

Загальна теорія систем лінійних рівнянь. Розв'язування систем лінійних рівнянь

План

1. Основні поняття теорії СЛР.
2. Розв'язування системи лінійних рівнянь за допомогою оберненої матриці
3. Розв'язування систем лінійних рівнянь за формулами Крамера.
4. Розв'язання систем лінійних рівнянь методом Гауса

Основні поняття теорії СЛР.

Системою m лінійних рівнянь із n невідомими x_1, x_2, \dots, x_n , або **лінійною системою**, називають систему рівнянь вигляду

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 + \dots + a_{3n}x_n = b_3 \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + a_{m3}x_3 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases} \quad (1)$$

Числа a_{ij} називаються **коефіцієнтами**, а числа b_i – вільними числами системи.

Розв'язати систему рівнянь означає знайти всі її розв'язки або довести, що їх не має.

Розв'язком системи рівнянь з n невідомими є n чисел x_1, x_2, \dots, x_n , які перетворюють кожне рівняння системи правильну числову рівність, тобто задовольняють її.

Система називається **сумісною**, якщо вона має принаймні один розв'язок, і **несумісною**, якщо вона не має розв'язків.

З коефіцієнтів при невідомих складається матриця:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \text{ – називається } \textbf{основною} \textbf{ матрицею, а матрицю}$$

$$(A|b) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & | & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & | & b_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & | & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & | & b_m \end{pmatrix} \text{ – називають } \textbf{розширеною матрицею} \textbf{ системи.}$$

Вільні члени і невідомі записуються у вигляді матриць стовпців:

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \dots \\ b_n \end{pmatrix}$$

Розв'язування системи лінійних рівнянь за допомогою оберненої матриці

Систему можна записати через добуток матриць

$$AX=B \quad (2)$$

Такий запис системи називається *матричною* формою запису системи (1).

Або

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \dots \\ b_n \end{pmatrix} \quad (3)$$

Вважаємо $\det A \neq 0$, тоді для неї існує A^{-1} помножимо обидві частини (2) на A^{-1} , тоді $A^{-1}(A \cdot X) = A^{-1}B$.

Використовуючи сполучний закон добутку матриць маємо $(A \cdot A^{-1})X = A^{-1}B$, звідки $EX = A^{-1}B$, але $EX = X$, тоді $X = A^{-1}B$.

Алгоритм розв'язку матричного рівняння (3):

1. Знайти обернену матрицю A^{-1} ;
2. Обчислити добуток оберненої матриці A^{-1} на матрицю — стовпець B із вільних членів;
3. Користуючись рівністю матриць записуємо відповідь.

Приклад: Розв'язати систему рівнянь матричним методом:

$$\begin{cases} 2x_1 - 4x_2 + 3x_3 = 1 \\ x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 4 \\ 3x_1 - 5x_2 + 4x_3 = 1 \end{cases}$$

Складаємо матричне рівняння:

$$\begin{pmatrix} 2 & -4 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \\ 3 & -5 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}, AX=B$$

Перевіримо рівність Δ нулю.

$$\Delta = \det A = \begin{vmatrix} 2 & -4 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \\ 3 & -5 & 4 \end{vmatrix} = 24 - 15 - 24 - 27 + 20 + 16 = -6 \neq 0$$

Щоб знайти обернену матрицю, знаходимо A_{ij} :

$$A_{11} = \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ -5 & 4 \end{vmatrix} = 22; \quad A_{12} = -\begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} = 2; \quad A_{13} = \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 3 & -5 \end{vmatrix} = -14;$$

$$A_{21} = -\begin{vmatrix} -4 & 3 \\ -5 & 4 \end{vmatrix} = 1; \quad A_{22} = \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} = -1; \quad A_{23} = -\begin{vmatrix} 2 & -4 \\ 3 & -5 \end{vmatrix} = -2;$$

$$A_{31} = \begin{vmatrix} -4 & 3 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} = -17; \quad A_{32} = -\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = -1; \quad A_{33} = \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} = 10$$

$$A = \begin{pmatrix} 22 & 2 & -14 \\ 1 & -1 & -2 \\ -17 & -1 & 10 \end{pmatrix}$$

Транспонуємо одержану матрицю і ділимо на (-6) і це буде обернена матриця A^{-1} .

