}-\boldsymbol{C}^T)$ منحرف تشاکلی ہیں۔

سوال 7.30: درج بالا سوال کے تحت $\boldsymbol{T} = \frac{1}{2}(\boldsymbol{C}+\boldsymbol{C}^T)$ اور $\boldsymbol{M} = \frac{1}{2}(\boldsymbol{C}-\boldsymbol{C}^T)$ لکھا جا سکتا ہے جہاں $\boldsymbol{T}$ تشاکلی اور $\boldsymbol{M}$ منحرف تشاکلی قالب ہیں۔کسی بھی قالب کو تشاکل قالب اور منحرف تشاکلی قالب کا مجموعہ لکھا جا سکتا ہے۔یوں سوال 7.13 تا سوال 7.25 میں استعمال کیے گئے $\boldsymbol{A}$ کو تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کا مجموعہ لکھا جا سکتا ہے۔ان قالبوں کو دریافت کریں۔

جوابات: $\boldsymbol{T} = \begin{bmatrix} -3 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & 2.5 \\ 3 & 2.5 & 5 \end{bmatrix}, \boldsymbol{M} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -0.5 \\ -1 & 0.5 & 0 \end{bmatrix}$

سوال 7.31: قابل تبادل
ثابت کریں کہ تشاکلی $\boldsymbol{A}$ اور تشاکلی $\boldsymbol{B}$ کا قالبی ضرب $\boldsymbol{AB}$ اس صورت تشاکلی ہو گا جب $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{B}$ آپس میں (ضرب میں) **قابل تبادل**[34] ہوں یعنی جب $\boldsymbol{AB} = \boldsymbol{BA}$ ہو۔

جواب: $\boldsymbol{AB} = (\boldsymbol{AB})^T = \boldsymbol{B}^T\boldsymbol{A}^T = \boldsymbol{BA}$

سوال 7.32: کن صورتوں میں منحرف تشاکلی قالبوں کا قالبی ضرب منحرف تشاکلی قالب دے گا؟

جواب: $\boldsymbol{AB} = -\boldsymbol{BA}$

سوال 7.33: امکانی شماریاتی عمل
ایک مشین اگر آج ٹھیک ہو تب 0.9 امکان ہے کہ وہ ایک دن بعد (کل) بھی ٹھیک ہو گا۔یوں 0.1 امکان ہے کہ وہ کل خراب ہو گا۔اسی طرح اگر مشین آج خراب ہو تب 0.4 امکان ہے کہ وہ کل بھی خراب ہو گا۔یوں 0.6 امکان ہے کہ وہ کل ٹھیک ہو گا۔آج ٹھیک اور خراب کو بالترتیب t اور k سے ظاہر کریں جبکہ ایک دن بعد انہیں T اور K سے ظاہر کریں۔اس پیش گوئی سے امکانی شماریاتی قالب $\boldsymbol{A}$ لکھیں۔اگر آج مشین ٹھیک ہو تب دو دن بعد (پرسوں) مشین ٹھیک ہونے کا کتنا فی صد امکان ہے۔

[34] commutative

جوابات: دو دن بعد $87\,\%$ امکان ہے کہ مشین ٹھیک ہو گی۔

$$\boldsymbol{A}=\begin{array}{c} \begin{array}{cc} \text{t} & \text{k} \end{array} \\ \begin{bmatrix} 0.9 & 0.6 \\ 0.1 & 0.4 \end{bmatrix} \end{array} \begin{array}{c} \\ \text{T} \\ \text{K} \end{array}$$

سوال 7.34: امکانی شماریاتی عمل
ایک شہر کی آبادی $20\,000$ ہے۔ایک بینک میں آج کھاتے دار کا $90\,\%$ امکان ہے کہ وہ اگلے سال بھی اسی بینک کا کھاتے دار ہو گا جبکہ یہاں کھاتا نہ رکھنے والے کا $1\,\%$ امکان ہے کہ وہ اگلے سال یہاں کا کھاتا دار ہو گا۔اگر آج 1000 افراد اس بینک کے کھاتے دار ہوں تب ایک سال، دو سال اور تین سال بعد کتنے افراد یہاں کے کھاتے دار ہوں گے؟

جوابات: 1090 ، 1170 ، 1241

سوال 7.35: ایک کارخانہ لاہور، پشاور اور کراچی میں تین اشیاء الف، ب اور پ فروخت کرتا ہے۔فی کلو گرام منافع بالترتیب 8 ، 10 اور 6 روپیہ ہے۔ ایک دن کی فروخت درج ذیل ہے۔

$$\begin{array}{c} \begin{array}{ccc} \text{الف} & \text{ب} & \text{پ} \end{array} \\ \begin{bmatrix} 2000 & 3000 & 1800 \\ 2200 & 2800 & 1500 \\ 3200 & 4200 & 2700 \end{bmatrix} \end{array} \begin{array}{l} \\ \text{لاہور} \\ \text{پشاور} \\ \text{کراچی} \end{array}$$

ایسا "سمتیہ منافع" $\boldsymbol{m}$ دریافت کریں کہ $\boldsymbol{y}=\boldsymbol{A}\boldsymbol{m}$ ہر شہر میں روزانہ کمائی دے۔

جواب: $\boldsymbol{m}=\begin{bmatrix} 8 & 10 & 6 \end{bmatrix}^T$

سوال 7.36: خطی تبادلہ۔ گھومنا
کارتیسی محدد کی xy سطح پر گھڑی کے سوئیوں کے گھومنے کی الٹ رخ گھومنے کو $\boldsymbol{y}=\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ ظاہر کرتی ہے جہاں $\boldsymbol{y}$ ، $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{x}$ درج ذیل ہیں۔

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{y}=\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

ثابت کریں کہ $\boldsymbol{y}=\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ کسی بھی سطح پر x_1x_2 کارتیسی محدد کے نظام کو، مرکز کے گرد، گھڑی کی الٹ رخ، θ زاویہ گھما کر نیا کارتیسی محدد y_1y_2 دیتا ہے۔

