Författare: Zackarias sjöström zasj21

personnummer: 0103163613

establering av ekvationsystemet samt det medgivna variablerna.

```
syms x1 \ x2 \ x3 \ x4 \ x5 \ x6
eqn1 = x1 + x2 + 2*x3 + 2*x4 + 3*x5 + 3*x6 == 209
```

eqn1 =
$$x_1 + x_2 + 2x_3 + 2x_4 + 3x_5 + 3x_6 = 209$$

$$eqn2 = x1 + 2*x2 + 3*x3 + x4 + 2*x5 + 3*x6 == 200$$

eqn2 =
$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 + x_4 + 2x_5 + 3x_6 = 200$$

eqn3 =
$$2*x1 + 3*x2 + x3 + 3*x4 + x5 + 2*x6 == 253$$

eqn3 =
$$2x_1 + 3x_2 + x_3 + 3x_4 + x_5 + 2x_6 = 253$$

$$eqn4 = 2*x1 + 3*x2 + x3 + x4 + 3*x5 + 2*x6 == 215$$

eqn4 =
$$2x_1 + 3x_2 + x_3 + x_4 + 3x_5 + 2x_6 = 215$$

eqn5 =
$$2*x1 + 3*x2 + x3 + 3*x4 + 2*x5 + x6 == 242$$

eqn5 =
$$2x_1 + 3x_2 + x_3 + 3x_4 + 2x_5 + x_6 = 242$$

eqn6 =
$$3*x1 + x2 + 2*x3 + 2*x4 + x5 + 3*x6 == 229$$

eqn6 =
$$3x_1 + x_2 + 2x_3 + 2x_4 + x_5 + 3x_6 = 229$$

konvertering från ekvationsystem till en matris. Matris A är för vänsterledet av ekvatrionerna medans matris B är för högerledet av ekvatrionen.

A =

$$\begin{pmatrix}
1 & 1 & 2 & 2 & 3 & 3 \\
1 & 2 & 3 & 1 & 2 & 3 \\
2 & 3 & 1 & 3 & 1 & 2 \\
2 & 3 & 1 & 1 & 3 & 2 \\
2 & 3 & 1 & 3 & 2 & 1 \\
3 & 1 & 2 & 2 & 1 & 3
\end{pmatrix}$$

В =

sedan för att lösa ekvationsystemet andvänds funktionen linsolve där indexpositionen korisponderar till variabens värde.

X position 1 = x1

X position 2 = x2

...

X position n = xn

X = linsolve(A,B)

sol =

 $\binom{20}{22}$

8 29

10