

## Μέθοδος απαλοιφής

Έστω  $A$  ο ετερογενής πίνακας ενός γραμμικού συστήματος σε κλιμακωτή μορφή

→ Όλες μεταβλητές ανελκύονται σε ηθελητά & γίνονται κύριες μεταβλητές οι υπόλοιπες γίνονται ελεύθερες.

1η περίπτωση: Υπάρχει στον  $A$  γραμμή της μορφής  $[0 \ 0 \ \dots \ | \ b]$   $b \neq 0$ . Τότε το σύστημα είναι μη συμβιβαστό (δεν έχει καμία λύση).

2η περίπτωση: Δεν ισχύει η πρώτη και έχουμε τότε ηθελητά & όλες και οι μεταβλητές (δεν υπάρχουν ελεύθερες μεταβλητές). Τότε το σύστημα έχει μοναδική λύση.

3η περίπτωση: Δεν ισχύει η πρώτη και το ημετέρο-1 είναι γιγότερα από τις μεταβλητές (υπάρχουν ελεύθερες μεταβλητές)

Τότε υπάρχουν άπειρες λύσεις που ευνοούνται παρατηρητικά (με παραθε-  
ρος τις ελεύθερες μεταβλητές)

Παράδειγμα: Οι παραπάνω πίνακες προέκυγαν από επαυξημένους πίνακες  
πρακτικών συστημάτων. Τι συμπεραίνετε για τις λύσεις τους;

i)  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{matrix}$  έχει πρακτική (0,00|1) άρα η αβιβάσιμη

ii)  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & -4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{matrix}$  άπειρες λύσεις (2 ελεύθερες μεταβλητές)

iii)  $\begin{pmatrix} 1 & -5 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} 4 \\ 0 \\ 0 \end{matrix}$  άπειρες λύσεις (2 ελεύθερες μεταβλητές)

\* Παρατήρηση: Αν το σύστημα είναι ομογενές δεν υπάρχει πρακτική της μορφής  
(0 0 0 | h)  $h \neq 0$  άρα πάντα υπάρχει λύση: μια λύση

Αν σε ομογενές πρακτικό σύστημα έχουμε παραπάνω αβιβάσιμα αντί εξισώσεις  
Τότε έχει άπειρες λύσεις.

Επίλυση με αντίστροφο πίνακα

→ Έστω το πρακτικό σύστημα:

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

⋮

$$a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n$$

επίλυση με η αβιβάσιμα

1<sup>ο</sup> Συστ  $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$  Πίνακας συντελεστών του συστήματος  $n \times n$

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}_{n \times 1}, \quad b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}_{n \times 1}$$

Το σύστημα γράφεται ισοδύναμα ως  $Ax = b$

Αν ο  $A$  είναι αντιστρέψιμος τότε πολλαπλασιάζουμε με τον  $A^{-1}$  από αριστερά.

$$(A^{-1}A)x = A^{-1}b$$

$$I_n x = A^{-1}b$$

$$x = A^{-1}b$$

Θεώρημα: Αν  $n \times n$  πίνακας  $A$  είναι αντιστρέψιμος τότε το συρ. σύστημα  $Ax = b$  έχει μοναδική λύση η  $x = A^{-1}b$  (μοναδική λύση διότι αν  $x_1$  είναι άλλη λύση τότε  $Ax_1 = b \Rightarrow A^{-1}b \Rightarrow x_1 = A^{-1}b \quad b = Ax_1$ )

Παράδειγμα: Να λυθεί το συρ. σύστημα

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 5$$

$$2x_1 + 5x_2 + 3x_3 = 3$$

$$x_1 + 8x_3 = 17$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 5 \\ 2 & 5 & 3 & 3 \\ 1 & 0 & 8 & 17 \end{array} \right)$$

$$\left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 3 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 5 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 8 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -40 & 16 & 9 \\ 0 & 1 & 0 & 13 & -5 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & -2 & -1 \end{array} \right)$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{A^{-1}}$