سوال 7.37: خطی تبادلہ۔ گھومنا
درج بالا سوال میں زاویہ گھومنا دیکھا گیا۔ثابت کریں کہ درج ذیل قالب، مرکز کے گرد، گھڑی کی الٹ رخ، $n\theta$ زاویہ گھومنے کو ظاہر کرتا ہے۔

$$\boldsymbol{A^n} = \begin{bmatrix} \cos n\theta & -\sin n\theta \\ \sin n\theta & \cos n\theta \end{bmatrix}$$

سوال 7.38: خطی تبادلہ۔ گھومنا
درج بالا دو سوالات کو دیکھیں۔درج ذیل قالب، مرکز کے گرد، گھڑی کی الٹ رخ، α اور β زاویہ گھومنے کو ظاہر کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} \cos\alpha & -\sin\alpha \\ \sin\alpha & \cos\alpha \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} \cos\beta & -\sin\beta \\ \sin\beta & \cos\beta \end{bmatrix}$$

یوں باری باری α اور β گھومنے کو $\boldsymbol{AB}$ ظاہر کرے گا۔یوں درج ذیل ثابت کریں۔

$$\begin{bmatrix} \cos\alpha & -\sin\alpha \\ \sin\alpha & \cos\alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos\beta & -\sin\beta \\ \sin\beta & \cos\beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\alpha+\beta) & -\sin(\alpha+\beta) \\ \sin(\alpha+\beta) & \cos(\alpha+\beta) \end{bmatrix}$$

سوال 7.39: خطی تبادلہ۔ گھومنا
خلا میں گھومنا $\boldsymbol{y} = \boldsymbol{Ax}$ دیتا ہے جہاں $\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix}^T$ ، $\boldsymbol{y} = \begin{bmatrix} y_1 & y_2 & y_3 \end{bmatrix}^T$ ہیں جبکہ $\boldsymbol{A}$ درج ذیل ہو سکتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & -\sin\theta \\ 0 & \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \cos\phi & 0 & -\sin\phi \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin\phi & 0 & \cos\phi \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \cos\gamma & -\sin\gamma & 0 \\ \sin\gamma & \cos\gamma & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

کیا آپ ذہن میں اس عمل کو دیکھ پاتے ہیں؟

7.3 خطی مساوات کے نظام۔گاوسی اسقاط

قالب کا ایک اہم استعمال، خطی تفرقی مساوات کے نظام کا حل ہے۔ ہم یہاں **گاوسی اسقاط**[35] کی ترکیب سیکھتے ہیں جو خطی الجبرا میں کلیدی کردار ادا کرتا ہے۔ آپ سے گزارش ہے کہ اس ترکیب کو اچھی طرح سمجھیں۔

خطی تفرقی مساوات کے نظام کا نام چھوٹا کرتے ہوئے اس کو **خطی نظام**[36] بھی کہتے ہیں۔انجینئری، معاشیات، شماریات، اور دیگر شعبوں کے کئی مسائل کی نمونہ کشی خطی نظام کی مدد سے کی جاتی ہے مثلاً برقی ادوار اور گاڑیوں کی آمد و رفت کا نظام۔

خطی نظام، عددی سر قالب اور افزودہ قالب

n متغیرات پر مبنی n مساوات کا نظام درج ذیل ہے۔

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + \cdots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{mn}x_1 + \cdots + a_{mn}x_n &= b_m \end{aligned} \tag{7.29}$$

چونکہ اس نظام میں تمام متغیرات کی طاقت اکائی (1) ہے لہٰذا یہ نظام **خطی** کہلاتا ہے (سیدھے خط کی طرح جس کی مساوات $y = mx + c$ میں x اور y کی طاقت 1 ہے)۔ان مساوات میں a_{11} تا a_{mn} مستقل قیمتیں ہیں جنہیں نظام کے **عددی سر**[37] کہتے ہیں۔ b_1 تا b_m بھی مستقل قیمتیں ہیں۔تمام b_j کی قیمت صفر ہونے کی صورت میں 7.29 کا نظام **ہم جنسی**[38] نظام کہلاتا ہے جبکہ ایسا نہ ہونے کی صورت میں یہ **غیر ہم جنسی**[39] نظام کہلاتا ہے۔

Gauss elimination[35]
linear system[36]
coefficients[37]
homogeneous[38]
nonhomogeneous[39]

نظام 7.29 کے حل سے مراد x_1 تا x_n کی وہ قیمتیں ہیں جو اس نظام کے تمام مساواتوں پر پورا اترتے ہوں۔ نظام کے **حل سمتیہ**[40] کے ارکان نظام 7.29 کے حل x_1 تا x_m ہیں۔ ہم جنسی نظام کا ہر صورت میں ایک حل $x_1 = 0$ ، $\cdots$ ، $x_n = 0$ ہو گا جو **غیر اہم صفر حل**[41] کہلاتا ہے۔

نظام 7.29 کی قالبی صورت

قالبی ضرب کے استعمال سے نظام 7.29 کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \boldsymbol{b} \tag{7.30}$$

جہاں $\boldsymbol{A}$ ، $\boldsymbol{x}$ اور $\boldsymbol{b}$ درج ذیل ہیں۔ $\boldsymbol{A}$ **عددی سر قالب**[42] کہلاتا ہے۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} \tag{7.31}$$

$\boldsymbol{x}$ اور $\boldsymbol{b}$ سمتیہ قطار ہیں۔ہم فرض کرتے ہیں کہ a_{jk} تمام صفر نہیں ہیں لہٰذا $\boldsymbol{A}$ صفر قالب نہیں ہو گا۔ دھیان رہے کہ $\boldsymbol{x}$ کے n ارکان جبکہ $\boldsymbol{b}$ کے m ارکان ہیں۔ $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{b}$ کو ایک ہی قالب میں لکھ کر **افزودہ قالب**[43] $\tilde{\boldsymbol{A}}$ ملتا ہے۔

$$\tilde{\boldsymbol{A}} = \left[\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & & & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & b_m \end{array}\right] \tag{7.32}$$

افزودہ قالب میں عمودی لکیر کو ہٹایا جا سکتا ہے۔ہم بھی ایسا ہی کریں گے، بس یاد رہے کہ $\boldsymbol{A}$ کے ساتھ آخری قطار $\boldsymbol{b}$ کا اضافہ کرنے سے افزودہ قالب $\tilde{\boldsymbol{A}}$ حاصل ہوتا ہے۔

