



## Table of Contents

### ch04 sec4.1 矩阵定义和相等的定义

julia 矩阵定义和操作方法

判断矩阵是否相等

## ch04 sec4.1 矩阵定义和相等的定义

### Outcomes

- A. 识别矩阵的维度和条目
- B. 判断矩阵是否等价

我们在第一章已经使用增广矩阵的形式来表示线性方程组.

随着理论的发展, 矩阵的不仅仅用于解线性方程组, 还能够解决更多的问题.

从矩阵的形式来看, 它是组织数据的一种形式, 在一般形式下, 矩阵有一般性的性质和特殊的性质. 了解矩阵的这些性质才能更好的使用矩阵.

```
• md"""
• # ch04 sec4.1 矩阵定义和相等的定义
•
• !!! outcomes
•     - A. 识别矩阵的维度和条目
•     - B. 判断矩阵是否等价
•
•
• 我们在第一章已经使用增广矩阵的形式来表示线性方程组.
•
• 随着理论的发展, 矩阵的不仅仅用于解线性方程组, 还能够解决更多的问题.
•
• 从矩阵的形式来看, 它是组织数据的一种形式, 在一般形式下, 矩阵有一般性的性质和特殊的性质. 了解矩阵的这
  些性质才能更好的使用矩阵.
•
•
• """
```

矩阵的组织形式以行和列的形式实现. 矩阵中每单个数据用行列的索引来表示

所以可以用 $matrix[i, j]$  的形式从矩阵中调用数据

方法上有差别, 得到的矩阵没有区别

- `md"""`
- 矩阵的组织形式以行和列的形式实现。 矩阵中每单个数据用行列的索引来表示
- 
- 所以可以用`$matrix[i,j]$` 的形式从矩阵中调用数据
- 
- 方法上有差别，得到的矩阵没有区别
- 
- `"""`

## julia 矩阵定义和操作方法

我们来看一些笔记中会用到的方法

- `md"""`
- 
- `## julia 矩阵定义和操作方法`
- 
- 我们来看一些笔记中会用到的方法
- `"""`

```
row = 1x4 Matrix{Int64}:  
 1  2  3  4
```

- `row=[1 2 3 4]` # julia 定义行向量的方法, 没有分隔符, 用空格表示, 得到的实际是一个 `1x4` 矩阵

```
3x4 Matrix{Int64}:  
 1  2  3  4  
 5  2  8  7  
 6 -9  1  2
```

- `begin`
- `# 定义一个三行四列的矩阵`
- `r1=[1 2 3 4] # 定义`
- `r2=[5 2 8 7]`
- `r3=[6 -9 1 2]`
- `matrix34=[r1;r2;r3]`
- `end`

```
[1, 5, 6]
```

- `matrix34[:,1]` # 第一列, `:`表示第一列中的每一行

```
[2, 2, -9]
```

- `matrix34[:,2]` # 第二列

```
[1, 2, 3, 4]
```

- `matrix34[1,:]` # 第一行, `:`表示第行中所有列

```
1
```

- `matrix34[1,1]`

- `matrix34[3,4]`

```
1×4 adjoint(::Vector{Int64}) with eltype Int64:
 1  2  3  4
```

- `matrix34[1,:]` *# ' 表示转置, 这是一个向量*

```
1×4 Matrix{Int64}:
 1  2  3  4
```

- `r1` *# 这里实际定义的是只有一行的矩阵*

当我们需要动态的生成矩阵的时候, julia 有 `cat`, `vcat`, `hcat`, `hvcat`

`cat` 表示拼接

`v` 代表垂直垂直方向, `h` 代表水平方向

- `md"""`
- 当我们需要动态的生成矩阵的时候, julia 有 `'cat'`, `'vcat'`, `'hcat'`, `'hvcat'`
- 
- `cat` 表示拼接
- 
- `v` 代表垂直垂直方向, `h` 代表水平方向
- `"""`

```
4×2 Matrix{Int64}:
 1  5
 2 10
 3 15
 4 20
```

- `let`
- `a = [1, 2, 3, 4]`
- `b = [5, 10, 15, 20]`
- `cat(a, b, dims = (2, 2))`
- 
- `end`

```
3×4 Matrix{Int64}:
 5 10 15 20
 2  4  6  8
 1  3  5  7
```

- `let`
- `a = [5 10 15 20]`
- `b = [2 4 6 8; 1 3 5 7]`
- `vcat(a, b)`
- 
- `end`

5×3 Matrix{Int64}:

```
5  1  2
10 3  4
15 5  6
20 7  8
25 9 10
```

```
• let
•     a = [5; 10; 15; 20; 25]
•     b = [1 2; 3 4; 5 6; 7 8; 9 10]
•     hcat(a, b)
• end
```

2×2 Matrix{Int64}:

```
5  10
15 20
```

```
• let
•     a, b, c, d = 5, 10, 15, 20
•     [a b; c d]
•     hvcat((2, 2), a, b, c, d)
• end
```

# 判断矩阵是否相等

判断矩阵是否相等, 首先矩阵的行数和列数要相等, 如果行列数不等, 就不用在继续比较了  
行列相等, 对位的元素要要相等.

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

```
• md"""
• ## 判断矩阵是否相等
•
• 判断矩阵是否相等，首先矩阵的行数和列数要相等，如果行列数不等，就不用在继续比较了
•
• 行列相等， 对位的元素要要相等。
•
•  $\begin{bmatrix}$ 
• 0&0 \\
• 0 &0 \\
• 0& 0
•  $\end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix}$ 
• 0&0 \\
• 0& 0\\
•
•  $\end{bmatrix}$ 
•
•
•  $\begin{bmatrix}$ 
• 0&1 \\
• 2&3 \\
•
•  $\end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix}$ 
• 1&0 \\
• 2&3 \\
•
•  $\end{bmatrix}$ 
•
• """
```

