



جبر خطی کاربردی

درس ۳: مقدمه ای بر بردارها و ماتریسها

گروه سیستم و کنترل- ۱۳۹۶

مدرس: دكتر عباداللهي



حل دستگاه معادلات جبری خطی

$$A_{m \times n} x_{n \times 1} = b_{m \times 1}$$

روش گوس –جردن (Gauss- Jordan)

هنگامی که m=n باشد \rightarrow به فرم قطری

(Reduced Row Echelon) جنگامی که $m \neq n$ باشد \rightarrow به فرم سطری پلکانی کاهش یافته $m \neq n$



- روش گوس-جردن
- هنگامی که m=n باشد→ به فرم ماتریس قطری

$$[A|b] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \xrightarrow{b_1} b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_n \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{b'_1} b'_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b'_n \end{bmatrix}$$

$$A\underline{x} = \underline{b} \longrightarrow [A \mid \underline{b}] \longrightarrow [I \mid \underline{x}]$$



الگوریتم کلی را به صورت زیر میتوان بیان کرد.

گام اول – حذف مجهول x_1 از تمامی معادلات به جز معادله اول،

$$\frac{-a_{i1}}{a_{11}}r_1 + r_i \to r_i$$
 , $i = 2, ..., n$

گام دوم – حذف مجهول X_2 از تمامی معادلات به جز معادله دوم

$$\frac{-a_{i2}}{a_{22}}r_2 + r_i \to r_i$$
 , $i = 1, ..., n, i \neq 2$

گام سوم – به همین ترتیب تا گام n-1 ادامه می دهیم.

گام چهارم- تبدیل عناصر قطری به یک،

$$\frac{1}{a_{ii}}r_i \to r_i \quad , \qquad i = 1, \dots, n$$



مثال ١

دستگاه معادلات زیر را در نظر بگیرید

از آنجایی که ضریب x_1 در معادله اول برابر صفر است، با جا به جا کردن سطر اول و سوم داریم،

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 7 \\ 1 & 1 & 2 & 6 \\ 0 & 2 & 1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$



(۱) ضریب \mathbf{x}_1 در معادله سوم صفر می باشد، لذا مجهول \mathbf{x}_1 را از معادله دوم حذف می نماییم،

$$\frac{-1}{2}r_1 + r_2 \to r_2 \quad \Rightarrow \quad \begin{vmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{3}{2} \\ 0 & 2 & 1 \end{vmatrix} \quad \frac{7}{5} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

(۲) حذف مجهول \mathbf{X}_2 از معادلات اول و سوم،

$$\begin{vmatrix}
-2r_2 + r_1 \to r_1 \\
-4r_2 + r_3 \to r_3
\end{vmatrix} \Rightarrow \begin{vmatrix}
2 & 0 & -2 \\
0 & \frac{1}{2} & \frac{3}{2} \\
0 & 0 & -5
\end{vmatrix} = \begin{vmatrix}
2 \\
5 \\
2 \\
x_3
\end{vmatrix}$$

بنشادهم استایان

(۳) حذف مجهول X_3 از معادلات اول ودوم،

$$\frac{-2}{\frac{5}{5}}r_3 + r_1 \to r_1 \\ \frac{3}{10}r_3 + r_2 \to r_2 \end{aligned} \Rightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{22}{5} \\ \frac{7}{10} \\ -6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

(۴) در این مرحله که ماتریس A به صورت قطری در آمده است، با تقسیم هر سطر بر عنصر قطر اصلی آن ماتریس A را به یک ماتریس واحد تبدیل مینماییم،

$$\begin{vmatrix}
\frac{1}{2}r_1 \to r_1 \\
2r_2 \to r_2 \\
-\frac{1}{5}r_3 \to r_3
\end{vmatrix} \Rightarrow
\begin{vmatrix}
1 & 0 & 0 \\
0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 1
\end{vmatrix} = \begin{vmatrix}
\frac{11}{5} \\
\frac{7}{5} \\
\frac{6}{5}
\end{vmatrix} \begin{bmatrix}
x_1 \\
x_2 \\
x_3
\end{bmatrix}$$

به این ترتیب مقدار مجهولات به صورت زیر به دست می آید،

$$x_1 = \frac{11}{5}, \qquad x_2 = \frac{7}{5}, \qquad x_3 = \frac{6}{5}$$



-روش گوس- جردن

هنگامی که m≠n باشد ← به فرم سطری پلکانی کاهش یافته (Reduced Row Echelon)

خصوصیات فرم سطری پلکانی کاهش یافته:

1-سطرهایی که تمامی عناصر آنها صفر میباشد، در بخش پایین ماتریس قرار دارند.

2-در سطرهایی که شامل عناصر غیر صفر هستند، اولین عنصر غیر صفر سمت چپ عدد یک میباشد که به آن عنصر محوری گفته می شود.