---

[40] solution vector
[41] trivial solution
[42] coefficient matrix
[43] augmented matrix

چونکہ افزودہ قالب میں نظام 7.29 کے تمام معلومات شامل ہیں لہٰذا افزودہ قالب اس نظام کو مکمل طور پر ظاہر کرتا ہے۔

مثال 7.19: حل کی وجودیت اور یکتائی۔ جیومیٹریائی نقطہ نظر

$m = n = 2$ کی صورت میں نظام دو عدد متغیرات x_1 ، x_2 اور دو عدد مساوات پر مبنی ہو گا۔

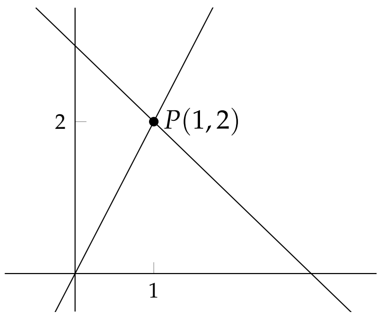
$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1$$
$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2$$

اگر ہم x_1 اور x_2 کو سطح x_1x_2 پر محور فرض کریں تب درج بالا مساوات اس سطح پر سیدھے خطوط کے مساوات ہوں گے۔ان مساوات کا صرف اس صورت حل (x_1, x_2) ہو گا جب نقطہ P جس کے محور x_1 اور x_2 ہوں، ان دونوں خطوط پر پایا جاتا ہو۔ یوں تین ممکنہ صورتیں پائی جاتی ہیں۔ شکل 7.1 دیکھیں۔

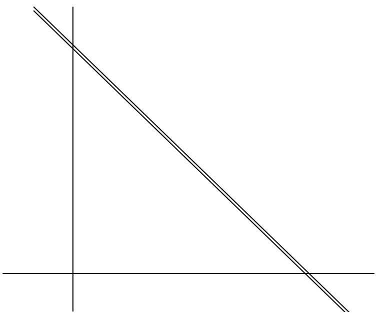
- اگر خطوط ایک دونوں کو قطع کرتے ہوں تب یکتا حل پایا جائے گا۔
- ہم مکان خطوط کی صورت میں لامتناہی تعداد کے حل ہوں گے۔
- متوازی اور ایک دونوں سے ہٹ کر خطوط کی صورت میں کوئی حل ممکن نہیں ہو گا۔

دو متغیرات اور دو مساوات کے نظام کو ہم نے دیکھا۔ تین متغیرات اور تین مساوات کے نظام کو بھی جیومیٹریائی نقطہ نظر سے دیکھا جا سکتا ہے۔اب خطوط کی بجائے نظام کے تین مساوات تین سطحوں کو ظاہر کریں گی۔ شکل میں اس نظام کے حل دکھائے گئے ہیں۔

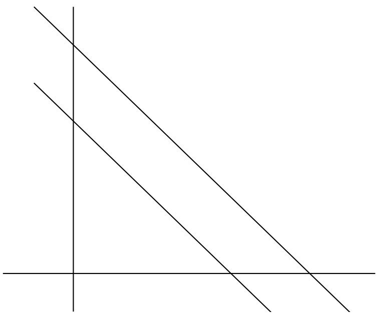
مثال 7.19 میں ہم نے دیکھا کہ عین ممکن ہے کہ نظام کا کوئی حل ممکن نہ ہو۔یوں کسی بھی نظام کے بارے میں ہم جاننا چاہیں گے کہ آیا اس کا حل موجود ہے اور آیا ایسا حل یکتا ہے۔آئیں اب خطی نظام کو حل کرنے کا منظم طریقہ سیکھیں۔



(الف) نقطہ P جہاں دونوں خط ملتے ہیں، ان مساوات کا حل ہے۔



(ب) دونوں خطوط (جنہیں ایک دونوں سے ذرہ ہٹ کر دکھایا گیا ہے درحقیقت) ہم مکانی ہیں لہٰذا ان کے لامتناہی تعداد کے حل ممکن ہیں۔



(پ) متوازی خطوط ایک دونوں کو کہیں نہیں چھوتے ہیں لہٰذا ان کا کوئی حل نہیں پایا جاتا ہے۔

شکل 7.1: حل کی وجودیت اور یکتائی۔ مثال 7.19 کے اشکال۔

گاوسی اسقاط

ہم درج ذیل خطی نظام پر غور کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} 2x_1 + x_2 &= 7 \\ 4x_2 &= 12 \end{aligned}$$

اس نظام کے عددی سر قالب میں غیر صفر قیمتیں، مرکزی وتر اور اس سے اوپر ہیں لہٰذا یہ **بالائی تکونی نظام** ہے۔اس نظام کی نچلی مساوات کو حل کرتے ہوئے $x_2 = \frac{12}{4} = 3$ ملتا ہے جس کو پہلی مساوات میں واپس پر کرتے ہوئے $x_1 = \frac{7-x_2}{2} = \frac{7-3}{2} = 2$ حاصل ہوتا ہے۔اس عمل سے ہم دیکھتے ہیں کہ تکونی نظام کو با آسانی حل کیا جا سکتا ہے۔یوں ہم کسی بھی نظام کو تکونی صورت میں لکھنا چاہیں گے۔

کسی بھی نظام کو تکونی صورت میں لانے کے عمل کو درج ذیل نظام کی مدد سے سیکھتے ہیں جس کا افزودہ قالب بھی دیا گیا ہے۔افزودہ قالب کی پہلی صف کو S_1 اور دوسری صف کو S_2 کہا گیا ہے۔

$$\begin{array}{c} S_1 \\ S_2 \end{array}\begin{bmatrix} 2 & 3 & 12 \\ 4 & -2 & 8 \end{bmatrix} \qquad \begin{aligned} 2x_1 + 3x_2 &= 12 \\ 4x_1 - 2x_2 &= 8 \end{aligned}$$

