

Vektoriyhtälö

21.9.2006

ja matriisi-vektori tulo

Määritelmä: vektoreiden $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n$
& viritehmä kutkutua
kaikkien näiden vektoreiden
lineaarikombinaatioiden
joukkoa:

$$\{ c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + \dots + c_n \vec{v}_n \}$$

$c_1, \dots, c_n \in \mathbb{C}$
määrävalinnat } =: ~~span~~

$$\text{span} \{ \vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n \}$$

Esimerkki: $\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ -5 \end{bmatrix}$, $\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix}$.

Kysymys: Kunkunko $\vec{b} = \begin{bmatrix} 7 \\ 4 \\ -3 \end{bmatrix}$

joukossa $\text{span} \{ \vec{v}_1, \vec{v}_2 \}$?

Kuuluu span $\{\bar{v}_1, \bar{v}_2\}$:een
jos ja vain jos $\exists c_1, c_2$ s.e:

$$c_1 \bar{v}_1 + c_2 \bar{v}_2 = \bar{b}$$

$$\Leftrightarrow c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 4 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix} c_1 + 2c_2 \\ -2c_2 + 5c_2 \\ -5c_1 + 6c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 4 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} c_1 + 2c_2 = 7 \\ -2c_1 + 5c_2 = 4 \\ -5c_1 + 6c_2 = -3 \end{cases}$$

Verifioimme myös lähteen
mielevaltaista lin.
yhtälöryhmästä ja päätyvät
samaan kaltaiseen tehtävään
joka nyt ratkaistiin. 2.

Heur: Olkoon A $m \times n$ -
matriisi, jonka pystyvektorit
sarakkeet ovat $\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{a}_n$:

$$A = \begin{bmatrix} \bar{a}_1 & \bar{a}_2 & \dots & \bar{a}_n \end{bmatrix}$$

Olkoon nyt $\bar{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$
miehen pystyvektori.

Matriisi-vektoritulo $A\bar{x}$
on seuraava vektori

$$A\bar{x} := x_1 \bar{a}_1 + x_2 \bar{a}_2 + \dots + x_n \bar{a}_n.$$

Laskun teho:

$$A\bar{x} = \begin{bmatrix} \bar{a}_1 & \bar{a}_2 & \bar{a}_3 & \dots & \bar{a}_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$
$$= \bar{a}_1 x_1 + \bar{a}_2 x_2 + \bar{a}_3 x_3 + \dots + \bar{a}_n x_n$$

3.

Huom: Matriisi-vektoritulo on määritelty vain jos

$$A \text{ } m \times n \text{ samat } \bar{x} \text{ } n \times 1$$

$$A \text{ } m \times n \text{ } B \text{ } n \times p \text{ } \bar{x} \text{ } p \times 1$$

voidaan laskea

$$A (B \bar{x})$$

$m \times n$ - $n \times 1$

$m \times 1$ - matriisi
l. m- ulott. pysty-
vektori.

Esim: jos $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix}$

$$\bar{x} = \begin{bmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{bmatrix}$$

$$A\bar{x} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{bmatrix}$$

$$A\bar{x} = \begin{bmatrix} 1.7 + 2.8 + 3.9 \\ 4.7 + 5.8 + 6.9 \end{bmatrix}$$

= en järkeä.

Lause: Jos A on $m \times n$ -matriisi ja \bar{b} on n -dim. pystyvektori niin matriisi-
yhtälölle

$$A\bar{x} = \bar{b}$$

$$(\bar{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix})$$

on täsmälleen sama ratkaisuainekko kuin vektoriyhtälölle

$$x_1 \bar{a}_1 + x_2 \bar{a}_2 + \dots + x_n \bar{a}_n = \bar{b}$$

$$(jossa A = [\bar{a}_1 \ \bar{a}_2 \ \dots \ \bar{a}_n])$$

joka puolestaan on sama ratkaisuainekko kuin lin. yhtälöryhmällä, jonka

laajennettu matriisi on

$$[\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{a}_n | b]$$

Perustelu: Enemmän yhteyks
on matr. - vekt. - tulon määritt.

