11. Lineáris egyenletrendszer, kibővített együtthatómátrix, elemi sorekvivalens átalakítás és kapcsolata a megoldásokkal. LA és RLA mátrix, vezéregyes, megoldás leolvasása RLA mátrix esetén. Tilos sor, kötött változó, szabad paraméter, ezek jelentése a megoldás/megoldhatóság szempontjából. Gausselimináció, összefüggés az egyértelmű megoldhatóság, az egyenletek és ismeretlenek száma között.

1. Lineáris egyenletrendszer

Def: Lineáris egyenlet: Ismeretlenek konstansszorosainak összege konstans. Lineáris egyenletrendszer: Véges sok lineáris egyenlet. Megoldás: Olyan értékadás, ami minden egyenletet igazzá tesz.

2. Kibővített együttható mátrix

Def: Lineáris egyenletrendszer kibővített együtthatómátrixa: a sorok az egyenleteknek, az oszlopok az ismeretleneknek ill. az egyenletek jobb oldalainak felelnek meg, az egyes mezőkben pedig a megfelelő együttható ill. jobb oldali konstans áll.

3. Elemi sorekvivalens átalakítás

Megoldás módszere: Ekvivalens átalakításokat végzünk.
Ezek során a megoldások halmaza nem változik. Konkrétan:
egyenleteket felcserélünk, egyenletet nemnullával végigszorzunk ill.
az i-dik egyenletet kicseréljük az i-dik és j-dik egyenletek
összegére. Erről szól a következő definíció.

Def: A kibővített egyhómx elemi sorekvivalens átalakítása (ESÁ): (1) sorcsere, (2) sor nemnulla konstanssal végigszorzása, (3) az *i*-dik sor helyettesítése az *i*-dik sorok (koordinátánkénti) összegével (az *i*-dik sor helyettesítése az *i*-dik sor és a *j*-dik sor konstansszorosának összegével, csupa0 sor hozzáadása/elhagyása).

4. <u>kapcsolattal</u>

Biz: Minden ESÁ előtti megoldás megoldás marad az ESÁ után is. Minden ESÁ fordítottja megkapható ESÁ-ok egymásutánjaként is. Ezért minden ESÁ utáni megoldás megoldja az ESÁ előtti előtti rendszert is.

Megj: A kibővített együtthatómátrix a lineáris egyenletrendszer felírásának egy tömör módja: elkerüljük vele a műveleti- és egyenlőségjelekkel piszmogást, mégis teljesen áttekinthető módon tartalmaz minden lényeges információt.

5. LA és RLA mátrix

Def: Az M mátrix lépcsős alakú (LA), ha

- (1) minden sor első nemnulla eleme 1-es (ú.n. vezér1-es, avagy v1)
- (2) minden v1 feletti sorban van ettől a v1-től balra eső másik v1.

Az M mátrix redukált lépcsős alakú (RLA), ha

(3) M LA és (2) M-ben minden v1 felett csak nullák állnak.

6. Vezéregyes

5LA és RLA mátrix

7. Megoldás leolvasása RLA mátrix esetén

Példa: RLA kibővített egyhómx:

8. Tilos sor

Def: Kib. egyhómx tilos sora: $0 \dots 0 \mid x$ alakú sor, ha $x \neq 0$.

9. Kötött változó

Def: A RLA kib. egyhómx v1-hez tartozó változója kötött, a többi változó (amihez nem tartozik v1) szabad (vagy szabad paraméter). Megf: Ha a kib. egyhómx RLA, akkor (1) minden sor vagy a v1-hez tartozó változó értékadása, vagy tilos sor, vagy csupa0 sor.

10. Szabad paraméter

Def: A RLA kib. egyhómx v1-hez tartozó változója kötött, a többi változó (amihez nem tartozik v1) szabad (vagy szabad paraméter). Megf: Ha a kib. egyhómx RLA, akkor (1) minden sor vagy a v1-hez tartozó változó értékadása, vagy tilos sor, vagy csupa0 sor.