3-در ستون هایی که دارای عنصر محوری است، کلیه عناصر بالای عنصر محوری صفر است.

*ستونهای دارای عناصر محوری مستقل هستند که آنها را ستون پایهای گویند.

*سایر ستونها را که ستونهای غیرپایهای گویند، به ستونهای پایهای وابستهاند.

(رتبه ماتریس) Matrix Rank

$$rank(A) = E_A$$
 تعداد عناصر محوری فرم سطری پلکانی کاهش یافته فرم سطری پلکانی کاهش یافته

$$rank(A_{m \times n}) \le \min(m, n) \longleftarrow \begin{cases} rank(A) \le n \\ rank(A) \le m \end{cases}$$

$$rank(A) = E_A$$
 تعداد ستونهای پایهای



فرآیند تبدیل ماتریس ضرایب $m \times n$ به فرم سطری پلکانی کاهش یافته،

گام اول - در صورتی که ضریب \mathbf{x}_1 در معادله اول یک نباشد،

$$\frac{1}{a_{11}}r_1 \rightarrow r_1$$

حذف مجهول \mathbf{x}_1 از معادلات دوم تا \mathbf{m} ام،

$$-a_{i1}r_1 + r_i \rightarrow r_i$$
 , $i = 2, ..., m$

گام دوم – در صورتی که ضریب \mathbf{X}_2 در معادله دوم یک نباشد،

$$\frac{1}{a_{22}}r_2 \to r_2$$

حذف مجهول \mathbf{x}_2 از تمامی معادلات به جز معادله دوم،

$$-a_{i2}r_2 + r_i \rightarrow r_i$$
 , $i = 1, ..., m$, $i \neq 2$

گام سوم- به همین ترتیب تا گام m-1 ادامه می دهیم،

دستور rref(A) در نرم افزار matlab و جود دارد.



مثال۲

دستگاه معادلات زیر را در نظر بگیرید

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 & 5 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 1 & 4 \\ 2 & 4 & 0 & 7 & 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix}$$

حال مىخواهيم آن را به فرم سطرى پلكانى كاهش يافته در آوريم.

(۱) ضریب X_1 در معادله اول ۱ و در معادله دوم صفر می باشد، لذا باید X_1 را از سطر سوم حذف نماییم،

$$-2r_{1} + r_{3} \rightarrow r_{3} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 & 5 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 1 & 4 \\ 0 & -2 & -2 & -3 & -1 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ x_{3} \\ x_{4} \\ x_{5} \end{bmatrix}$$

11



(۲) ضریب X_2 معادله دوم یک میباشد، لذا X_2 را از سطر اول و سوم حذف مینماییم،

(۳) از آنجایی که ضریب X₃ در سطر سوم صفر است سراغ X₄ می رویم، ضریب X₄ یک است، پـس کـافی اسـت کـه X₄ را از معـادلات اول و دوم حذف نماییم،

$$\begin{array}{c} r_3 + r_1 \to r_1 \\ -2r_3 + r_2 \to r_2 \end{array} \} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix}$$

به این ترتیب فرم سطری پلکانی کاهش یافته معادلات به دست می آید، با توجه به معادلات به دست آمده نتایج زیر حاصل می شود،

$$x_1 = -6 + x_5 + 2x_3$$
, $x_2 = 2 + x_5 - x_3$, $x_4 = 1 - x_5$

ربا کمی دقت متوجه می شویم که متغیرهای ۲٫ ۲٫ ۲٫ مربوط به ستون هایی هستند که عناصر محوری در آن قرار دارند.



کاربرد روش گوس- جردن در محاسبه ماتریس معکوس

$$AA^{-1}=I \rightarrow [A|I] \Rightarrow [I|A^{-1}]$$

مثال

$$[A|I] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 3 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} r_1 + r_2 \to r_2 \\ -2r_1 + r_3 \to r_3 \end{vmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & -5 & -3 \end{bmatrix} \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$



$$\frac{-2}{3}r_2 + r_1 \to r_1
\frac{5}{3}r_2 + r_3 \to r_3$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{7}{3} & \frac{1}{3} & \frac{-2}{3} & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-4}{3} & \frac{-1}{3} & \frac{5}{3} & 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{7}{4}r_3 + r_1 \to r_1
\frac{3}{4}r_3 + r_2 \to r_2$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{-1}{4} & \frac{9}{4} & \frac{7}{4} \\ 0 & 3 & 0 & \frac{-4}{3} & \frac{3}{4} & \frac{9}{4} & \frac{3}{4} \\ 0 & 0 & \frac{-4}{3} & \frac{5}{3} & 1 \end{bmatrix}$$



$$\frac{1}{3}r_{2} \rightarrow r_{2} \\
\frac{-3}{4}r_{3} \rightarrow r_{3}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{-1}{4} & \frac{9}{4} & \frac{7}{4} \\ \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} & \frac{-5}{3} & \frac{-3}{4} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 9 & 7 \\ 4 & 4 & 4 \\ \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} & \frac{-5}{3} & \frac{-3}{4} \end{bmatrix} = [I|A^{-1}]$$