Toinen yhteyks seuraavasti:
jos yhtälöryhmä olisi

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

Merkitään

$$\bar{a}_1 = \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ a_{31} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix}$$

$$\bar{a}_2 = \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix}$$

$$\vec{a}_n = \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix}.$$

Tällöin yhtälö (*) on ekvivalentti yhtälön

$$x_1 \vec{a}_1 + x_2 \vec{a}_2 + \dots + x_n \vec{a}_n = \vec{b}$$

jossa $\vec{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}.$

Eiköhän tämä perustele asian...

Huom: Matritsiyhtälöllä

$A\vec{x} = \vec{b}$ on ratkaistavissa jos ja vain jos vektori \vec{b} kuuluu A :n pystyvektoreiden viitehuonon.

Matrissi-vektoritulon laskusääntöjä

Olkoon A , \bar{u} ja \bar{v}
sellaisia, että tulot

$A\bar{u}$ ja $A\bar{v}$ on määritelty

Tällöin:

$$(i) \quad A(\bar{u} + \bar{v}) = A\bar{u} + A\bar{v}$$

$$(ii) \quad A(c\bar{u}) = cA\bar{u} \quad \forall c$$

Tällaista skalaarikertolaskun
ja vektoriluvun säilyttävää
kuvastusta kutsutaan
lineaariteksi.

$$(i) \wedge (ii) \Rightarrow \forall \alpha, \beta \in \mathbb{C}, \forall \bar{u}, \bar{v}$$

$$A(\alpha\bar{u} + \beta\bar{v})$$

$$= \alpha A\bar{u} + \beta A\bar{v}.$$

Derivata

$$A = [\bar{a}_1 \quad \dots \quad \bar{a}_n]$$

$$\bar{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{bmatrix}$$

$$\bar{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix}$$

$$\bar{u} + \bar{v} = \begin{bmatrix} u_1 + v_1 \\ \vdots \\ u_n + v_n \end{bmatrix}$$

$$A(\bar{u} + \bar{v}) =$$

$$(u_1 + v_1)\bar{a}_1 + (u_2 + v_2)\bar{a}_2 +$$

$$+ (u_n + v_n)\bar{a}_n$$

vektorin
avast. a.k.

$$= u_1\bar{a}_1 + u_2\bar{a}_2 + \dots + u_n\bar{a}_n$$

+

$$v_1\bar{a}_1 + v_2\bar{a}_2 + \dots + v_n\bar{a}_n$$

$$= A\bar{u} + A\bar{v}.$$

Tosinon, ethto (\bar{a}_i) on vektorin
helporinpi.

10

90..

Homogeeninen lineaarinen yhtälöryhmä

Mää:

Lin. yht. ryhmä $A\bar{x} = \bar{b}$

kuutetaan homogeeniseksi,
jos $\bar{b} = \bar{0}$.

Lause: Homog. yht. ryhmällä

$A\bar{x} = \bar{0}$ on aina nk.

triviaali ratkaisu $\bar{x} = \bar{0}$.

Epät triviaali ratkaisu $\bar{x} \neq \bar{0}$

on olemassa jos ja vain
jos "gaussittamalla" saatu
portaanmuoto antaa meille
vähintään yhden vapaan
muuttujan (i.e. augmentoidun
matriisin $[A; \bar{0}]$ jokin pysyvä
ei sisällä tuki alkua
pöytäkirjan oikeanpuolimpuolesta
 $\bar{b} = \bar{0}$ -pysyvä).

Perustehtävä: jos ei vapaita muuttujia ole, niin ratkaisu on yksikäsitteinen. \Rightarrow koska $\bar{x} = \vec{0}$ on aina ratkaisu, toista epätriviaalia ratkaisua $\bar{x} \neq \vec{0}$ ei voi olla.