$$A^{-1} = -\frac{1}{6} \begin{pmatrix} 22 & 1 & -17 \\ 2 & -1 & -1 \\ -14 & -2 & 10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{11}{3} & -\frac{1}{6} & \frac{17}{6} \\ -\frac{1}{3} & \frac{1}{6} & \frac{1}{6} \\ \frac{7}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{5}{3} \end{pmatrix}$$

Знаходимо добуток $A^{-1}B$

$$\begin{pmatrix} -\frac{11}{3} & -\frac{1}{6} & \frac{17}{6} \\ -\frac{1}{3} & \frac{1}{6} & \frac{1}{6} \\ \frac{7}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{5}{3} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (-\frac{11}{3}) \cdot 1 & (-\frac{1}{6}) \cdot 4 & \frac{17}{6} \cdot 1 \\ (-\frac{1}{3}) \cdot 1 & \frac{1}{6} \cdot 4 & \frac{1}{6} \cdot 1 \\ \frac{7}{3} \cdot 1 & \frac{1}{3} \cdot 4 & (-\frac{5}{3}) \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2}{3} \\ \frac{1}{2} \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

Отже $x_1=1.5$, $x_2=0.5$, $x_3=2$.

Розв'язування систем лінійних рівнянь за формулами Крамера.

Система лінійних рівнянь з двома невідомими $\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 & (1) \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 & (2) \end{cases}$

Знайдемо x_1 та x_2 методом алгебраїчного додавання для цього (1)

помножимо на a_{22} , а (2) на a_{12} : $\begin{cases} a_{11}a_{22}x_1 + a_{12}a_{22}x_2 = b_1a_{22} \\ a_{21}a_{12}x_1 + a_{22}a_{12}x_2 = b_2a_{12} \end{cases}$ віднімемо

$a_{11}a_{22}x_1 - a_{21}a_{12}x_1 = b_1a_{22} - b_2a_{12}$ звідки:

$$x_1 = \frac{b_1a_{22} - b_2a_{12}}{a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}} \quad (3)$$

Аналогічно:

$$x_2 = \frac{b_2a_{11} - b_1a_{21}}{a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}} \quad (4)$$

Чисельник і знаменник (3) і (4) можна записати через визначники, тобто

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} b_1 & a_{12} \\ b_2 & a_{22} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix}}; \quad x_2 = \frac{\begin{vmatrix} a_{11} & b_1 \\ a_{12} & b_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix}} \quad \text{або} \quad x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta}, \quad x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta},$$

$$\text{де } \Delta_1 = \begin{vmatrix} b_1 & a_{12} \\ b_2 & a_{22} \end{vmatrix} = b_1a_{22} - b_2a_{12}$$

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} a_{11} & b_1 \\ a_{21} & b_2 \end{vmatrix} = a_{11}b_2 - a_{21}b_1$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12} \text{ — визначник системи.}$$

Якщо $\Delta \neq 0$, то x_1, x_2 — існують, розв'язок систем $(x_1; x_2)$.

$\Delta = 0$, $\Delta_1 \neq 0$, $\Delta_2 \neq 0$ — система розв'язків немає.

$\Delta = 0$, $\Delta_1 = 0$, $\Delta_2 = 0$ — система має безліч розв'язків.

Визначник системи Δ складається з коефіцієнтів невідомих, щоб одержати Δ_1 треба в Δ замінити перший стовпець стовпцем вільних членів, а визначник Δ_2 одержуємо заміною в Δ другого стовпця стовпцем вільних членів.

Алгоритм знаходження розв'язку системи рівнянь за формулами Крамера.

1. Знайти головний визначник системи, утворений з коефіцієнтів при невідомих;
 - a) $\det A \neq 0$, виконуємо алгоритм далі;
 - b) $\det A = 0$, то перевірити виконання умови:

$$\begin{cases} \frac{a_{11}}{a_{21}} = \frac{a_{12}}{a_{22}} = \frac{a_{13}}{a_{23}} = \frac{b_1}{b_2} \\ \frac{a_{21}}{a_{31}} = \frac{a_{22}}{a_{32}} = \frac{a_{23}}{a_{33}} = \frac{b_2}{b_3} \end{cases}.$$

Якщо виконується, то система має безліч розв'язків, в іншому випадку система немає розв'язків.