اس کو تکونی صورت میں لکھنے کی خاطر نچلی مساوات سے x_1 حذف کرنا ہو گا۔ایسا کرنے کے لئے بالائی مساوات کو 2 سے ضرب دے کر $4x_1 + 6x_2 = 24$ حاصل کرتے ہوئے اس کو نچلی مساوات سے منفی کرتے ہیں جس سے $-8x_2 = -16$ ملتا ہے۔یوں درج بالا نظام درج ذیل لکھا جائے گا جو بالائی تکونی صورت ہے۔افزودہ قالب پر بھی یہی عمل کیا گیا ہے جہاں نچلی صف کے ساتھ الجبرائی عمل $(S_2 - 2S_1)$ لکھا گیا ہے۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 12 \\ 0 & -8 & -16 \end{bmatrix} \begin{array}{l} \\ S_2 - 2S_1 \end{array} \qquad \begin{aligned} 2x_1 + 3x_2 &= 12 \\ -8x_2 &= -16 \end{aligned}$$

تکونی صورت حاصل کرنے کی اس عمل کو **گاوسی اسقاط**[44] کہتے ہیں۔گاوسی اسقاط کی ترکیب وسیع تر نظام پر قابل استعمال ہے۔یوں نچلی مساوات سے $x_2 = 2$ حاصل کرتے ہوئے پہلی مساوات میں واپس پر کرتے ہوئے $x_1 = 3$ ملتا ہے۔

---

[44] Gaussian elimination

مثال 7.20: گاوسی اسقاط
درج ذیل نظام کو گاوسی اسقاط سے بالائی تکونی صورت میں لائیں۔نظام کا افزودہ قالب بھی دیا گیا ہے۔پہلی صف کو S_1 ، دوسری کو S_2 اور تیسری کو S_3 کہا گیا ہے اور یہ نام قالب کا بائیں جانب لکھے گئے ہیں۔

$$\begin{array}{c} S_1 \\ S_2 \\ S_3 \end{array} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \\ 2 & -3 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 3 & -3 \end{bmatrix} \qquad \begin{aligned} x_1 + 2x_2 - x_3 &= 5 \\ 2x_1 - 3x_2 + x_3 &= 0 \\ -x_1 + 2x_2 + 3x_3 &= -3 \end{aligned}$$

حل: بالائی تکونی صورت کے لئے درمیانی مساوات سے x_1 حذف کرنا ہو گا جبکہ نچلی مساوات سے x_1 اور x_2 حذف کرنے ہوں گے۔

پہلی قدم میں ہم بالائی مساوات S_1 کو استعمال کرتے ہوئے نچلی دونوں مساواتوں سے x_1 حذف کرتے ہیں۔پہلی مساوات کو 2 سے ضرب دے کر دوسری مساوات سے منفی کرنے سے دوسری مساوات سے x_1 حذف ہو گا۔اسی طرح پہلی مساوات کو تیسری مساوات کے ساتھ جمع کرتے ہوئے تیسری مساوات سے x_1 حذف ہوتا ہے۔اس عمل کو افزودہ قالب کے لئے بیان کرتے ہیں۔

پہلی صف کو 2 سے ضرب دیتے ہوئے دوسری صف سے منفی کریں۔
پہلی صف کو تیسری صف کے ساتھ جمع کریں۔

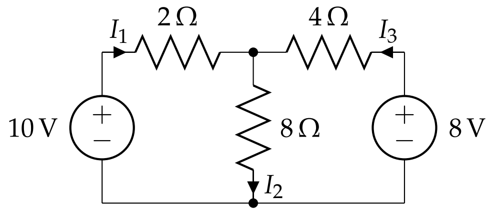
$$\begin{array}{c} S_1' \\ S_2' \\ S_3' \end{array} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \\ 0 & -7 & 3 & -10 \\ 0 & 4 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{array}{l} \\ S_2 - 2S_1 \\ S_3 + S_1 \end{array} \qquad \begin{aligned} x_1 + 2x_2 - x_3 &= 5 \\ -7x_2 + 3x_3 &= -10 \\ 4x_2 + 2x_3 &= 2 \end{aligned}$$

صف پر عمل کو الجبرائی صورت میں قالب کے دائیں جانب لکھا گیا ہے۔درج بالا تبدیل شدہ افزودہ قالب ہے جس کی پہلی صف S_1' ، دوسری صف S_2' اور تیسری صف S_3' ہے۔

دوسری قدم میں نچلی مساوات سے x_2 حذف کرتے ہیں۔

تبدیل شدہ افزودہ قالب کی دوسری صف کو $\frac{4}{7}$ سے ضرب دیتے ہوئے اسی قالب کی تیسری صف کے ساتھ جمع کریں۔

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \\ 0 & -7 & 3 & -10 \\ 0 & 0 & \frac{26}{7} & -\frac{26}{7} \end{bmatrix} \begin{array}{l} \\ \\ S_3' + \frac{4}{7}S_2' \end{array} \qquad \begin{aligned} x_1 + 2x_2 - x_3 &= 5 \\ -7x_2 + 3x_3 &= -10 \\ \frac{26}{7}x_3 &= -\frac{26}{7} \end{aligned} \tag{7.33}$$



شکل 7.2: برقی دور۔ مثال 7.21

تکونی قالب کے حصول کے بعد حل حاصل کرتے ہیں۔نظام 7.33 کی نچلی مساوات سے $x_3 = -1$ ملتا ہے جس کو نظام 7.33 کی درمیانی مساوات میں واپس پر کرتے ہوئے $x_2 = 1$ ملتا ہے۔ان دونوں جوابات کو پہلی مساوات میں پر کرتے ہوئے $x_1 = 2$ ملتا ہے۔

اگر دوسری قدم پر آپ پہلی مساوات کو 2 سے ضرب دے کر تیسری مساوات سے منفی کریں تو حاصل مساوات میں x_1 دوبارہ حاضر ہو جائے گا جو پہلی قدم کی محنت کو ضائع کر دے گا۔ہم ایسا نہیں چاہتے ہیں۔یوں آپ دیکھ سکتے ہیں کہ کسی بھی جسامت کی نظام کو حل کرتے ہوئے پہلی قدم پر، نظام کی پہلی مساوات کو استعمال کرتے ہوئے، اس سے نیچے تمام مساوات سے x_1 حذف کیا جاتا ہے۔ دوسری قدم پر، پہلی قدم کی حاصل نظام کی دوسری مساوات کو استعمال کرتے ہوئے، اس سے نیچے تمام مساواتوں سے x_2 حذف کیا جاتا ہے۔اسی طرح تیسری قدم پر، تیسری مساوات کو استعمال کرتے ہوئے، اس سے نیچے تمام مساواتوں سے x_3 حذف کیا جائے گا۔یہی سلسلہ آخر تک دہرایا جائے گا۔

