

Системи лінійних рівнянь називаються *еквівалентними*, якщо вони мають одну й ту ж множину розв'язків. Еквівалентні системи дістають, зокрема, внаслідок елементарних перетворень даної системи. Елементарні перетворення системи лінійних рівнянь відповідають елементарним перетворенням матриці за умови, що вони виконуються лише над рядками матриці.

2.2 Методи розв'язування системи лінійних рівнянь

1. Розв'язування систем лінійних рівнянь за формулами Крамера.

Система трьох лінійних рівнянь з трьома невідомими має вигляд:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3 \end{cases}$$

Введемо позначення:

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} - \text{визначник матриці коефіцієнтів при невідомих,}$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} b_1 & a_{12} & a_{13} \\ b_2 & a_{22} & a_{23} \\ b_3 & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}, \Delta_2 = \begin{vmatrix} a_{11} & b_1 & a_{13} \\ a_{21} & b_2 & a_{23} \\ a_{31} & b_3 & a_{33} \end{vmatrix}, \Delta_3 = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & b_3 \end{vmatrix} - \text{визначники,}$$

які утворені із Δ підстановкою стовпця вільних членів на місце i -го стовпця ($i=1,2,3$).

Якщо $\Delta \neq 0$, то система має єдиний розв'язок і його знаходять за формулами Крамера:

$$x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta}, x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta}, x_3 = \frac{\Delta_3}{\Delta}.$$

Якщо $\Delta = 0$, а одне з чисел $\Delta_1, \Delta_2, \Delta_3$ не дорівнює нулю, то система не має розв'язку. При $\Delta = \Delta_1 = \Delta_2 = \Delta_3 = 0$ система може бути несумісною або мати безліч розв'язків.

Аналогічні формули Крамера справедливі для n лінійних рівнянь з n невідомими.

2. Розв'язування систем лінійних рівнянь методом Гауса.

Метод Гауса – це метод послідовного виключення невідомих. За допомогою

елементарних перетворень, систему
$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 + \dots + a_{3n}x_n = b_3 \\ \dots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + a_{n3}x_3 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$
 приводять до

системи вигляду
$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ c_{22}x_2 + c_{23}x_3 + \dots + c_{2n}x_n = d_2 \\ c_{33}x_3 + \dots + c_{3n}x_n = d_3 \\ \dots \\ c_{nn}x_n = d_n \end{cases}$$

Таку систему рівнянь називають трикутною (східчастою, трапецієподібною).

Якщо кількість невідомих дорівнює кількості рівнянь, то система має єдиний розв'язок. Якщо система має рівняння виду $0 = d_n$, то вона очевидно несумісна.

3. Матричний метод розв'язування систем лінійних рівнянь.

Нехай задано систему n лінійних рівнянь з невідомими

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 + \dots + a_{3n}x_n = b_3 \\ \dots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + a_{n3}x_3 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases} \quad (1)$$

Введемо матриці $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$, $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \dots \\ b_n \end{pmatrix}$

Тоді згідно з правилом множення матриць систему (1) можна записати одним матричним рівнянням з невідомою матрицею X : $A \cdot X = B$.

Якщо матриця A має обернену матрицю A^{-1} , то

$$X = A^{-1} \cdot B$$

Ця формула називається матричним записом розв'язку системи (1). Отже, щоб розв'язати систему рівнянь (1), достатньо знайти матрицю, обернену до матриці системи A , і помножити її на матрицю з вільних членів справа.

Приклад: розв'язати матричним способом систему рівнянь:

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

Вводимо матриці: $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & -4 \\ 2 & 1 & 3 \\ 3 & -2 & 1 \end{pmatrix}$, $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Обчислюємо визначник матриці A : $\Delta = \begin{vmatrix} 1 & 3 & -4 \\ 2 & 1 & 3 \\ 3 & -2 & 1 \end{vmatrix} = 56 \neq 0$

Знаходимо матрицю A^{-1} , обернену до матриці A : $A^{-1} = \frac{1}{56} \begin{pmatrix} 7 & 5 & 13 \\ 7 & 13 & -11 \\ -7 & 11 & -5 \end{pmatrix}$

Знаходимо розв'язки за формулою: $X = A^{-1} \cdot B$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{56} \begin{pmatrix} 7 & 5 & 13 \\ 7 & 13 & -11 \\ -7 & 11 & -5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{56} \begin{pmatrix} 35-5+26 \\ 35-13-22 \\ -35-11-10 \end{pmatrix} = \frac{1}{56} \begin{pmatrix} 56 \\ 0 \\ -56 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Відповідь: $(1; 0; -1)$

2.3 Ранг матриці

Нехай маємо матрицю розміром $m \times n$, елементами якої є числа. Вилучаючи з цієї матриці певну кількість рядків і стовпців, можна скласти визначники, які можуть як дорівнювати нулю, так і не дорівнювати нулю. Найбільший порядок таких визначників – це мінімальне з чисел m і n .

Означення. Рангом матриці A ($r(A)$, $\text{rang}(A)$) називається найбільший порядок, відмінного від нуля визначника, складеним зазначеним способом з матриці A .

Приклад: $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 6 & 9 \end{pmatrix}$

З даної матриці можна скласти три визначники другого порядку і шість визначників першого порядку:

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{vmatrix} = 0, \quad \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 9 \end{vmatrix} = 0, \quad \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 6 & 9 \end{vmatrix} = 0, \quad |1|=1, |2|=2, |3|=3, |3|=3, |6|=6, |9|=9$$

Всі визначники другого порядку дорівнюють нулю, а жоден з визначників першого порядку не дорівнює нулю. Тому $\text{rang}(A)=1$.

Ранг матриці не зміниться, якщо:

- 1) переставити місцями два рядки (стовпці);
- 2) помножити кожен елемент рядка (стовпця) на один і той самий, відмінний від нуля множник;
- 3) додати до елементів рядка (стовпця) відповідні елементи іншого рядка (стовпця), помножені на одне і те саме число.

Одним із методів знаходження рангу матриці є метод одиниць та нулів:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -1 & 0 & -4 & -5 \\ -1 & -1 & 0 & -3 & -2 \\ 6 & 3 & 4 & 8 & -3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 & -1 \\ 2 & -1 & 0 & -4 & -5 \\ -1 & -1 & 0 & -3 & -2 \\ 6 & 3 & 2 & 8 & -3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 & -1 \\ 2 & -1 & 0 & -4 & -5 \\ -1 & -1 & 0 & -3 & -2 \\ 4 & 1 & 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} \sim$$

$$\sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & -4 & -5 \\ -1 & -1 & 0 & -3 & -2 \\ 4 & 1 & 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 6 & 0 & 0 & -2 & -6 \\ 3 & 0 & 0 & -1 & -3 \\ 4 & 1 & 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 6 & 0 & 0 & -2 & -6 \\ 3 & 0 & 0 & -1 & -3 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim$$

Контрольні запитання.

1. Сформулюйте методи розв'язування систем лінійних алгебраїчних рівнянь? Поясніть їх суть.
2. Що називається рангом матриці? Як його знайти?
3. Яка система рівнянь називається однорідною? Як знайти її розв'язки?