2. Шукаємо допоміжні визначники системи, замінивши у головному визначнику коефіцієнти при невідомому x_i стовпчиком вільних членів.

3. записати розв'язок системи у вигляді: $x_i = \frac{\Delta_{x_i}}{\Delta}$

Приклад. Розв'язати систему методом Крамера.

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = 12 \\ 4x_1 - 5x_2 = 2 \end{cases}$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 4 & -5 \end{vmatrix} = -22; \quad \Delta_1 = \begin{vmatrix} 12 & 3 \\ 2 & -5 \end{vmatrix} = -66; \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} 2 & 12 \\ 4 & 2 \end{vmatrix} = -44$$

$$x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta} = \frac{-66}{-22} = 3; \quad x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta} = \frac{-44}{-22} = 2$$

Приклад. Розв'язати систему методом Крамера.

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 10, \\ 2x_1 + 6x_2 + 7x_3 = 25, \\ x_1 + 4x_2 + 6x_3 = 17. \end{cases}$$

1. Обчислимо визначник системи.

$$\Delta = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 6 & 7 \\ 1 & 4 & 6 \end{vmatrix} = 1 \cdot 6 \cdot 6 + 2 \cdot 7 \cdot 1 + 3 \cdot 2 \cdot 4 - 1 \cdot 6 \cdot 3 - 4 \cdot 7 \cdot 1 - 6 \cdot 2 \cdot 2 = 4 \neq 0;$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 10 & 2 & 3 \\ 25 & 6 & 7 \\ 17 & 4 & 6 \end{vmatrix} = 12; \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} 1 & 10 & 3 \\ 2 & 25 & 7 \\ 1 & 17 & 6 \end{vmatrix} = 8; \quad \Delta_3 = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 10 \\ 2 & 6 & 25 \\ 1 & 4 & 17 \end{vmatrix} = 4;$$

$$x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta} = \frac{12}{4} = 3; \quad x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta} = \frac{8}{4} = 2; \quad x_3 = \frac{\Delta_3}{\Delta} = \frac{4}{4} = 1$$

Розв'язання систем лінійних рівнянь методом Гауса

Метод Гауса — це метод послідовного виключення невідомих, його суть: систему рівнянь зводять до рівносильної системи з трикутною матрицею (матриця, в якій усі елементи, що розміщені нижче головної діагоналі рівні нулю). Такі дії називаються прямим ходом. З отриманої системи невідомі визначаються послідовною підстановкою (зворотній хід).

При виконанні прямого ходу можна робити перетворення: множити або ділити коефіцієнти і вільний член на одне і те саме число; додавати і віднімати рівняння; переставляти рівняння.

Приклад: Розв'язати методом Гауса систему лінійних рівнянь.

$$\begin{cases} 4x_1 + 2x_2 + x_3 = 4 \\ x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 2 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 = 5 \end{cases}$$

Поміняємо місцями друге і перше рівняння і обираємо його за провідне і помножимо його на (-4) та додамо до другого, потім на (-2) і додамо до третього:

$$\begin{cases} x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 2 \\ 4x_1 + 2x_2 + x_3 = 4 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 = 5 \end{cases} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 2 \\ 4 & 2 & 1 & 4 \\ 2 & -1 & 1 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 2 \\ 0 & -10 & -7 & -4 \\ 0 & -7 & -3 & 1 \end{pmatrix}$$

Помножимо другий рядок на $\left(-\frac{7}{10}\right)$ і додамо до третього:

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 0.7 & 0.4 \\ 0 & 0 & 1.9 & 3.8 \end{pmatrix} \text{ Даній розширеній матриці відповідає рівносиль до}$$

початкової система:

$$\begin{cases} x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 2 \\ x_2 + 0.7x_3 = 0.4 \\ 1.9x_3 = 3.8 \end{cases} \text{ звідки } \begin{cases} x_3 = \frac{3.8}{1.9} = 2 \\ x_2 + 0.7 \cdot 2 = 0.4 \\ x_1 + 3(-1) + 2 \cdot 2 = 2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = -1 \\ x_3 = 2 \end{cases}$$

Отже відповідь $(1; -1; 2)$.