



**Томский политехнический университет**

**Доцент, к.ф.м.н.**

**Богданов Олег Викторович**

**Линейная алгебра Ч.2**

**2022**



## Линейная алгебра Ч.2

- Решение систем методом Крамера
- Матричные уравнения
- Понятие ранга матрицы
- Решение систем методом Гаусса и  
Теорема Кронекера-Капелли





## Правило Крамера решения квадратных систем линейных уравнений.

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots\dots\dots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

$$\mathbf{AX} = \mathbf{B}$$

$$\mathbf{A} = (a_{ij})_{i,j=1,2,\dots,n}; \mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}; \mathbf{B} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$



Если определитель матрицы  $\mathbf{A}$  **не равен нулю**, то система имеет единственное решение, определяемое формулами:

$$\begin{cases} x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta} \\ x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta} \\ \dots \quad \dots \\ x_n = \frac{\Delta_n}{\Delta} \end{cases}$$

Здесь  $\Delta_i$  – определитель  $n$ -го порядка, получающийся из определителя  $\Delta$  матрицы  $\mathbf{A}$  коэффициентов системы заменой  $i$ -го столбца столбцом свободных членов.



## Схема решения систем методом Крамера

С вычислением определителей связан один из методов решения систем линейных уравнений – метод Крамера.

Рассмотрим его на примере.

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

Для решения системы необходимо вычислить 4 определителя 3-го порядка.

1. Вычисляем главный определитель из коэффициентов при неизвестных

$$\Delta = \begin{vmatrix} 2 & 4 & 5 \\ 3 & -1 & 2 \\ -4 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 18 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 3 \\ -4 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^{3+2} \cdot \begin{vmatrix} 18 & 1 \\ -1 & 3 \end{vmatrix} = -(18 \cdot 3 + 1) = -55$$

2. Вычисляем побочные определители для каждого неизвестного, для этого поочередно в главном определителе заменяем столбцы, соответствующие одному из неизвестных, столбцом свободных членов

а) Находим определитель для первого неизвестного, заменяя в главном определителе первый столбец на столбец свободных членов

$$\Delta_{x_1} = \begin{vmatrix} 0 & 4 & 5 \\ 10 & -1 & 2 \\ -5 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 20 & 0 & 1 \\ 5 & 0 & 3 \\ -4 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^{3+2} \cdot \begin{vmatrix} 20 & 1 \\ 5 & 3 \end{vmatrix} = -(60 - 5) = -55$$

б) Находим определитель для второго неизвестного, заменяя в главном определителе второй столбец на столбец свободных членов

$$\Delta_{x_2} = \begin{vmatrix} 2 & 0 & 5 \\ 3 & 10 & 2 \\ -4 & -5 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 0 & 5 \\ -5 & 0 & 4 \\ -4 & -5 & 1 \end{vmatrix} = (-5) \cdot (-1)^{3+2} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 5 \\ -5 & 4 \end{vmatrix} = 5(8 + 25) = 165$$

в) Находим определитель для третьего неизвестного, заменяя в главном определителе третий столбец на столбец свободных членов

$$\Delta_{x_3} = \begin{vmatrix} 2 & 4 & 0 \\ 3 & -1 & 10 \\ -4 & 1 & -5 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 4 & 0 \\ -5 & 1 & 0 \\ -4 & 1 & -5 \end{vmatrix} = -5 \cdot (-1)^{3+3} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ -5 & 1 \end{vmatrix} = -5(2 + 20) = -110$$

Для нахождения значений неизвестных используем формулы Крамера

$$x_1 = \frac{\Delta_{x_1}}{\Delta} = \frac{-55}{-55} = 1$$

$$x_2 = \frac{\Delta_{x_2}}{\Delta} = \frac{165}{-55} = -3$$

$$x_3 = \frac{\Delta_{x_3}}{\Delta} = \frac{-110}{-55} = 2$$

Значения неизвестных  
находятся делением побочных  
определителей  
на главный определитель

Это означает, что методом Крамера  
можно решать только такие системы,  
у которых главный определитель  
отличен от нуля

$$\Delta \neq 0$$

Полученное решение запишем в виде матрицы-столбца

Легко проверить подстановкой в каждое уравнение  
Системы, что полученное решение верно.

$$X = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$$



Пример:



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

$$\Delta = \begin{vmatrix} 3 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{vmatrix} = -17; \quad \Delta_1 = \begin{vmatrix} 2 & 2 & -1 \\ 3 & -1 & 2 \\ 5 & 1 & 3 \end{vmatrix} = -16;$$

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} 3 & 2 & -1 \\ 2 & 3 & 2 \\ 4 & 5 & 3 \end{vmatrix} = 3; \quad \Delta_3 = \begin{vmatrix} 3 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & 3 \\ 4 & 1 & 5 \end{vmatrix} = -8;$$

$$x_1 = \frac{16}{17}; \quad x_2 = -\frac{3}{17}; \quad x_3 = \frac{8}{17}.$$



## Матричные уравнения

Матричные уравнения – это уравнения, в которых участвуют как известные матрицы, так и неизвестная матрица, которую и нужно найти. Существуют два основных типа матричных уравнений.