Epähomogeenisen yhtälöryhmän ratkaisujen parametrisointi

Esimerkki: $A = \begin{bmatrix} 3 & 5 & -4 \\ -3 & -2 & 4 \\ 6 & 1 & 8 \end{bmatrix} \quad \vec{b} = \begin{bmatrix} 7 \\ -1 \\ -4 \end{bmatrix}$

$\tilde{A} = \left[\begin{array}{ccc|c} 3 & 5 & -4 & 7 \\ -3 & -2 & 4 & -1 \\ 6 & 1 & 8 & -4 \end{array} \right]$

reduointi
parhaimmuok
 $\tilde{A} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

Tarkastin yhtälöksi

$$\begin{cases} x_1 - \frac{4}{3}x_3 = -1 \\ x_2 = 2 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

eli tarkastin yhtälöille

$$A\vec{x} = \vec{b} \quad \text{on} \quad \vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -1 + \frac{4}{3}x_3 \\ 2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{4}{3}x_3 \\ 0 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{4}{3} \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} x_3, \quad x_3 \in \mathbb{C}$$

Parametrisoitu muoto-tarkastinjoukko.

Same idea toimii aivan
 yleisemminkin: yhtälön $A\bar{x} = \bar{b}$
 ratkaisut voidaan aina
 esittää lineaarikombinaa-
 tiona muotoa

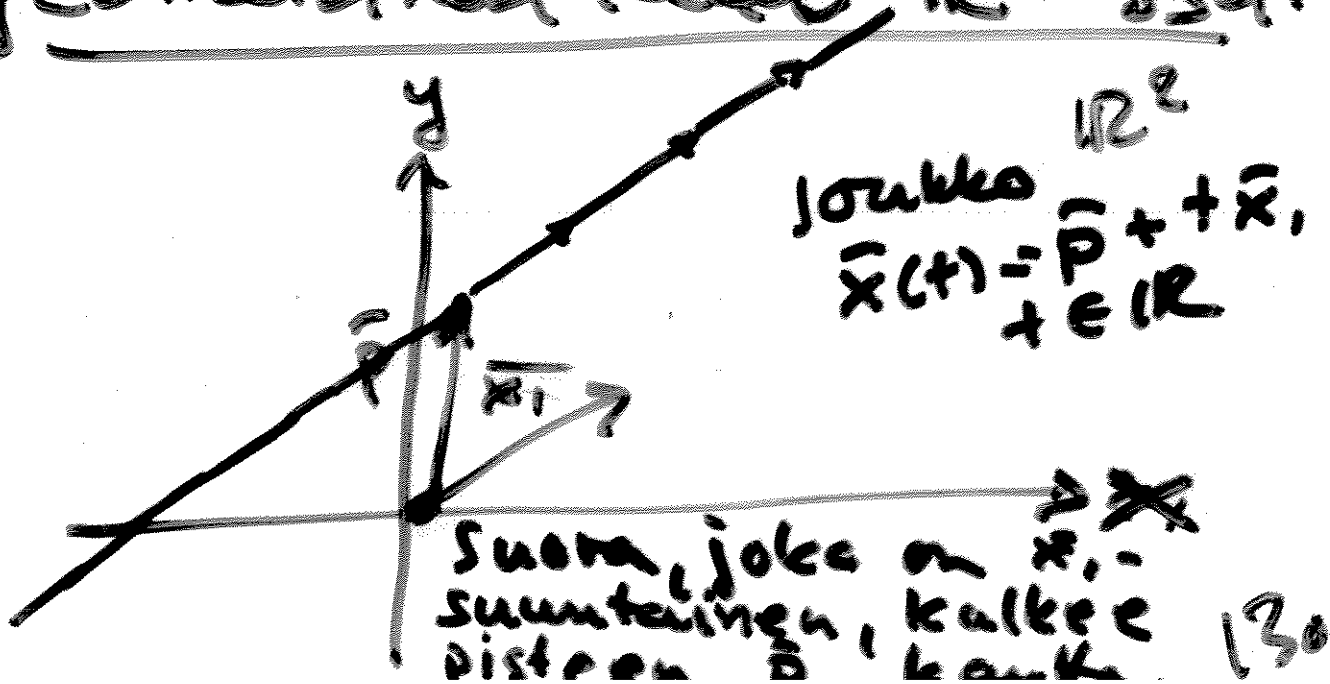
$$\bar{x} = \bar{p} + \bar{x}_1 t_1 + \bar{x}_2 t_2 + \dots + \bar{x}_k t_k$$

