

Linear systems Vit söu hvarssu vit löysa líkningaskipanir við Gauss elimination. Skapini á Gauss eliminerðar skipanir er ymisht allt eftir hvar fyrirang coefficient-matrican hefur.

Dæmi 6.20 Total matrican $T = \begin{array}{c} \underline{A} \quad \underline{b} \\ \left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 3 & 2 & 4 & 5 & 9 \\ 2 & 6 & 4 & 3 & 5 & 3 \\ 3 & 8 & 6 & 7 & 6 & 5 \\ 4 & 14 & 8 & 10 & 22 & 32 \end{array} \right] \end{array}$ lýsir eina skipan við 4 líkningar og 5 ókendur. Vit kunnu redusera niður í

$$\left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 0 & 2 & 0 & -11 & -24 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 4 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

Her er coefficientmatrican á trappuform. Ofta síggja vit gjarna, at ein $n \times n$ matrica endar sum I eftir redusering.

Def 6.21 Ein matrica \underline{A} hefur rang $\rho(\underline{A})$, sum er talið av rekkjum, sum ikki eru 0-rekkjan.

Á trappuform er $\rho(\underline{A})$ talið av leiðandi 1-tølum. Í samband við dæmi omanfyri er $\rho(\underline{A}) = 3$. Hetta er talið av ikki-triviellum líkningum í skipanini.

Lineert óhefti Rang á \underline{A} lýsir, hvarssu nógvir av vektorunum $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_n$ eru lineer óheftir! Omanfyri eru $\underline{a}_1, \underline{a}_2$ og \underline{a}_4 lineert óheftir, meðan vit avlesa

$$\underline{a}_3 = 2\underline{a}_1 \quad \text{og} \quad \underline{a}_5 = -11\underline{a}_1 + 4\underline{a}_2 + \underline{a}_4$$

Altso \underline{a}_3 og \underline{a}_5 eru lineert heftir. Vit fáa altso, at column space hjá \underline{A} er 3-dimensionelt.

Setn. 6.24 Ein $m \times n$ matrica \underline{A} hefur $\rho(\underline{A}) \leq \min\{m, n\}$.

Vit kanna møguleikarnar fyrir løysnir til $\underline{A}\underline{x} = \underline{b}$.

Legg til merkis, at $\underline{T} = [\underline{A} \quad \underline{b}]$, so antin er $\rho(\underline{T}) = \rho(\underline{A})$ ella er $\rho(\underline{T}) = \rho(\underline{A}) + 1$.

$\rho(\underline{A}) < \rho(\underline{T})$ Her er talan um eitt inkonsistent system, og tá er eingin løysn.

So t.d.

$$\text{trap}(\underline{T}) = \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

$\rho(A) = \rho(\underline{T})$ Nú hefur $\text{trap}(\underline{T})$ löysnina standandi, tí allir teir ókendu eru givnir og tal av
ókendum. T.d.

$$\text{trap}(\underline{T}) = \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \quad x_1 = -3 \text{ og } x_2 = 5$$

Serliga er ein löysn.

$\rho(A) = \rho(\underline{T})$ Vit taka skipanina fram, sum vit byrjaðu við.
< tal av ókendum

$$\left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 0 & 2 & 0 & -11 & -24 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 4 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

Dæmi 6.30

Variablaðir x_3 og x_5 kunnu veljast frítt, tí ein löysn avhængur bert av a_1 , a_2 og a_4 , sum svara til koefficientarnar hjá x_1, x_2 og x_4 . Vit velja fríar parametrar t_3 og t_5 fyri ávikavísi x_3 og x_5 . So hava vit líkningar

$$x_1 = -24 - 2t_3 + 11t_5$$

$$x_2 = 7 - 4t_5$$

$$x_3 = t_3$$

$$x_4 = 3 - t_5$$

$$x_5 = t_5$$

Óansæð val av $t_3, t_5 \in \mathbb{R}$, so finst x_1, x_2 og x_4 sum lýst omanfyri, so at hetta er ein löysn hjá líkningaskipanini. Tað merkir altso, at óendaliga nógvar löysnir eru!
Í standard parameter form skrivast löysnin

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -24 \\ 7 \\ 0 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix} + t_3 \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + t_5 \begin{bmatrix} 11 \\ -4 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad t_3, t_5 \in \mathbb{R}.$$

Löysningsmengdin er eitt heilt plan.