1 тип (левое умножение)

$$\begin{aligned} & \underline{A \cdot X = B} \\ A^{-1} \cdot A \cdot X &= A^{-1} \cdot B \\ E \cdot X &= A^{-1} \cdot B \\ & \underline{X = A^{-1} \cdot B} \end{aligned}$$

2 тип (правое умножение)

$$\begin{aligned} & \underline{X \cdot A = B} \\ X \cdot A \cdot A^{-1} &= B \cdot A^{-1} \\ X \cdot E &= B \cdot A^{-1} \\ & \underline{X = B \cdot A^{-1}} \end{aligned}$$

В виде матричного уравнения  $A \cdot X = B$  может быть записана система линейных уравнений, решение которой  $X = A^{-1} \cdot B$  существует, если определитель основной матрицы отличен от нуля.

Если в системе количество уравнений и неизвестных разное, то нельзя говорить об определителе основной матрицы и решать систему матричным методом нельзя.

Для решения таких систем применяется метод Гаусса

# Схема нахождения обратной матрицы

- 1) Находится определитель матрицы.  
Если он отличен от нуля,  $\det A \neq 0$  то обратная матрица существует.
- 2) Составляется союзная матрица,  $A^*$  элементами которой являются алгебраические дополнения элементов исходной матрицы.
- 3) Полученную союзную матрицу транспонируем, т.е. меняем ролями строки и столбцы матрицы. Получаем матрицу  $A^{*T}$ .
- 4) Матрицу  $A^{*T}$  делим на определитель матрицы и получаем обратную матрицу. (При делении матрицы на число все ее элементы нужно разделить на это число)

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot A^{*T}$$

Рассмотрим примеры.

1. Найти матрицу, обратную данной  $A = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$

1)  $\det A = \begin{vmatrix} 2 & -3 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} = 2 \cdot 5 - (-3) \cdot 4 = 22$

2)  $A^* = \begin{pmatrix} 5 & -4 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$     3)  $A^{*T} = \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}$     4)  $A^{-1} = \frac{1}{22} \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}$



# Решение систем методом Гаусса

Метод Гаусса – метод последовательного исключения неизвестных. При решении системы методом Гаусса все действия проводятся над строками расширенной матрицы.

## Понятие ранга матрицы.

Понятие ранга помогает при анализе системы уравнений.

**Определение.** Рангом матрицы называется максимальное число линейно независимых строк этой матрицы.

Рассмотрим систему уравнений

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

и запишем ее основную матрицу и расширенную матрицу

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \quad A^p = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & \vdots & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & \vdots & b_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \vdots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & \vdots & b_m \end{pmatrix}$$

*Определение 1. Система линейных уравнений называется совместной, если она имеет решение. Это возможно только в том случае, когда ранг основной матрицы равен рангу расширенной.*

$$\text{Rang}A = \text{Rang}A^p$$

Определение 2. Система называется несовместной, если она не имеет решений.

*Определение 3. Система называется определенной, если она имеет единственное решение. Это возможно, если ранг системы равен количеству неизвестных:*

$$\text{Rang}A = n$$

*Определение 4. Система называется неопределенной, если она имеет бесчисленное множество решений. Это возможно в том случае, когда ранг системы меньше количества неизвестных:*

$$\text{Rang}A < n$$

Таким образом, при решении системы необходимо установить ее совместность, а затем определить единственное или множество решений она будет иметь.

## Теорема Кронекера-Капелли

**Теорема Кронекера-Капелли.** Для совместимости СЛАУ необходимо и достаточно, чтобы ранг ее матрицы был равен рангу расширенной матрицы.

- Если ранг матрицы совместной системы равен числу неизвестных, то система имеет единственное решение.
- Если ранг матрицы совместной системы меньше числа неизвестных, то множество ее решений является бесконечным.

Рассмотрим на примере системы

$$\begin{cases} x_1 + 4x_2 - 2x_3 = 3 \\ 3x_3 = -7 \\ -2x_1 - 8x_2 + 4x_3 = -6 \\ 3x_1 + 12x_2 - 6x_3 = 9 \end{cases}$$

Расширенная матрица – это матрица коэффициентов при неизвестных с добавлением столбца свободных членов.

$$A^p = \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & -7 \\ -2 & -8 & 4 & -6 \\ 3 & 12 & -6 & 9 \end{array} \right)$$

Видно, что 3-я и 4-я строки получаются умножением первой на числа (-2) и 3, значит соответствующие уравнения системы являются лишними. И система будет иметь множество решений. Решаем ее методом Гаусса.

