### Αριθμητική Γραμμική Άλγεβρα Project 2

Μιχαήλ Ανάργυρος Ζαμάγιας ΤΡ5000

25 Μαΐου 2020

# Περιεχόμενα

1	Άσκηση 1 1.1 Εκφώνηση														2						
	1.1	Εκφώνηση																			2
		Απάντηση																			
2	Άσκηση 2													6							
		Εκφώνηση																			6
		Απάντηση																			
3	Άσκηση 3													8							
	3.1	Εκφώνηση																			8
		Απάντηση																			9
4	Άσκη														10						
	4.1	Εκφώνηση																			10
	4.2	Απάντηση								•		•		•	•		•	•		•	11
5	Πηγές												12								
		Βιβλία																			13
		. Video																			
		Σύνδεσμοι																			13
		Χρήσιμα αρ																			13

#### 1.1 Εκφώνηση

Δίνεται το σύστημα (1.1). Γράψτε αυτό το σύστημα στην μορφή  $A\bar{x}=\bar{b}$  για κατάλληλα διανύσματα  $\bar{x}$  και  $\bar{b}$ . Εδώ  $\mu$  είναι το τελευταίο ψηφίο του αριθμού μητρώου σας. Φτιάξτε ένα πρόγραμμα που να δέχεται ως δεδομένα έναν 3x3 πίνακα A και ένα 3x1 διάνυσμα  $\bar{b}$  και να είναι σε θεση να μας πει αν το σύστημα είναι αόριστο ή αδύνατο ή έχει μοναδική λύση. Αν το σύστημα έχει μοναδική λύση πρέπει να δίνει αυτή την λύση υπολογισμένη με την μέθοδο του επαυξημένου πίνακα (απαλοιφή Gauss). Δώστε τα αποτελέσματα του προγράμματός σας στο σύστημα εξισώσεων (1.1) καθώς και στο σύστημα (1.2).

$$3x + 4y + 2z = 3$$
  
 $x - 2y = 3$   
 $\mu x + 3y + z = 2$  (1.1)

$$\mu x + y + z = 3$$

$$x + 2y = \mu$$

$$(\mu - 1) + 3y + z = 2$$
(1.2)

Το (1.1) γράφεται ως (1.3) στην μορφή  $A\bar{x}=\bar{b}$ . Ομοίως, το (1.2) γράφεται ως (1.4), με  $\mu=0$  για αριθμό μητρώου 5000.

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 3 & 4 & 2 \\ 1 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \end{pmatrix}}_{A} \underbrace{\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}}_{\bar{b}} \tag{1.3}$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & 3 & 1 \end{pmatrix}}_{A} \underbrace{\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}}_{\bar{b}} \tag{1.4}$$

Η έξοδος του προγράμματός μου για τα συστήματα (1.3) και (1.4):

```
A =
3     4     2
1     -2     0
0     3     1
b =
3     3
2
```

The system has a unique non-trivial solution:

```
x = -2.0000

y = -2.5000

z = 9.5000
```

The system has a unique non-trivial solution:

```
x = 0.50000

y = -0.25000

z = 3.2500
```

#### Το κύριο πρόγραμμα:

```
1 clc;
 2 clear all;
 3 close all;
 5 #
      matrix A with system coefficients
 6 A = [3, 4, 2; 1, -2, 0; 0, 3, 1];
 7 # matrix b with system constants
 8 b = [3; 3; 2];
 9 # print A and b
10 disp("A =");
11 disp(A);
12 disp("b =");
13 disp(b);
14 #
      run first task's logic
15 function_task1(A, b)
16
       add new line to seperate outputs
17 #
18 disp("\n")
19
20 #
      matrix A with system coefficients
21 A = [0, 1, 1; 1, 2, 0; -1, 3, 1];
22 # matrix b with system constants
23 b = [3; 0; 2];
24 # print A and b
25 disp("A =");
26 disp(A);
27 disp("b =");
28 disp(b);
29 # run first task's logic
30 function_task1(A, b)
```

#### Η συνάρτηση function\_task1:

```
1 function function_task1(A, b)
 2
          calulcate A's determinant
 3
       det_A = det(A);
 4
          add empty line
       disp("");
 5
 6
           check if the system has a unique non-trivial solution
 7
           check if A's determinant is non-zero
 8
       if (det_A != 0)
           disp("The system has a unique non-trivial solution:")
 9
               calculate system's unique non-trivial solution
10
11
               using Gaussian elimination
12
           Axb\_roots = A \ b;
               diplay solution
13
           x = Axb_{roots}(1)
14
15
           y = Axb roots(2)
           z = Axb_{roots}(3)
16
17
       else
               get the size of b matrix
18
19
           n = size(b)(1);
20
           # calculate Cramer's determinants for the system
21
           x_{up} = A;
22
           y up = A;
23
           z up = A;
           for i = 1 : n
24
25
               x_{up}(i, 1) = b(i);
26
           end
27
           det_x = det(x_up)/det_A;
28
           for i = 1 : n
29
               y_{up}(i, 2) = b(i);
30
           end
           det_y = det(y_up)/det_A;
31
32
           for i = 1 : n
33
               z_{up}(i, 3) = b(i);
34
           end
35
           det_z = det(z_up)/det_A;
36
               check if all of Cramer's determinants are equal to zero,
37
               then the system has infinite solutions
38
           if (det_x == 0 && det_y == 0 && det_z == 0)
               disp("The system has infinite solutions.")
39
               if not all of Cramer's determinants are equal to zero,
40
               then the system has no non-trivial solutions
41
42
               disp("The system has no non-trivial solutions.")
43
44
           endif
45
       endif
46 end
```