اس نظام کو افزودہ قالب استعمال کرتے ہوئے حل کیا جا سکتا تھا۔ بار بار مکمل مساوات لکھنے کی کوئی ضرورت نہیں تھی۔ہم عموماً ایسا ہی کرتے ہوئے ،نظام کو افزودہ قالب کی صورت میں لکھ کر، اس کی تکونی صورت گاوسی اسقاط کی مدد سے حاصل کریں گے۔

مثال 7.21: برقی دور کو شکل 7.2 میں دکھایا گیا ہے۔اس کو حل کریں۔ حل: کرخوف قانون دباو سے درج ذیل لکھا

جا سکتا ہے

$$
\begin{aligned}
2I_1 + 8I_3 &= 10\\
4I_3 + 8I_2 &= 8
\end{aligned}
$$

جبکہ کرخوف قانون رو سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$I_1 + I_3 = I_2$$

ان تینوں مساوات کو ترتیب دیتے ہوئے ایک ساتھ لکھتے ہیں۔ ساتھ ہی بائیں جانب اس نظام کا افزودہ قالب بھی لکھتے ہیں۔

$$
\begin{array}{c}S_1\\ S_2\\ S_3\end{array}
\begin{bmatrix}
2 & 0 & 8 & 10\\
0 & 8 & 4 & 8\\
1 & -1 & 1 & 0
\end{bmatrix}
\qquad
\begin{aligned}
2I_1 + 8I_3 &= 10\\
8I_2 + 4I_3 &= 8\\
I_1 - I_2 + I_3 &= 0
\end{aligned}
$$

پہلا قدم: چونکہ دوسری صف کا پہلا رکن صفر ہے لہٰذا اس کو کچھ کرنے کی ضرورت نہیں ہے البتہ تیسرے صف کے پہلے رکن I_1 کو حذف کرنا ہو گا۔

پہلی صف کو $\frac{1}{2}$ سے ضرب دے کر تیسری صف سے منفی کرتے ہیں۔

$$
\begin{array}{c}S_1'\\ S_2'\\ S_3'\end{array}
\begin{bmatrix}
2 & 0 & 8 & 10\\
0 & 8 & 4 & 8\\
0 & -1 & -3 & -5
\end{bmatrix}
\begin{array}{l}\\ \\ S_3 - \frac{1}{2}S_1\end{array}
\qquad
\begin{aligned}
2I_1 + 8I_3 &= 10\\
8I_2 + 4I_3 &= 8\\
-I_2 - 3I_3 &= -5
\end{aligned}
$$

دوسرا قدم: تیسرے صف سے I_2 حذف کرتے ہیں۔

دوسرے صف کو $\frac{1}{8}$ سے ضرب دے کر تیسرے صف کے ساتھ جمع کرتے ہیں۔

$$
\begin{array}{c}S_1''\\ S_2''\\ S_3''\end{array}
\begin{bmatrix}
2 & 0 & 8 & 10\\
0 & 8 & 4 & 8\\
0 & 0 & -\frac{5}{2} & -4
\end{bmatrix}
\begin{array}{l}\\ \\ S_3' + \frac{1}{8}S_2'\end{array}
\qquad
\begin{aligned}
2I_1 + 8I_3 &= 10\\
8I_2 + 4I_3 &= 8\\
-\frac{5}{2}I_3 &= -4
\end{aligned}
$$

تیسرا قدم: آخری صف یا آخری مساوات سے $I_3 = \frac{8}{5}$ ملتا ہے۔اس قیمت کو پہلی اور (یعنی صف S_1'') اور درمیانی مساوات (یعنی صف S_2'') میں پر کرتے ہوئے بقایا برقی رو حاصل کرتے ہیں۔

$$
\begin{aligned}
2I_1 + 8\left(\frac{8}{5}\right) &= 10 \quad\implies\quad I_1 = -\frac{7}{5}\\
8I_2 + 4\left(\frac{8}{5}\right) &= 8 \quad\implies\quad I_2 = \frac{1}{5}
\end{aligned}
$$

بنیادی اعمال صف

قالب کی صفوں پر درج ذیل تین عمل سے نظام تبدیل نہیں ہوتا ہے۔گاوسی اسقاط پہلی دو اعمال سے حاصل ہوتا ہے۔

- دو صفوں کا آپس میں تبادلہ
- صف کو کسی مستقل قیمت سے ضرب دے کر کسی دوسرے (یا اسی) صف کے ساتھ جمع کرنا
- کسی صف کو غیر صفر مستقل قیمت c کے ساتھ ضرب دینا

دھیان رہے کہ یہ اعمال افزودہ قالب کے صفوں پر قابل اطلاق ہیں نہ کہ قطاروں پر۔یہ اعمال، نظام کی مساوات پر درج ذیل کے مترادف ہیں۔

- دو مساواتوں کی جگہ آپس میں تبدیل کرنا۔
- ایک مساوات کو کسی مستقل سے ضرب دے کر دوسری (یا اسی) مساوات کے ساتھ جمع کرنا۔
- نظام کی مساوات کو غیر صفر مستقل c سے ضرب دینا۔

اب ظاہر ہے کہ ہمزاد مساواتوں کو آگے پیچھے لکھنے سے ان کا حاصل حل تبدیل نہیں ہوتا۔اسی طرح کسی مساوات کو مستقل قیمت سے ضرب دے کر دوسری مساوات کے ساتھ جمع کرنے سے بھی حل تبدیل نہیں ہوتا اور نہ ہی کسی مساوات کو غیر صفر مستقل سے ضرب دینے سے حل تبدیل ہوتا ہے۔(کسی مساوات کو صفر سے ضرب دینے سے مساواتوں کی تعداد کم ہو گی جس سے عین ممکن ہے کہ ان کا حل ممکن نہ رہے۔)