## Схема решения системы методом Гаусса.

1. Выписываем расширенную матрицу системы и приводим ее к ступенчатому или треугольному виду также, как это делалось при вычислении определителей (процедура получения нулей).
2. В процессе всех этих действий могут проявиться линейно зависимые строки (т.е. строки, соответствующие элементы которых одинаковые или пропорциональные, нулевые строки и т.п.), которые можно вычеркнуть

Например:

$$\begin{pmatrix} 1 & 4 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & -7 \\ -2 & -8 & 4 & -6 \\ 3 & 12 & -6 & 9 \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} 1 & 4 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & -7 \end{pmatrix} \quad \text{Т.о. осталось 2} \\ \text{линейно независимых} \\ \text{строки и ранг матрицы} \\ \text{равен 2}$$

$\text{Rang}A = 2$

3. В полученной матрице нужно выбрать **базисный минор**.

Базисный минор – это отличный от нуля минор, порядок которого равен рангу матрицы. Соответственно определяются **базисные и свободные неизвестные**.

В нашем примере базисный минор можно составить из элементов 1-го и 3-го столбцов

$$M_2 = \begin{vmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 3 \end{vmatrix} \neq 0$$

, тогда так как минор, составленный из элементов 1-го и 2-го столбцов, равен нулю

$$M_2 = \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} = 0$$



Для данной ситуации базисными будут неизвестные  $x_1$  и  $x_3$

4. Записываем эквивалентную систему, при этом базисные неизвестные остаются в левой части уравнений, а свободные переносятся в правую.

$$\begin{cases} x_1 - 2x_3 = -4x_2 + 3 \\ 3x_3 = -7 \end{cases}$$

5. В итоге решается эта система и находится общее решение, в котором базисные неизвестные выражаются через свободные. Этим свободным неизвестным даются произвольные числовые значения, по ним вычисляются базисные и получается каждый раз новое частное решение. Таких решений можно составить бесчисленное множество.

$$X = \begin{cases} -4x_2 - 5/3 \\ x_2 \\ -7/3 \end{cases} \quad \text{- общее решение} \quad \Bigg| \quad X = \begin{cases} -3 \\ 1/3 \\ -7/3 \end{cases} \quad \text{-частное решение} \\ \text{(при } x_2 = 1/3 \text{)}$$



Пример:

Решить систему методом Гаусса.



$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 = 0 \\ 2x_1 - 7x_2 + 2x_3 = -11 \\ 2x_1 + 4x_2 + 5x_3 = 3 \end{cases}$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 2 & -7 & 2 & -11 \\ 2 & 4 & 5 & 3 \end{array} \right)^{(-2)} \sim \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & -11 & 0 & -11 \\ 0 & 0 & 3 & 3 \end{array} \right) \Rightarrow -11x_2 = -11; \quad x_2 = 1, \quad 3x_3 = 3, \quad x_3 = 1.$$

$$x_1 + 2x_2 + x_3 = 0 \quad x_1 = -2x_2 - x_3 = -2 - 1 = -3, \quad x_1 = -3.$$

**Пример:** Найти общее и одно частное решение однородной системы линейных уравнений:



$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 + 4x_4 + x_5 = 0, \\ 2x_1 + x_2 + 3x_3 + x_4 - 5x_5 = 0, \\ x_1 + 3x_2 - x_3 + 6x_4 - x_5 = 0. \end{cases}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 4 & 1 \\ 2 & 1 & 3 & 1 & -5 \\ 1 & 3 & -1 & 6 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} S_1 \\ -2S_1 + S_2 \\ -S_1 + S_3 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 4 & 1 \\ 0 & -3 & 1 & -7 & -7 \\ 0 & 1 & -2 & 2 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} S_1 \\ S_3 \\ S_2 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -2 & 2 & -5 \\ 0 & -3 & 1 & -7 & -7 \end{pmatrix} \cdot 3 \sim$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -2 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & -5 & -1 & -13 \end{pmatrix} \quad R_A = 3 \quad \text{Три переменные } x_1, x_2, x_3 \text{ - базисные, } x_4, x_5 \text{ - свободные.}$$

Имеем:  $-5x_3 - x_4 - 13x_5 = 0 \Rightarrow 5x_3 = -x_4 - 13x_5$

$x_3 = -0,2x_4 - 2,6x_5;$

$x_2 = -2x_3 + 2x_4 - 2x_5 = 0, \quad x_2 = 2x_3 - 2x_4 + 2x_5, \quad x_2 = -0,4x_4 - 5, \quad 2x_5 - 2x_4 + 2x_5 = -2,4x_4 - 3,2x_5;$

$$x_1 + 2x_2 + x_3 + 4x_4 + x_5 = 0, \quad x_1 = -2x_2 - x_3 - 4x_4 - x_5,$$

$$x_1 = 4,8x_4 + 6,4x_5 + 0,2x_4 + 2,6x_5 - 4x_4 - x_5,$$

$$x_1 = x_4 + 8x_5.$$

$$x = \begin{pmatrix} x_4 + 8x_5 \\ -2,4x_4 - 3,2x_5 \\ -0,2x_4 - 2,6x_5 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} - \text{общее решение.}$$

$$x = \begin{pmatrix} 5+0 \\ -12-0 \\ -1-0 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ при } x_4 = 5 \text{ и } x_5 = 0, \text{ получим частное решение } x_q = (5, -12, -1, 5, 0).$$

Спасибо за внимание