

5.7 Systavy lineárnych rovníc

(R)

$$\begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 3x_3 &= 1 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 &= 2 \end{aligned}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & -2 & 2 \end{array} \right) \leftarrow \text{nová mat. s.}$$

↓
matrica sústav

Definícia 5.7.1. *Systavou lineárnych rovníc* rozumieme systém rovníc tvaru

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= c_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= c_2 \\ &\dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n &= c_m \end{aligned} \tag{5.2}$$

kde $a_{ij}, c_i \in F$ pre všetky prípustné hodnoty indexov i a j .

Riešenie sústavy lineárnych rovníc je n -ticia (x_1, \dots, x_n) ktorá spĺňa všetky uvedené rovnice. Ak existuje aspoň jedno riešenie sústavy lineárnych rovníc, hovoríme, že táto sústava je *riešiteľná*. Skaláry c_1, \dots, c_n nazývame *pravé strany*, a_{ij} sú *koefficienty* a x_i sú *neznáme*.

Maticu

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

nazývame *matrica sústavy* (5.2).

Maticu

$$A' = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & c_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & c_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & c_m \end{pmatrix}$$

nazývame *rozšírená matrica sústavy* (5.2).

$$\begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 3x_3 &= 1 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 &= 2 \end{aligned}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & -2 & 2 \end{array} \right) \leftarrow \text{nová mat. s.}$$

↓
matrica sústav

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 + x_2 + 3x_3 \\ x_1 + 2x_2 - 2x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{ccc} 2 \times 3 & & 3 \times 1 \\ \underbrace{\hspace{2cm}} & & \\ & & 2 \times 1 \end{array}$$

Pomocou matice sústavy môžeme zdefinovať *maticový zápis* sústavy

$$A\vec{x}^T = \vec{c}^T$$

alebo

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_m \end{pmatrix}$$

Skutočne, (x_1, \dots, x_n) je riešením sústavy (5.2) práve vtedy, keď platí uvedená maticová rovnosť.

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = c_1$$

Veta 5.7.2. Ak rozšírené matice dvoch sústav lineárnych rovníc sú riadkovo ekvivalentné, tak tieto dve sústavy majú rovnakú množinu riešení.

D1: ERO;

* rovnice: $\left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & \dots & a_{1n} & & c_1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} & & c_m \end{array} \right)$

* výmena 1. \leftrightarrow výmena 2. riadkov \checkmark

* C-másobok

$$a_{11}x_1 + \dots + a_{1m}x_m = c_1 \quad \xrightarrow{C} \quad C a_{11}x_1 + \dots + C a_{1m}x_m = C \cdot c_1 \quad \checkmark$$

* riadok + C-másobok

$$\begin{array}{l} a_{11}x_1 + \dots + a_{1m}x_m = c_1 \\ a_{21}x_1 + \dots + a_{2m}x_m = c_2 \quad | \cdot C \end{array} \quad \xrightarrow{+} \quad \begin{array}{l} (a_{11} + C a_{21})x_1 + \dots + (a_{1m} + C a_{2m})x_m = \\ c_1 + C c_2 \end{array} \quad \checkmark$$

□

D2:

$$A \cdot \vec{x}^T = \vec{c}^T \quad \rightsquigarrow \quad E \cdot A \vec{x}^T = E \cdot \vec{c}^T$$

$$\text{ERO: } A \rightsquigarrow E \cdot A$$

(ERO = násobenie matice riadok) □

Riadkové násobenie \rightsquigarrow upravíme na RIM

HOMOGENNÉ SUSŤAVY

$$c_1 = \dots = c_m = 0$$

V prípade, že pravé strany sú nulové ($c_1 = c_2 = \dots = c_n = 0$), nazývame sústavu (5.2) **homogénna** sústava lineárnych rovníc. Lahko si môžeme všimnúť, že v prípade homogénnej sústavy je nulový vektor $(0, 0, \dots, 0)$ riešením sústavy. Toto riešenie nazývame *triviálne riešenie*.

Veta 5.7.3. Množina všetkých riešení homogénnej sústavy lineárnych rovníc tvorí podpriestor priestoru F^n .

D:

$$M = \{ \vec{x} \in F^n ; A \cdot \vec{x}^T = \vec{0}^T \} \quad A \quad m \times n$$

$$\begin{cases} \vec{0} \in M ; A \cdot \vec{0}^T = \vec{0}^T \\ \vec{a}, \vec{b} \in M \xrightarrow{+} \vec{a} + \vec{b} \in M \\ A \vec{a}^T = \vec{0}^T \\ A \vec{b}^T = \vec{0}^T \\ A(\vec{a} + \vec{b})^T = A(\vec{a}^T + \vec{b}^T) = \\ = A \vec{a}^T + A \vec{b}^T = \vec{0}^T + \vec{0}^T = \vec{0}^T \\ \vec{a} \in M \rightarrow c \cdot \vec{a} \in M \\ A(c \vec{a})^T = c \cdot A \vec{a}^T = c \cdot \vec{0}^T = \vec{0}^T \quad \square \end{cases}$$

riešenie = V + P \rightarrow dim = k

UKÁŽEME: $d(S) = n - h(A)$

$$A \sim \dots \sim C \dots RTRM \quad \left(\begin{array}{cccc|cccc} \boxed{1} & 0 & * & b & b & & & \\ 0 & \boxed{1} & x & 0 & 0 & & & \\ 0 & 0 & 0 & \boxed{1} & 0 & & & \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \boxed{1} & & & \\ \dots & & & & & & & \end{array} \right)$$

$h(A) = k \dots C$ má k nulových.