کاربرد در تشخیص سازگار و ناسازگار بودن سیستم

دستگاه معادلات خطی هیچ جوابی نداشته باشد→ ناساز گار (Inconsistent)

دستگاه معادلات خطی حداقل یک جواب داشته باشد \rightarrow سازگار (Consistent)

راه تشخیص ← استفاده از روش حذفی گوسی

معادلات معرفی شده با [A|b] زمانی سازگار است که در فرم سطری پلکانی (کاهش یافته) آن، سطری به شکل زیر ظاهر نشده باشد،

$$(0 \ 0 \ \dots \ 0 | \alpha), \alpha \neq 0$$

در غیر این صورت معادله حاصل از سطر مذکور به صورت زیر در خواهد آمد،

$$0x_1 + 0x_2 + \dots + 0x_n = \alpha$$

که برای lpha
eq lpha این معادله جواب ندارد.

مثال۴

دستگاه معادلات زیر را در نظر بگیرید،

$$x_1+x_2+x_3 = 3$$

 $2x_1-x_2-x_3 = 5$
 $2x_1+2x_2+2x_3 = 7$

این دستگاه معادلات نمونهای از یک سیستم ناسازگار است، زیرا فرم سطری پلکانی آن به شکل زیر میباشد،

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 2 & -1 & -1 & 5 \\ 2 & 2 & 2 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{3}{1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$



دستگاه معادلات جبری خطی همگن

فرم کلی دستگاه معادلات جبری خطی همگن (Homogeneous) به صورت زیر میباشد،

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = 0$$

$$\vdots$$

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = 0$$

دستگاه معادلات خطی همگن سازگار میباشد،

Trivial) یک مجموعه جواب برای حل این معادلات $x_1 = x_2 = \dots = x_n = 0$ است که به آن پاسخ بدیهی (Solution) گویند.

یک دستگاه معادلات خطی همگن می تواند فقط یک جواب بدیهی را داشته باشد و یا اینکه علاوه بر آن بی شمار جواب دیگر هم داشته باشد.



مثال ۵

دستگاه معادلات همگن زیر را در نظر بگیرید،

$$x_1 + 2x_2 + 2x_3 = 0$$

$$2x_1 + 5x_2 + 3x_3 = 0$$

$$3x_1 + 6x_2 + 8x_3 = 0$$

ماتریس افزوده و تبدیل آن با روش حذفی گوسی به صورت زیر به دست می آید،

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 0 \\ 2 & 5 & 3 & 0 \\ 3 & 6 & 8 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

با حل این معادلات در می یابیم که تنها جواب ممکن پاسخ بدیهی $(x_1, x_2, x_3) = (0,0,0)$ می باشد.



دستگاه معادلات همگن زیر را در نظر بگیرید،

$$x_1 + 2x_2 + 2x_3 + 3x_4 = 0$$

$$2x_1 + 4x_2 + x_3 + 3x_4 = 0$$

$$3x_1 + 6x_2 + x_3 + 4x_4 = 0$$

ماتریس افزوده و تبدیل آن با روش سطری پلکانی به صورت زیر بهدست می آید،

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 4 & 1 & 3 & 0 \\ 3 & 6 & 1 & 4 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -5 & -5 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -5 & -5 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

با توجه به محل عناصر محوری X_1 و X_3 متغیرهای وابسته و X_2 متغیرهای آزاد هستند.

$$x_1 = -2x_2 - x_4$$
, $x_3 = -x_4$

همانطور که مشاهده می شود در این حالت دستگاه معادلات علاوه بر پاسخ بدیهی بی نهایت جواب دیگر هم خواهد داشت.



در یک دستگاه معادلات جبری خطی

 $A_{m\times n}x_{n\times 1}=b_{m\times 1}$

m تعداد معادلات و n تعداد محهو لات،

یک جواب منحصر بفرد دارد
$$m=n$$
 $|A|\neq 0$ یک جواب منحصر بفرد دارد بررسی سازگار یا ناسازگار بودن سیستم

 $m < n \; (Underdetermined)$ فرومعین $Minimum \; Norm \; Solution$ حداقل نرم \rightarrow بیشمار جواب دارد ىك جواب دارد

m>n
ightarrow (Overdetermined) عداقل مربعات ightarrow 1 اصلا جواب ندارد لعات ightarrow 1 عداقل مربعات حواب ندارد بیشمار جواب دارد



