

Lineární algebra

Robert Mařík

27. listopadu 2010



1 Operace s maticemi

Definice matice

```
A=matrix([[1,2],[3,-2]])  
A
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

```
B=matrix([[1],[-4]])  
B
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -4 \end{pmatrix}$$

Transponování matice

```
[A.transpose(), B.transpose()]
```

Sage code

$$\left[\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & -4 \end{pmatrix} \right]$$

Násobení matice číslem a součet matic.

```
C=matrix([[2,-3],[1,0]])  
2*A-C
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} 0 & 7 \\ 5 & -4 \end{pmatrix}$$

Maticový součin.

```
A*B
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} -7 \\ 11 \end{pmatrix}$$

Determinant, hodnost, schodovitý tvar a inverzní matice.

```
A.determinant()
```

Sage code

-8

⁰Podporováno grantem FRVŠ 131/2010.

⁰Dílo je šířeno pod licencí Creative Commons: Uveděte autora – neužívejte komerčně.

```
A.rank()
```

Sage code

2

```
A.echelon_form()
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 8 \end{pmatrix}$$

```
A^-(-1)
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ \frac{3}{8} & -\frac{1}{8} \end{pmatrix}$$

2 Soustavy lineárních rovnic

Pro řešení soustav lineárních i nelineárních rovnic je k dispozici příkaz `solve`.

```
x,y,z=var('x y z')
solve([x+y == 1, x+y+z == 6, x-3*z == 6], [x,y,z])
```

Sage code

$[[x = 21, y = (-20), z = 5]]$

Nekonečně mnoho řešení, záslých na jednom parametru (r_1)

```
solve([x+y == 1, x+y+z == 6], [x,y,z])
```

Sage code

$[[x = -r_3 + 1, y = r_3, z = 5]]$

Soustava která nemá žádné řešení.

```
solve([x+y+z == 1, x+y+z == 6], [x,y,z])
```

Sage code

□

3 Soustavy lineárních rovnic maticově

Nadefinujeme koeficienty levých stran (matice soustavy), vektor pravých stran a vektor neznámých.

```
x1,x2,x3=var('x1 x2 x3')
A=matrix([[1,2,0],[2,1,1],[2,1,-1]])
A
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

```
b=matrix([[2],[1],[4]])
b
```

Sage code

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

```
Sage code
X = matrix([[x1, x2, x3]]).transpose()
X
```

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

Násobením matice soustavy a vektoru neznámých obdržíme levé strany soustavy.

```
A*X
```

$$\begin{pmatrix} x_1 + 2x_2 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 \\ 2x_1 + x_2 - x_3 \end{pmatrix}$$

```
Sage code
html("$ %s = %s $"%(latex(A*X), latex(b)))
```

$$\begin{pmatrix} x_1 + 2x_2 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 \\ 2x_1 + x_2 - x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Řešení soustavy rovnic pomocí inverzní matice

```
Sage code
A^(-1)*b
```

$$\begin{pmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} \\ -\frac{3}{2} \end{pmatrix}$$

```
Sage code
A^(-1)*b.n()
```

$$\begin{pmatrix} 1.00000000000000 \\ 0.500000000000000 \\ -1.50000000000000 \end{pmatrix}$$

Řešení soustavy rovnic pomocí příkazu `solve`. Nejprve musíme seskládat koeficienty s neznámými a s pravými stranami.

```
Sage code
eq=[ (A*X)[i][0] == b[i][0] for i in (0,1,2) ]
eq
```

```
[x1 + 2*x2 == 2, 2*x1 + x2 + x3 == 1, 2*x1 + x2 - x3 == 4]
```

```
Sage code
sol=solve(eq, [x1,x2,x3])
sol
```

$$\left[\left[x_1 = 1, x_2 = \frac{1}{2}, x_3 = -\frac{3}{2} \right] \right]$$

Numerická approximace (`rhs` značí pravou stranu a `n` slouží pro numerickou approximaci)

```
Sage code
[ i.rhs().n() for i in sol[0] ]
```

```
[1.00000000000000, 0.500000000000000, -1.50000000000000]
```

Rozšířená matice soustavy a její schodovitý tvar.

```
Sage code  
D=(A.columns())  
D.extend(b.columns())  
AA=matrix(D).transpose()  
AA
```

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 & 4 \end{pmatrix}$$

```
Sage code  
AA.echelon_form()
```

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -3 \end{pmatrix}$$