Линейная алгебра и аналитическая геометрия

Тема: *Системы линейных уравнений* (Метод Гаусса. Системы линейных однородных уравнений)

Лектор Рожкова С.В.

<u>Метод Гаусса</u> (метод исключения неизвестных)

- Две системы называются эквивалентными (равносильными) если их решения совпадают. К эквивалентной системе можно перейти с помощью элементарных преобразований системы.
- Элементарными преобразованиями системы линейных уравнений называются преобразования следующего вида:
 - 1) умножение обеих частей уравнения на число $\alpha \neq 0$;
 - 2) прибавление к одному уравнению другого, умноженного на число $\alpha \neq 0$;
 - 3) перестановка двух уравнений;
 - 4) вычеркивание одного из двух пропорциональных или одинаковых уравнений.

Суть метод Гаусса:

- а) из всех уравнений системы кроме первого исключается неизвестное x_1 ;
- б) из всех уравнений системы кроме первого и второго исключается неизвестное x_2 ;
- в) из всех уравнений системы кроме первого, второго и третьего исключается неизвестное x_3 и т.д.
- В результате система будет приведена к одному из следующих двух видов.
- 1) Первый возможный вид:

Тогда

$$r(\widetilde{\mathbf{A}}) = r(\widetilde{\mathbf{A}}^*) = n$$
,

где $\widetilde{\mathbf{A}}$ и $\widetilde{\mathbf{A}}^*$ – основная и расширенная матрицы системы (5).

Следовательно, система (5) (а значит и исходная система) совместна и имеет единственное решение.

Находим решение:

а) из последнего уравнения системы (5):

$$x_n = \frac{\beta_n}{\alpha_{nn}}$$

б) из предпоследнего уравнения системы (5):

$$x_{n-1} = \frac{1}{\alpha_{n-1,n-1}} \left(\beta_{n-1} - \alpha_{n-1,n} x_n \right) = \frac{1}{\alpha_{n-1,n-1}} \left(\beta_{n-1} - \alpha_{n-1,n} \frac{\beta_n}{\alpha_{nn}} \right)$$

И т.д. получим последовательно $x_{n-2}, x_{n-3}, \ldots, x_1$.

2) Второй возможный вид

Тогда

$$r(\widetilde{\mathbf{A}}) = r(\widetilde{\mathbf{A}}^*) = r < n$$
.

где $\widetilde{\mathbf{A}}$ и $\widetilde{\mathbf{A}}^*$ – основная и расширенная матрицы системы (6). Следовательно, система (6) (а значит и исходная система) совместна и имеет множество решений.

Находим решение:

а) Выберем в матрице $\tilde{\mathbf{A}}$ базисный минор.

Переменные, коэффициенты при которых входят в базисный минор, назовем *зависимыми*. Остальные переменные назовем *независимыми* (или *свободными*).

Пусть, например,
$$x_1, x_2, ..., x_r$$
 — зависимые, $x_{r+1}, x_{r+2}, ..., x_n$ — свободные.

б) Перепишем систему (6) в следующем виде:

Выразим зависимые переменные через свободные:

$$\begin{cases} x_1 = f_1(x_{r+1}, x_{r+2}, \dots, x_n) \\ \dots \\ x_r = f_r(x_{r+1}, x_{r+2}, \dots, x_n) \end{cases}$$
(8)

- Система (8), в которой зависимые переменные выражены через свободные, называется *общим решением системы* (6) (а значит и исходной системы).
- Придавая свободным переменным в общем решении конкретные значения, мы можем записать бесконечно много решений системы.

§5. Системы линейных однородных уравнений

Рассмотрим систему m линейных однородных уравнений с n неизвестными, т.е. систему вида

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0, \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = 0, \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = 0. \end{cases}$$
(1)

Решение $x_1 = x_2 = \dots = x_n = 0$ называют **нулевым** (**тривиальным**).

Пусть a)
$$m=n$$
 и $|\mathbf{A}|=0$ или б) $m < n$.
 Тогда $r(\mathbf{A}) < n$.

⇒ Такая система имеет множество решений (система имеет *нетривиальные* решения)

Пусть $c_1, c_2, ..., c_n$ и $d_1, d_2, ..., d_n$ – два решения системы линейных уравнений (1), α, β — числа.

Линейной комбинацией этих решений с коэффициентами о и β будем называть упорядоченную последовательность и чисел вида

$$\alpha c_1 + \beta d_1$$
, $\alpha c_2 + \beta d_2$, ..., $\alpha c_n + \beta d_n$

- TEOPEMA 1. Линейная комбинация конечного числа решений системы линейных однородных уравнений тоже является решением этой системы.
- ТЕОРЕМА 2. Пусть r ранг матрицы системы (1). Если система имеет нетривиальные решения, то найдутся n-r решений таких, что любое другое ее решение будет их линейной комбинацией.
- Решения, о которых идет речь в теореме 2, называются фундаментальной системой решений.

АЛГОРИТМ НАХОЖДЕНИЯ ФСР:

- 1) находим общее решение системы;
- 2) записываем любой отличный от нуля определитель Δ , порядка n-r;
- 3) записываем n-r решений системы, беря в качестве значений для свободных неизвестных элементы строк определителя Δ . Полученные таким образом n-r решений будут являться фундаментальной системой решений системы.

Пусть дана некоторая система линейных неоднородных уравнений, имеющая множество решений:

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

Систему линейных однородных уравнений вида

называют соответствующей системе (2).

TEOPEMA 3.

Пусть $c_1,c_2,...,c_n$ – какое-нибудь решение системы (2). Пюбое другое решение системы (2) может быть записано как сумма решения $c_1,c_2,...,c_n$ и некоторого решения системы (3).

Иначе говоря, справедливо равенство:

$$\mathbf{X} = \alpha_1 \mathbf{C}_1 + \alpha_2 \mathbf{C}_2 + \dots + \alpha_{\mathbf{n-r}} \mathbf{C}_{\mathbf{n-r}} + \mathbf{C}, \tag{4}$$

где Х – матрица-столбец неизвестных,

 $C_1, C_2, ..., C_{n-r}$ – матрицы-столбцы, элементами которых служат решения из фср системы (3),

 ${f C}$ – матрица-столбец, элементами которой является решение $c_1, c_2, ..., c_n$.