تعداد عملیات در محاسبات جبری

جمع دو بردار:

$$\underline{\mathbf{u}} + \underline{\mathbf{v}} = [\mathbf{u}_1 + \mathbf{v}_1, \mathbf{u}_2 + \mathbf{v}_2, ..., \mathbf{u}_n \mathbf{v}_n]$$

$$n \rightarrow flops$$

ضرب عدد اسکالر در بردار:

$$\underline{\mathbf{a}} = [\mathbf{a}\mathbf{u}_1, \mathbf{a}\mathbf{u}_2, ..., \mathbf{a}\mathbf{u}_n]$$

ضرب داخلی دو بردار:

$$< u, v> = u^{T}v = u_{1}v_{1} + u_{2}v_{2} + \dots + u_{n}v_{n} = \sum_{i=1}^{n} u_{i}v_{i}$$

$$n \to multiplication$$
 $\{n-1 \to addition\}$ $\{n-1 \to flops\}$



جمع دو ماتریس:

$$C_{n\times n} = A_{n\times n} + B_{n\times n}$$

$$n^2$$
=flops

ضرب بردار در ماتریس:

$$y_{m \times 1} = A_{m \times n} X_{n \times 1}$$
 $2(n-1)m \to flops$ $m = n \to a$ قطری $A \to n = flops$ $n \to a$ عدد بزرگ $2nm \to flops$

ضرب ماتریس در ماتریس:

$$C_{m \times p} = A_{m \times n} B_{n \times p}$$
 $(2n-1)mp \rightarrow flops$ $n \rightarrow 2nmp \rightarrow flops$



پرسش:

1. مقدار عبارت $X_{n \times 1} = A_{n \times n}$ را به دو طریق به دست آورید، کدام روش سریع تر است؟

$$y = A(BX)($$



الگوريتم جايگزيني پسرو:

$$Ax = b \rightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

$$x_{n} = b_{n}/a_{nn}$$

$$x_{n-1} = (b_{n-1} - a_{n-1,n}x_{n})/a_{n-1,n-1}$$

$$x_{n-2} = (b_{n-2} - a_{n-2,n-1}x_{n-1} - a_{n-2,n}x_{n})/a_{n-2,n-2}$$

$$\vdots$$

$$x_{1} = (b_{1} - a_{12}x_{2} - a_{13}x_{3} - \dots - a_{1n}x_{n})/a_{11}$$

$$1 + 2 + 3 + \dots + n = \frac{n(n+1)}{2} \rightarrow multiplication$$

$$0 + 1 + 2 + \dots + n - 1 = \frac{n(n+1)}{2} - n \rightarrow addition$$

$$\Rightarrow n^2 \rightarrow flops$$



الگوريتم حذفي گوسي:

$$\frac{n^{3}}{3} + n^{2} - \frac{n}{3} \rightarrow multiplication$$

$$\frac{n^{3}}{3} + \frac{n^{2}}{2} - \frac{5n}{6} \rightarrow addition$$

$$\Rightarrow \frac{2n^{3}}{3} + \frac{3n^{2}}{2} - \frac{7n}{6} \rightarrow flops$$

برای ($\infty \to \infty$) می توان هر یک را $n^3/3$ عملیات و در کل $2n^3/3$ در نظر گرفت. مثال:

برای n=100 اختلاف در حجم محاسبات دو روش معادل n=100 عملیات جمع و ضرب است.



الگوريتم گوس - جردن:

$$\frac{n^{3}}{2} + \frac{n^{2}}{2} \rightarrow multiplication \\ \frac{n^{3}}{2} - \frac{n}{2} \longrightarrow addition \\ \right\} \Rightarrow n^{3} + \frac{n^{2}}{2} - \frac{n}{2} \longrightarrow flops$$

برای $(\infty \longrightarrow n^3)$ می توان هر یک را $n^3/2$ عملیات و در کل n^3 در نظر گرفت.

مثال

برای n=100 اختلاف در حجم محاسبات دو روش معادل ۳۰۰۰۰۰ عملیات جمع و ضرب است.

$$n^3=10^6$$
: روش حذفی گوسی $=0.67 imes 10^6$ روش کوس $=0.67 imes 10^6$ روش حذفی کوسی

تحقيق سوم

از دستور flops در نرم افزار MATLAB برای چه منظوری استفاده می شود؟

یک دستگاه معادلات خطی ۱۰۰۰×۱۰۰۰ را در نظر بگیرید،

 $A\underline{\mathbf{x}} = \underline{\mathbf{b}}$

حجم محاسبات لازم برای حل این دستگاه معادلات توسط دو روش زیر را مقایسه کنید.

 $x=A \setminus b$ $\mathcal{X}=inv(A)^*b$