Από το σύστημα έχει μοναδική λύση  $x = A^{-1} \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \\ 17 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -40 & 16 & 9 \\ 13 & -5 & -3 \\ 5 & -2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Σημ  $x_1 = 1 \quad x_2 = -1 \quad x_3 = 2$

## Θεώρημα Αναστροφής Πινάκων

- (I) Ο  $A$  είναι αναστρέψιμος
- (II) Η ανήλικη μητρώου μορφή του  $A$  είναι ο  $I_n$
- (III) Ο  $A$  είναι γινόμενο στοιχειωδών πινάκων
- (IV) Το ομογενές σύστημα  $Ax=0$  έχει μοναδική λύση (inv. τετραγωνική)
- (V) Το σύστημα  $Ax=b$  έχει μοναδική λύση και  $x=A^{-1}b$  για κάθε  $b$ .

$$(I) \Rightarrow (IV) \quad Ax=0 \Rightarrow A^{-1}Ax = A^{-1}0 \Rightarrow x=0$$

$$(IV) \Rightarrow I \quad Ax=0 \text{ έχει μοναδική λύση} \Rightarrow \text{ο } A \text{ έχει τόσα ηγετικά } 1 \text{ όσα οι στήλες του}$$

$\Rightarrow$  Η ανήλικη μητρώου μορφή του είναι ο  $I_n$

$$I \rightarrow (IV) \quad Ax=b \Rightarrow x=A^{-1}b$$

$$\bar{V} \Rightarrow (IV) \quad \checkmark$$

Θεώρημα: Κάθε γραμμικό σύστημα έχει αριθμό μια, ή καμία ή άπειρες λύσεις.

Απόδειξη: Έστω ότι το σύστημα γράφεται  $Ax=b$

Έστω  $x_0, x_1$  δύο λύσεις του συστήματος ( $x_0 \neq x_1$ ). Άρα  $Ax_0=b$  και  $Ax_1=b$   
Παρατηρούμε ότι  $A(x_0-x_1) = Ax_0 - Ax_1 = b-b=0$

$$\text{για κάθε } \lambda \in \mathbb{R} \quad A(x_1 + \lambda x_0) = Ax_1 + A(\lambda x_0) = Ax_1 + \lambda(Ax_0) = b + \lambda \cdot 0 = b$$

Δηλαδή έχουμε άπειρες λύσεις, Δηλαδή το  $x_1 + \lambda x_0$  είναι λύση του συστήματος για κάθε  $\lambda \in \mathbb{R}$

Παράδειγμα επίλυσης με απαλοιφή:

$$x_1 - x_2 + 2x_3 - x_4 = 1$$

$$2x_1 + x_2 - 2x_3 - 2x_4 = +2$$

$$-x_1 + 2x_2 - 4x_3 + x_4 = 1$$

$$3x_1 \qquad \qquad -3x_4 = +3$$

$$\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & -2 & -2 & -2 \\ -1 & 2 & -4 & 1 & 1 \\ 3 & 0 & 0 & -3 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{\begin{array}{l} R_2 \rightarrow R_2 - 2R_1 \\ R_3 \rightarrow R_3 + R_1 \\ R_4 \rightarrow R_4 - 3R_1 \end{array}} \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & -1 & -1 \\ 0 & 3 & -6 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & -6 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 \rightarrow \frac{1}{3}R_2}$$

$$\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & -6 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\begin{array}{l} R_3 \rightarrow R_3 - R_2 \\ R_4 \rightarrow R_4 - 3R_2 \end{array}} \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \quad x_3, x_4 \text{ ελεύθερες μεταβλητές}$$

Πρώτη αντιστοιχία  $x_2 - 2x_3 = 0 \Rightarrow x_2 = 2x_3$

$$x_1 - x_2 + 2x_3 - x_4 = 1 \Rightarrow x_1 = 1 + x_2 - 2x_3 + x_4 = 1 + x_4$$

$$\text{Άρα } (x_1, x_2, x_3, x_4) = (1 + x_4, 2x_3, x_3, x_4)$$