jossa vektorit $\bar{p}, \bar{x}_1, \dots, \bar{x}_k$
 lasketaan kuten edellisessä,
 ja jossa k on vapaiden
 muuttujien lukumäärä,

$$t_1, \dots, t_k \in \mathbb{C}$$

ovat vapaita parametreja.

Geometrisen idea \mathbb{R}^2 -ssa:



Lause: Oletetaan että yhtälöllä
 $A\bar{x} = \bar{b}$ on eräs (yksittäinen)
 ratkaisu \bar{p} .
 Oksom.

$$N(A) := \{ \bar{x} : A\bar{x} = \bar{0} \}$$

vakavaavan homogeenin
 yhtälön $A\bar{x} = \bar{0}$ kaikkien
 ratkaisujen joukko.

Tällöin yhtälön $A\bar{x} = \bar{b}$
 kaikkien ratkaisujen
 joukko on

$$\{ \bar{p} + \bar{v}_h : \bar{v}_h \in N(A) \}$$

Perustelu: Oletetaan että

$$A\bar{p} = \bar{b} \quad \text{ja} \quad A\bar{v}_h = \bar{0}.$$

$$\text{Tällöin} \quad A(\bar{p} + \bar{v}_h) = \underbrace{A\bar{p}}_{=\bar{b}} + \underbrace{A\bar{v}_h}_{=\bar{0}} = \bar{b}.$$

Kääntäen, jos \bar{y} olisi jokin
 epähomog. yht. $A\bar{y} = \bar{b}$ ratkaisu,
 niin määritellään

$$\bar{v}_h = \bar{y} - \bar{p}$$

Tällöin

$$\begin{aligned} A\bar{v}_h &= A(\bar{y} - \bar{p}) \\ &= \underbrace{A\bar{y}}_{\bar{b}} - \underbrace{A\bar{p}}_{\bar{b}} = \bar{0} \end{aligned}$$

ts. $\bar{v}_h \in U(A)$.

TS. jokainen epähomog. ylv. ratkaisu \bar{y} voidaan esittää muodossa $\bar{y} = \bar{p} + \bar{v}_h$ jossa $\bar{v}_h \in U(A)$. ■

Mää: Joukkoa $U(A)$

kutsutaan matriisin
nolla-avaruudeksi t.
yttimeksi.

(Engl. Null space, kernel).

Nolla-avaruuden ominaisuuksia

① $N(A) \neq \{ \}$
koska $\vec{0} \in N(A)$.

② $N(A)$ on vektori-
avaruus.

Tarkoitetaan ehtoä jos
 $\vec{u}, \vec{v} \in N(A)$, niin

$$\vec{u} + \vec{v} \in N(A)$$
$$\alpha \vec{u} \in N(A).$$

Siis $\alpha \vec{u} + \beta \vec{v} \in N(A)$.

Perustelu: $\alpha, \beta \in \mathbb{C}$

$$A(\alpha \vec{u} + \beta \vec{v}) = A(\alpha \vec{u}) + A(\beta \vec{v})$$
$$= \alpha \underbrace{A\vec{u}}_{=\vec{0}} + \beta \underbrace{A\vec{v}}_{=\vec{0}} = \vec{0}$$

Siis $\alpha \vec{u} + \beta \vec{v} \in N(A)$ mikäli
 $\vec{u}, \vec{v} \in N(A)$