11. jelentése

Megf: Ha a kib. egyhómx RLA, akkor (1) minden sor vagy a v1-hez tartozó változó értékadása, vagy tilos sor, vagy csupa0 sor.

- (2) Ha van tilos sor, akkor nincs megoldás.
- (3) Ha nincs tilos sor, a szabad paraméterek tetsz. értékadásához egyértelmű megoldás tartozik.

Megf: A lin. egyenletrsz. megoldása tekinthető úgy, hogy a lin. egyenletrsz. egy RLA kibővített egyhómx-szal van megadva.

Cél: Olyan eljárás, ami ESÁ-okkal tetsz. mátrixot RLA-vá alakít.

12. Gauss elimináció

Gauss-elimináció: Input: $M \in \mathbb{R}^{n \times k}$ mátrix.

Output: Egy M-ből ESÁ-okkal kapható $M' \in \mathbb{R}^{n \times k}$ LA mátrix. $\underline{Működés}$: Az algoritmus fázisokból áll. Az i-dik fázisban keresünk egy nemulla elemet az (i-1)-dik sor alatt a lehető legkisebb sorszámú oszlopban. Ha nincs ilyen elem, az algoritmus véget ér. Sorcserével ezt a nemnulla elemet az i-dik sorba visszük. Az i-dik sor konstanssal szorzásával ezt az elemet v1-sé alakítjuk. Az i-dik sor alatti sorokhoz az i-dik sor konstansszorosát hozzáadva kinullázzuk a kapott v1 alatti elemeket.

13. összefüggés

Megj: (1) A Gauss-elimináció outputja LA. Az RLA-hoz további lépésekre van szükség: minden v1 felett kinullázhatók az elemek, ha a v1 sorának konstansszorosait a v1 feletti sorokhoz adjuk.

- (2) Ha csupán LA (vagy RLA) a cél, eltérhetünk a Gauss-eliminációtól, feltéve, hogy ESÁ-okkal dolgozunk.
- (3) A Gauss-elimináció megvalósítható rekurzív algoritmusként is. A GE(M) (az M mátrixot lépcsős alakra hozó eljárás):
- 1. Ha M első oszlopa csupa0, akkor M' az első oszlop törlésével keletkező mátrix. Output: GE(M') elé írunk egy csupa0 oszlopot.
- **2.** Ha M első oszlopa tartalmaz nemnulla elemet, sorcserével és az első sor konstanssal szorzásával az első sor első elemét v1-sé tesszük, majd a v1 alatti elemeket ESÁ-okkal kinullázzuk. Legyen M' az első sor és első oszlop törlésével keletkező mátrix. Output: GE(M') elé írunk egy csupa0 oszlopot és az így kapott mátrix fölé a korábban törölt első sort.
 - 1. Lineáris egyenletrendszer kib. egyhómxként is megadható.
 - 2. ESÁ nem változtat a megoldásokon
 - 3. ESÁ-okkal elérhető a RLA
 - 4. A RLA-ból azonnal adódik a megoldás
 - Ha az utolsó oszlopban van v1, akkor nincs megoldás
 - Ha az utolsó kivételével minden oszlopban van v1, akkor egyetlen megoldás van
 - Ha az utolsón kívül más oszlopban sincs v1, akkor van szabad paraméter, így végtelen sok különböző megoldás van.

Köv: Ha a lineáris egyenletrendszernek pontosan egy megoldása van, akkor legalább annyi egyenlet van, mint ahány ismeretlen.

Biz: Az RLA-ra hozás után nincs szabad paraméter, tehát minden változóhoz tartozik v1. Ezért a kibővített együtthatómátrixnak legalább annyi sora van, mint a változók száma.

Megj: A fenti következmény fordított irányban nem igaz, és lényegében nincs más összefüggés az egyértelmű megoldhatóság,

az ismeretlenek és egyenletek száma között. 👝 🦽 👵 📭 🦠 🦠