دو عدد خطی نظام N_1 اور N_2 اس صورت صف برابر[45] کہلاتے ہیں جب N_1 پر محدود عمل صف کے ذریعہ N_2 حاصل کرنا ممکن ہو۔ یہ حقیقت جسے درج ذیل طور پر بیان کیا جا سکتا ہے، گاوسی اسقاط کی جواز ہے۔

[45] row equivalent

مسئلہ 7.1: صف برابر نظام
صف برابر خطی نظام کے **سلسلہ حل**[46] یکساں ہوں گے۔

اس مسئلے کی بنا اگر ایک نظام کا سلسلہ حل دوسرے نظام کے سلسلہ حل کے عین مطابق ہو، تب انہیں **صف برابر نظام** کہتے ہیں۔یاد رہے کہ یہاں **عمل صف** کی بات کی جا رہی ہے۔افزودہ قالب کے قطار تبدیل کرنے سے نظام تبدیل ہو گا اور اس کا حل بھی تبدیل ہو گا لہٰذا افزودہ قالب پر کسی بھی عمل قطار کی اجازت نہیں ہے۔

ایسا نظام جس کی نا معلوم متغیرات سے مساواتوں کی تعداد زیادہ ہو **زائد معلوم**[47] کہلاتا ہے۔ نظام کی نا معلوم متغیرات اور مساواتوں کی تعداد برابر ہونے کی صورت میں اس کو **معلوم**[48] کہتے ہیں جبکہ نظام کی نا معلوم متغیرات سے مساواتوں کی تعداد کم ہونے کی صورت میں اس کو **کم معلوم**[49] کہتے ہیں۔

ایسا نظام جس کا کوئی حل نہ ہو **متضاد**[50] نظام کہلاتا ہے جبکہ ایسا نظام جس کا ایک یا ایک سے زیادہ حل ممکن ہوں **بلا تضاد**[51] نظام کہلاتا ہے۔

گاوسی اسقاط۔نظام کی تین ممکنہ صورتیں

یکتا حل کا نظام مثال 7.20 میں دیکھا گیا۔آئیں اب لا متناہی تعداد کے حل والے نظام (مثال 7.22) کو اور بغیر کسی حل والے نظام (مثال 7.23) کو گاوسی اسقاط سے حل کرنے کی کوشش کریں۔

---

[46] solution set
[47] overdetermined
[48] determined
[49] underdetermined
[50] inconsistent
[51] consistent

مثال 7.22: لامتناہی تعداد کے حل والا نظام
درج ذیل نظام جو تین مساوات پر مبنی ہے میں چار متغیرات پائے جاتے ہیں۔ اس کو گاوسی اسقاط سے حل کریں۔

$$\begin{array}{c} S_1 \\ S_2 \\ S_3 \end{array}\begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & -1 & 6 \\ 4 & -2 & 1 & 2 & 2 \\ 8 & -4 & 2 & 4 & 4 \end{bmatrix} \qquad \begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 &= 6 \\ 4x_1 - 2x_2 + x_3 + 2x_4 &= 2 \\ 8x_1 - 4x_2 + 2x_3 + 4x_4 &= 4 \end{aligned}$$

حل: پہلی قدم میں نچلی دو مساواتوں سے x_1 حذف کرتے ہیں۔

پہلی صف کو 2 سے ضرب کرتے ہوئے دوسری صف سے منفی کریں۔
پہلی صف کو 4 سے ضرب کرتے ہوئے تیسری صف سے منفی کریں۔

$$\begin{array}{c} S_1' \\ S_2' \\ S_3' \end{array}\begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & -1 & 6 \\ 0 & -4 & -3 & 4 & -10 \\ 0 & -8 & -6 & 8 & -20 \end{bmatrix}\begin{array}{l} \\ S_2 - 2S_1 \\ S_3 - 4S_1 \end{array} \qquad \begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 &= 6 \\ -4x_2 - 3x_3 + 4x_4 &= -10 \\ -8x_2 - 6x_3 + 8x_4 &= -20 \end{aligned}$$

دوسری قدم میں درج بالا تبدیل شدہ افزودہ قالب استعمال کرتے ہوئے، دوسرے صف کی مدد سے تیسری صف سے x_2 حذف کرتے ہیں۔دوسری صف کو دو سے ضرب دیتے ہوئے تیسری صف سے منفی کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & -1 & 6 \\ 0 & -4 & -3 & 4 & -10 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}\begin{array}{l} \\ \\ S_3' - 2S_2' \end{array} \qquad \begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 &= 6 \\ -4x_2 - 3x_3 + 4x_4 &= -10 \\ 0 &= 0 \end{aligned}$$

دوسری مساوات سے $x_2 = \frac{5}{2} - \frac{3}{4}x_3 + x_4$ اور یوں پہلی مساوات سے $x_1 = \frac{7}{4} - \frac{5}{8}x_3$ ملتا ہے۔اب x_3 اور x_4 کی لامحدود مختلف قیمتیں پر کرتے ہوئے x_1 اور x_2 حاصل کیے جا سکتے ہیں۔

عموماً اختیاری مستقل کو t_1 ، t_2 ، . . . لکھا جاتا ہے۔یوں x_3 اور x_4 کو بالترتیب t_1 اور t_2 لکھتے ہوئے درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$\begin{aligned} x_1 &= \tfrac{7}{4} - \tfrac{5}{8}t_1 \\ x_2 &= \tfrac{5}{2} - \tfrac{3}{4}t_1 + t_2 \end{aligned}$$

مثال 7.23: گاوسی اسقاط۔بلا حل نظام

ایسا نظام جس کا حل ممکن نہ ہو کو گاوسی اسقاط سے حل کرتے ہوئے **تضاد** کی صورت حاصل ہو گی۔آئیں درج ذیل نظام حل کرنے کی کوشش کرتے ہیں۔

$$\begin{array}{c} S_1 \\ S_2 \\ S_3 \end{array}\begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 & 3 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 6 & 2 & 4 & 6 \end{bmatrix} \qquad \begin{aligned} 3x_1 + 2x_2 + x_3 &= 3 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 &= 0 \\ 6x_1 + 2x_2 + 4x_3 &= 6 \end{aligned}$$