Metoda 6.31 lýsir mannagongdina stígríst.

Dæmi 6.32 Lat $\text{trap}(\underline{T}) = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right]$ so er $\rho(A) = \rho(\underline{T}) = 2 < n = 3$.

Ein fríur parameter t_2 .

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} + t_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad t_2 \in \mathbb{R}.$$

Setningur 6.34 Ein lineer líkningaskipan hefur antin enga, eina ella óendanlega nógvar lausnir.

Strukturur Vit hyggja uppá sambandið millum lausnir hjá homogænar skipanir og inhomogænar skipanir:

$$\underline{A}\underline{x} = \underline{0} \quad \text{og} \quad \underline{A}\underline{x} = \underline{b}$$

Setn. 6.35 Lat L_{hom} vera mengið af lausnum hjá $\underline{A}\underline{x} = \underline{0}$. Í minsta lagi finnst triviella lausnin. Um $L_{\text{hom}} \neq \{\underline{0}\}$ og \underline{x} og \underline{y} eru tilvildarligar lausnir, sá er $\underline{x} + \underline{y}$ ein lausn. Við $k \in \mathbb{R}$ er $k\underline{x}$ eisini ein lausn.

Þrógv. Lat $\underline{x}, \underline{y} \in L_{\text{hom}} \neq \{\underline{0}\}$, sá fáa vit

$$\underline{A}(\underline{x} + \underline{y}) = \underline{A}\underline{x} + \underline{A}\underline{y} = \underline{0} + \underline{0} = \underline{0}$$

per linearitét af \underline{A} .

Fyrir $k \in \mathbb{R}$ og $\underline{x} \in L_{\text{hom}}$ er $\underline{A}(k\underline{x}) = k\underline{A}\underline{x} = k\underline{0} = \underline{0}$. □

Ein linearkombination af lausnum $k_1\underline{x}_1 + \dots + k_n\underline{x}_n$ er tishil ein lausn í sér sjálfum.

Struktur 6.37 Um bara ein lausn til eitt inhomogænt system er funnin (partikuler lausn \underline{x}_0), sá er lausningsmengið L_{inhom} summuin af \underline{x}_0 og L_{hom} .

$$L_{\text{inhom}} = \underline{x}_0 + L_{\text{hom}}.$$

Þrógv. 1. Lat $\underline{y} \in L_{\text{hom}}$ hjá $\underline{A}\underline{x} = \underline{b}$. Sá er

$$\underline{A}(\underline{x}_0 + \underline{y}) = \underline{A}\underline{x}_0 + \underline{A}\underline{y} = \underline{b} + \underline{0} = \underline{b}.$$

Tishil er $\underline{x}_0 + L_{\text{hom}}$ í L_{inhom} .

2. Lat $\underline{x} \in L_{\text{inhom}}$. Vit leita eftir $\underline{y} \in L_{\text{hom}}$, sá at $\underline{x} = \underline{x}_0 + \underline{y}$.

Vel $\underline{y} = \underline{x} - \underline{x}_0$, sá er $\underline{A}\underline{y} = \underline{A}(\underline{x} - \underline{x}_0) = \underline{A}\underline{x} - \underline{A}\underline{x}_0 = \underline{b} - \underline{b} = \underline{0}$. Sá $\underline{y} \in L_{\text{hom}}$. Legg til merkis, at

$$\underline{x}_0 + \underline{y} = \underline{x}_0 + (\underline{x} - \underline{x}_0) = \underline{x}$$

ergo kann $\underline{x} \in L_{\text{inhom}}$ skrivað sum $\underline{x}_0 + \underline{y}$ við $\underline{y} \in L_{\text{hom}}$. $L_{\text{inhom}} = \underline{x}_0 + L_{\text{hom}}$. □