BÚNV: Príjď keď ved, 1 mi v príjď k dlhšod. (NEŠKŔ - čírne nuloviti)

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} \boxed{1} & 0 & 0 & 0 & c_{1,k+1} & \dots & c_{1,n} & 0 \\ 0 & \boxed{1} & 0 & 0 & \vdots & & & 0 \\ 0 & 0 & \boxed{1} & 0 & \vdots & & & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \boxed{1} & c_{k,k+1} & \dots & c_{k,n} & 0 \end{array} \right)$$

$$h(A) = r$$

$$\begin{aligned} x_1 + c_{1,r+1}x_{r+1} + c_{1,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{1,n}x_n &= 0 \\ x_2 + c_{2,r+1}x_{r+1} + c_{2,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{2,n}x_n &= 0 \\ \dots & \\ x_r + c_{r,r+1}x_{r+1} + c_{r,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{r,n}x_n &= 0 \end{aligned} \quad (5.3)$$

$$\begin{aligned}
 x_1 + c_{1,r+1}x_{r+1} + c_{1,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{1,n}x_n &= 0 \\
 x_2 + c_{2,r+1}x_{r+1} + c_{2,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{2,n}x_n &= 0 \\
 &\dots \\
 x_r + c_{r,r+1}x_{r+1} + c_{r,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{r,n}x_n &= 0
 \end{aligned}
 \tag{5.3}$$

$$\begin{aligned}
 (-c_{1,r+1}, -c_{1,r+2}, \dots, -c_{1,n}, 1, 0, \dots, 0) &\in \text{množina } x_{r+1}, \dots, x_n \\
 0, 1, 0, \dots, 0 &
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \vec{\gamma}_{r+1} &= (-c_{1,r+1}, -c_{2,r+1}, \dots, -c_{r,r+1}, 1, 0, \dots, 0), \\
 \vec{\gamma}_{r+2} &= (-c_{1,r+2}, -c_{2,r+2}, \dots, -c_{r,r+2}, 0, 1, \dots, 0), \\
 &\dots \\
 \vec{\gamma}_n &= (-c_{1,n}, -c_{2,n}, \dots, -c_{r,n}, 0, \dots, 0, 1).
 \end{aligned}
 \tag{5.4}$$

Veta 5.7.4. Vektory $\vec{\gamma}_{r+1}, \vec{\gamma}_{r+2}, \dots, \vec{\gamma}_n$ tvoria bázu priestoru riešení homogénnej sústavy (5.3).

$$\begin{aligned}
 x_1 + c_{1,r+1}x_{r+1} + c_{1,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{1,n}x_n &= 0 \\
 x_2 + c_{2,r+1}x_{r+1} + c_{2,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{2,n}x_n &= 0 \\
 &\dots \\
 x_r + c_{r,r+1}x_{r+1} + c_{r,r+2}x_{r+2} + \dots + c_{r,n}x_n &= 0
 \end{aligned}$$

↓

$$\begin{aligned}
 x_1 &= -c_{1,r+1}x_{r+1} - c_{1,r+2}x_{r+2} - \dots - c_{1,n}x_n \\
 x_2 &= -c_{2,r+1}x_{r+1} - c_{2,r+2}x_{r+2} - \dots - c_{2,n}x_n \\
 &\vdots \\
 x_r &= -c_{r,r+1}x_{r+1} - c_{r,r+2}x_{r+2} - \dots - c_{r,n}x_n \\
 x_{r+1} &= 1 \quad x_{r+1} + 0 \\
 x_{r+2} &= 0 \quad x_{r+2} + 1 \quad x_{r+2} \\
 &\vdots \\
 x_n &= 0 \quad x_{r+1} + 0
 \end{aligned}$$

$$\vec{x} = x_{r+1} \vec{\gamma}_{r+1} + x_{r+2} \vec{\gamma}_{r+2} + \dots + x_n \vec{\gamma}_n$$

$\vec{x} \in [\vec{\gamma}_{r+1}, \vec{\gamma}_{r+2}, \dots, \vec{\gamma}_n]$

$$\begin{aligned}
 \vec{\gamma}_{r+1} &= (-c_{1,r+1}, -c_{2,r+1}, \dots, -c_{r,r+1}, 1, 0, \dots, 0), \\
 \vec{\gamma}_{r+2} &= (-c_{1,r+2}, -c_{2,r+2}, \dots, -c_{r,r+2}, 0, 1, \dots, 0), \\
 &\dots \\
 \vec{\gamma}_n &= (-c_{1,n}, -c_{2,n}, \dots, -c_{r,n}, 0, \dots, 0, 1).
 \end{aligned}$$

D: $\vec{\gamma}_{r+1}, \dots, \vec{\gamma}_n$ sú lineárne ✓

TREBA: $\vec{\gamma}_{r+1}, \dots, \vec{\gamma}_n$ sú LN ✓

$\vec{\gamma}_{r+1}, \dots, \vec{\gamma}_n$ generujú \mathbb{R}^n ✓

$$\vec{x} = \dots \vec{\gamma}_{r+1} + \dots + \dots \vec{\gamma}_n$$