دوسری اور تیسری مساوات سے x_1 حذف کرتے ہیں۔

پہلی صف کو $-\frac{2}{3}$ سے ضرب دے کر دوسری صف کے ساتھ جمع کرتے ہیں۔
پہلی صف کو $-\frac{6}{3} = -2$ سے ضرب دے کر تیسری صف کے ساتھ جمع کرتے ہیں۔

$$\begin{array}{c} S_1' \\ S_2' \\ S_3' \end{array}\begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 & 3 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -2 \\ 0 & -2 & 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{array}{l} \\ S_2 - \frac{2}{3}S_1 \\ S_3 - 2S_1 \end{array} \qquad \begin{aligned} 3x_1 + 2x_2 + x_3 &= 3 \\ -\frac{1}{3}x_2 + \frac{1}{3}x_3 &= -2 \\ -2x_2 + 2x_3 &= 0 \end{aligned}$$

آخری صف سے x_2 حذف کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 & 3 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 12 \end{bmatrix} \begin{array}{l} \\ \\ S_3' - 6S_2' \end{array} \qquad \begin{aligned} 3x_1 + 2x_2 + x_3 &= 3 \\ -\frac{1}{3}x_2 + \frac{1}{3}x_3 &= -2 \\ 0 &= 12 \end{aligned}$$

آخری مساوات کے تحت $0 = 12$ ہے جو **تضاد** کی صورت ہے۔بلا حل نظام کی صورت میں **تضاد** کی صورت حاصل ہوتی ہے۔

7.3.1 صف زینہ دار صورت

گاوسی اسقاط کے بعد حاصل عددی سر قالب، افزودہ قالب اور نظام **صف زینہ دار**[52] کہلاتے ہیں جن میں صفر کے صف، اگر موجود ہوں تو یہ، آخر پر پائے جاتے ہیں اور صف میں بائیں جانب پہلی غیر صفر اندراج، ہر اگلے صف میں، مزید دور ہو گی۔ مثال 7.23 میں عددی سر قالب اور افزودہ قالب کی زینہ دار صورت درج ذیل ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 & 3 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 12 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

دھیان رہے کہ ہم بائیں ترین اندراج کو اکائی (1) کی صورت میں لانے کی کوشش نہیں کرتے ہیں چونکہ اس سے کوئی فائدہ حاصل نہیں ہو گا۔ (**سادہ زینہ دار صورت**[53] جس میں بائیں ترین اندراج اکائی ہو گی پر بعد میں بحث کی جائے گی۔)

m مساوات اور n متغیرات کے نظام کا افزودہ قالب $\begin{bmatrix} \boldsymbol{A} \mid \boldsymbol{b} \end{bmatrix}$ ہے جس سے زینہ دار صورت $\begin{bmatrix} \boldsymbol{R} \mid \boldsymbol{f} \end{bmatrix}$ حاصل کی جاتی ہے۔ نظام $\boldsymbol{ax} = \boldsymbol{b}$ اور $\boldsymbol{Rx} = \boldsymbol{f}$ ایک ہی نظام کو لکھنے کے دو طریقے ہیں۔اگر ان میں کسی ایک نظام کا حل موجود ہو، تب یہی حل دوسرے نظام کا بھی حل ہو گا۔

گاوسی اسقاط سے زینہ دار **افزودہ قالب** کی درج ذیل عمومی صورت حاصل ہو گی۔

$$\begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & \cdots & \cdots & r_{1n} & f_1 \\ 0 & r_{22} & r_{23} & \cdots & \cdots & r_{2n} & f_2 \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & 0 & \cdots & r_{rr} & \cdots & r_{rn} & f_r \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & f_{r+1} \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & f_m \end{bmatrix}$$

درج بالا زینہ دار افزودہ قالب میں $r \le m$ ، $r_{rr} \neq 0$ جبکہ f_{r+1} تا f_m اندراج والے صف میں تمام $r_{ij} = 0$ ہوں گے۔

---

[52] echelon form
[53] reduced echelon form

زینہ دار عددی سر قالب $\boldsymbol{R}$ میں غیر صفر صفوں کی تعداد r کو $\boldsymbol{A}$ کا **درجہ**[54] کہتے ہیں جو $\boldsymbol{A}$ کا بھی **درجہ** ہو گا۔ یہ جاننا کہ نظام $\boldsymbol{Ax} = \boldsymbol{b}$ کا حل موجود ہے یا نہیں اور اس حل کو حاصل کرنا درج ذیل طریقے سے ممکن ہے۔

- (الف) بلا حل: اگر $r < m$ ہو (جس کا مطلب ہے کہ $\boldsymbol{R}$ میں کم از کم ایک صف ایسا ہے جس کے تمام اندراجات صفر (0) ہیں) اور f_{r+1} تا f_m میں سے کم از کم ایک مقدار غیر صفر ہو تب $\boldsymbol{Rx} = \boldsymbol{f}$ **متضاد** نظام ہو گا جس کا کوئی حل ممکن نہیں ہے۔ یوں $\boldsymbol{Ax} = \boldsymbol{b}$ بھی **متضاد** نظام ہو گا جس کا کوئی حل نہیں پایا جاتا ہے۔

بلا تضاد نظام (جس میں یا $r = m$ ہو اور یا $r < m$ کے ساتھ ساتھ f_{r+1} تا f_m صفر کے برابر ہوں) تب نظام کا حل درج ذیل ہو گا۔

- (ب) یکتا حل: اگر $r = n$ ہو تب نظام کا حل یکتا ہو گا جس کو گاوسی اسقاط سے حاصل کیا جا سکتا ہے۔ (مثال 7.20 کی طرح۔)

- (پ) بے انتہا تعداد کے حل: ایسی صورت میں x_{r+1} تا x_n کی قیمتیں چن کر x_1 تا x_{r-1} حاصل کریں۔ (مثال 7.22 کی طرح۔)

سوالات

سوال 7.40 تا سوال 7.53 کو گاوسی اسقاط سے حل کریں۔

سوال 7.40:

$$\begin{aligned} 2x - 3y &= -4 \\ x + y &= 3 \end{aligned}$$

جوابات: $x = 1,\ y = 2$

[54] rank of matrix

سوال 7.41:

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & -3 \\ 2 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

جوابات: $x_1 = -1,\ x_2 = 1$

سوال 7.42:

$$\begin{aligned} x - 2y + z &= -1 \\ y - z &= -1 \\ 2x + y + z &= 1 \end{aligned}$$

جوابات: $x = -1,\ y = 1,\ z = 2$

سوال 7.43:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 2 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 2 & 5 \end{bmatrix}$$

جوابات: $x_1 = 1,\ x_2 = -1,\ x_3 = 1$

سوال 7.44:

$$\begin{bmatrix} 3 & -2 & 4 \\ 2 & -1 & 3 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

جوابات: $x_1 = 2,\ x_2 = 1$

سوال 7.45:

$$\begin{bmatrix} 4 & -8 & 3 & 16 \\ -1 & 2 & -5 & -21 \\ 3 & -6 & 1 & 7 \end{bmatrix}$$

جوابات: $x_3 = 4,\ x_2 = t,\ x_1 = 2t + 1$ جہاں t اختیاری **مستقل** ہے۔

سوال 7.46:

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

جوابات: $x_3 = t,\ x_2 = \frac{t}{2},\ x_1 = -\frac{3}{2}t$ جہاں t اختیاری **مستقل** ہے۔

سوال 7.47:

$$\begin{aligned} x - y &= 1 \\ y + z &= -1 \\ 2x - y &= 6 \end{aligned}$$

جوابات: $x = 2,\ y = -2,\ z = 1$

سوال 7.48:

$$\begin{aligned} 2x + y - 3z &= -1 \\ x + y + z &= 1 \end{aligned}$$

جوابات: $z = t, y = 3 - 5t, x = 4t - 2$ جہاں t اختیاری **مستقل** ہے۔

سوال 7.49:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & -1 & -1 & 3 \end{bmatrix}$$

جوابات: $x = \frac{1}{3}(7 - t),\ y = -\frac{1}{3}(4t + 2),\ z = t$ جہاں t اختیاری ہے۔

سوال 7.50:

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

جوابات: $x_4 = t,\ x_3 = -\frac{4}{7}t,\ x_2 = \frac{5}{7}t,\ x_1 = -\frac{8}{7}t$ جہاں t اختیاری **مستقل** ہے۔

سوال 7.51:

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

جوابات: $x_1 = -\frac{10}{7}(t+1),\ x_2 = \frac{1}{7}(5t+12),\ x_3 = -\frac{1}{7}(8t+15)$ جہاں t اختیاری مستقل ہے۔بالائی صف کی جگہ تبدیل کرتے ہوئے حل کریں اور یا نچلی تکونی صورت حاصل کرتے ہوئے حل کریں۔

سوال 7.52:

$$\begin{aligned} 3x_1 + x_2 - 2x_3 - 3x_4 &= 7 \\ 2x_1 + x_2 - x_3 + x_4 &= 0 \\ x_1 - x_2 - x_3 + x_4 &= -5 \\ x_1 + x_2 + x_3 - x_4 &= 7 \end{aligned}$$

جوابات: $x_1 = 1,\ x_2 = x_3 = 2,\ x_4 = -2$

سوال 7.53:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & -2 & -1 \\ 2 & 2 & 1 & 1 & 4 \\ 3 & -6 & -4 & 6 & 16 \\ 1 & 1 & 1 & -4 & -3 \end{bmatrix}$$

جوابات: $x_1 = 2,\ x_2 = 0,\ x_3 = -1,\ x_4 = 1$

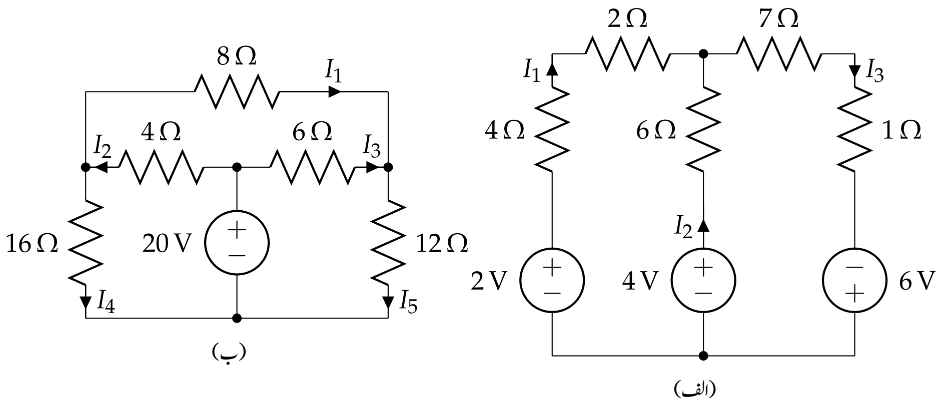
سوال 7.54 تا سوال 7.54 برقی ادوار کے نظام ہیں۔

سوال 7.54: شکل 7.3-الف میں برقی دور دکھایا گیا ہے۔اس کو حل کریں۔

جوابات: $I_1 = \frac{8}{33}\,\mathrm{A}$ ، $I_2 = \frac{19}{33}\,\mathrm{A}$ ، $I_3 = \frac{9}{11}\,\mathrm{A}$

سوال 7.55: شکل 7.3-ب میں دکھائے گئے دور کو حل کریں۔

جوابات: $I_1 = \frac{10}{57}\,\mathrm{A}$ ، $I_2 = \frac{65}{57}\,\mathrm{A}$ ، $I_3 = \frac{170}{171}\,\mathrm{A}$ ، $I_4 = \frac{55}{57}\,\mathrm{A}$ ، $I_5 = \frac{200}{171}\,\mathrm{A}$



شکل 7.3: برقی دور۔ سوال 7.54 اور سوال 7.55

حوالہ

[1] Coddington, E. A. and N. Levinson, Theory of Ordinary Differential Equations. Malabar, FL: Krieger, 1984.

[2] Ince, E. L., Ordinary Differential Equations. New York: Dover, 1956.

[3] Watson, G. N., A Treatise on the Theory of Bessel Functions. 2nd ed. Cambridge: University Press, 1944.