#### 2.1 Εκφώνηση

Φτιάξτε ένα πρόγραμμα για την αντιστροφή ενός πίνακα A με την μέθοδο Gauss, προσαρτώντας δηλαδή τον ταυτοτικό πίνακα A και ακολουθώντας τον αλγόριθμο της απαλοιφής Gauss. Εξηγήστε γιατί με αυτόν τον τρόπο παίρνετε τον αντίστροφο πίνακα. Το πρόγραμμά σας πρέπει να είναι σε θέση να βρίσκει αν ο πίνακας A είναι αντιστρέψιμος. Εφαρμόστε το πρόγραμμά σας στον πίνακα (2.1).

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & \mu \end{pmatrix} \tag{2.1}$$

Ο πίνακας (2.1) γράφεται ως (2.2) για  $\mu = 0$ .

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \tag{2.2}$$

Η έξοδος του προγράμματός μου για τον πίνακα (2.2):

Matrix A is non-invertible.

#### Το πρόγραμμα:

```
1 clc;
 2 clear all;
 3 close all;
 5 # square matrix A
 6 A = [1, 2, 1; 2, 1, 0; -1, 1, 0];
 7 # make an identity matrix the size of A
 8 I_M = eye(size(A)(1));
 9 # apply gaussian elimination to A and I
10 B = round(A \setminus I_M);
11 # convert negative zeros to zeros (-0 to 0)
12 B(B == 0) = 0;
13
       check if A is invertible based on the relation A*A^-1=I,
14 #
       check if A*B is equal to I, where B=A^{-1}
16 if (isequal(A*B, I_M) == 1)
       disp("Matrix A is invertible.")
disp("A =");
17
18
       disp(A);
19
20
       disp("B = A \setminus I");
21
       disp(B);
22 else
       disp("Matrix A is non-invertible.")
24 endif
```

#### 3.1 Εκφώνηση

Θεωρήστε τα διανύσματα του (3.1), όπου  $\mu$  είναι το τελευταίο ψηφίο του αριθμού μητρώου σας. Ελέγξτε με το χέρι αν τα παραπάνω διανύσματα είναι γραμμικά ανεξάρτητα ή όχι χωρίς την χρήση του κριτηρίου της ορίζουσας. Αποτελούν αυτά τα διανύσματα βάση του  $R^3$ ; Κατόπιν φτιάξτε ένα πρόγραμμα που να αποφασίζει αν μία οποιαδήποτε τριάδα διανυσμάτων στο  $R^3$  αποτελεί βάση του  $R^3$  κάνοντας χρήση του κριτηρίου της ορίζουσας.

$$u = 3i - 4j + 5k$$
  
 $v = 2i - 3j + k$   
 $w = i - j + \mu k$  (3.1)

Το σύστημα διανυσμάτων (3.1) γράφεται ως (3.2) για  $\mu=0.$ 

$$u = 3i - 4j + 5k$$
  
 $v = 2i - 3j + k$   
 $w = i - j + 0k$  (3.2)

#### 4.1 Εκφώνηση

Θεωρήστε τα διανύσματα του (4.1). Δείξτε ότι αυτά τα διανύσματα αποτελούν βάση του  $R^3$ . Εφαρμόστε με το χέρι τον αλγόριθμο Gram-Smith για την ορθοκανονικοποίηση της βάσης. Φτιάξτε ένα πρόγραμμα που θα δέχεται σαν είσοδο τρία διανύματα σαν στήλες ενός 3x3 πίνακα, θα ελέγχει αν αυτά τα διανύσματα αποτελούν βάση του  $R^3$ , και κατόπιν θα εφαρμόζει τον αλγόριθμο Gram-Smith και θα δίνει σαν έξοδο μία ορθοκανονική βάση.

$$u = i - 2j + 3k$$

$$v = 2i - j + 2k$$

$$w = i - 2j + k$$

$$(4.1)$$

# Πηγές

#### 5.1 Βιβλία

#### 5.2 Video

- Inverse Matrix Using Gauss-Jordan
- Solving a 3x3 System Using Cramer's Rule
- Εύρεση αντίστροφου πίνακα με μέθοδο Gauss

### 5.3 Σύνδεσμοι

- Systems of Linear Equations
- Γραμμικά συστήματα Εξισώσεων
- 11. Solving Ax = b, Matrix division and the slash operator
- Gaussian elimination calculator
- Cramer's Rule
- Inserting code in a LATEX document

#### 5.4 Χρήσιμα αρχεία