

Täten determinantti merkki
 vaihtuu, jos vierekkäisiä riviä
 vaihdetaan } aikaa
 (+ transpositio)

3.10.2007

Rivin (1) ja (3) vaihto:

(1)	-1	(2)	-1	(2)
(2)	→	(1)	→	(3)
(3)		(3)		(1)

	-1	(3)
→		(2)
		(1)

Tarvittiin pariksi määrää
 transpositioita, TSEU.

Perustelu kohdalle (a)

Eristys: Jos determinantissa on
 kaksi samaa vaakua- tai pysty-
 riviä, niin $\det = 0$.

Seuraa siitä, että kahden
 idenitisten vaakarivien vaihto
 ei muuta merkkiä - toisaalta
 muuttaa merkin päinvastaiseksi
 $\Rightarrow \det \equiv 0$.

ekutan \rightarrow

$$\begin{vmatrix} a_{11} + r a_{21} & a_{12} + r a_{22} & a_{13} + r a_{23} & \dots & a_{1n} + r a_{2n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & & & & \vdots \\ \vdots & & & & \\ a_{n1} & \dots & \dots & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}$$

$$= (a_{11} + r a_{21}) |A_{11}| - (a_{12} + r a_{22}) |A_{12}| + \dots - (a_{1n} + r a_{2n}) (-1)^{1+n} |A_{1n}|$$

$$= \underbrace{a_{11} |A_{11}| - a_{12} |A_{12}| + \dots + a_{1n} (-1)^{1+n} |A_{1n}|}_{= |A|} + r \underbrace{\begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & \dots & \dots & a_{3n} \\ \vdots & & & & \\ a_{n1} & & & & a_{nn} \end{vmatrix}}_{= 0}$$

$$+ \begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & \dots & \dots & a_{3n} \\ \vdots & & & & \\ a_{n1} & & & & a_{nn} \end{vmatrix}$$

Contoh Kirjanta s. 123 (vähitulos) = 0

$$\begin{vmatrix} 2 & -8 & 6 & 8 \\ -3 & -9 & 5 & 10 \\ 3 & 0 & 1 & -2 \\ 1 & -4 & 0 & 6 \end{vmatrix} \begin{matrix} \downarrow \cdot (-\frac{3}{2}) + \\ \downarrow \cdot (-\frac{3}{2}) + \\ \leftarrow \cdot (-\frac{1}{2}) + \end{matrix}$$

do

$$= \begin{vmatrix} 1 & -4 & 3 & 4 \\ 0 & 3 & -4 & -2 \\ 0 & 0 & -6 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= 2 \cdot (1 \cdot 3 \cdot (-6) \cdot 1) = -36.$$

Lause: Olkoon A neliomatriisi.
Tällöin $\det A = \det A^T$.

Perustelu: Determinantti voidaan kehittää mielivaltaisten vaakakieräpystyvien suhteen arvon siitä muuttamatta.

Toisaalta matriisin A vaakainten A^T :n pystyriivejä. ■

Lause: Jos A ja B ovat $n \times n$ -matriiseja, niin

$$\det(AB) = \det A \cdot \det B$$

Motivaatio:

$$\det I_{n \times n} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 1 \end{vmatrix} \begin{matrix} \text{yläkolento} \\ \\ \\ \end{matrix} = 1$$

Jos A on kääntyvä; ts. $\exists A^{-1}$

$$\text{Siten ehh} \quad A^{-1} \cdot A = I_{n \times n}$$

B_0

niin soveltamalla determinanttien
yhtälön molemmiin puoliin

$$\det(A^{-1}A) = \det A^{-1} \cdot \det A \\ = \det I = 1$$

Ts. kääntyvälle matriisille

$$\det A^{-1} = \frac{1}{\det A}$$

Myös voidaan antaa riittävä ja
välttämätön ehto matriisin A
käännyvyydelle:

$$A^{-1} \exists \Leftrightarrow \exists C \text{ s.t. } CA = I$$

$$\Leftrightarrow \det C \cdot \det A = 1 \text{ jossa } \det A \neq 0.$$

Myös matriisi A transpoosille
pätee

$$A \text{ kääntyvä} \Leftrightarrow A^T \text{ kääntyvä}$$

Koska $A = n$ kääntyvyys on
ekvivalenttia $\det A \neq 0$ jolla
ekvivalentti $\det A^T \neq 0$.

Perustelu: Tutustuin ensin
sitä tapaukseen, jolloin A tai
 B ei ole kääntyvä.

\Rightarrow tällöin AB ei myöskään
ole kääntyvä.

Jos ensin $\text{Rank } A < n$
 niin tällöin $\text{Rank } AB < n$
 koska

$\text{Range } AB \subset \text{Range } A$.

Ts. jos $\det A = 0 \Rightarrow \det AB = 0$.

Jäljelle jää tutkittavaksi tapaus,
 kun $\det A \neq 0$ ja $\det B \neq 0$.

Koska A on kääntyvä, niin
 se voidaan saattaa redusoidun
 portasmuotoon Gaussin alkio-
 operaatioilla.

$$\underbrace{E_n \dots E_2}_{A^{-1}} E_1 A = I_{n \times n}$$

Sis $A^{-1} = E_n E_{n-1} \dots E_2 E_1$,

ja

$$A = (A^{-1})^{-1} = (E_n E_{n-1} \dots E_2 E_1)^{-1} \\
= \underbrace{(E_1)^{-1}}_{:= E_1} \cdot \underbrace{(E_2)^{-1}}_{:= E_2} \cdot \dots \cdot \underbrace{(E_{n-2})^{-1}}_{:= E_{n-1}} \underbrace{(E_n)^{-1}}_{:= E_n}$$

koska aina $(NM)^{-1} = M^{-1}N^{-1}$

dressing - undressing - periaatteella

$$A = E_1 \cdot E_2 \cdot \dots \cdot E_n$$

Jossa myös matriisit E_1, \dots, E_n ovat elementaarmatriiseja vastaten eräitä Gaussin alkeisoperaatioita.

(Huomautus: Jokainen käännyvä matriisi voidaan esittää tällöin elementaarmatriiseja.)

Tutkitaan nyt seluttia

$$\begin{aligned} \text{a)} \quad \det(AB) &= |AB| \\ &= |E_n E_{n-2} \dots E_1 B| \end{aligned}$$

Mutta tiedämme kuinka matriisille

E_j operoimisen vaikutus determinanttihin. Käytöllä hyväksi

$$\det E_p = \begin{cases} -1 & \text{jos rivi vaihtuu} \\ r & \text{jos rivi kerrotaan } r:lla \\ 1 & \text{jos yhden riviin} \\ & \text{moninkertaista lisä-} \\ & \text{taik bifeen} \\ & \text{riviin} \end{cases}$$

Tämän mueman avulla voidaan "purkaa" tule kaalassa a):

$$\begin{aligned} &|E_n \cdot (E_{n-2} \dots E_1 B)| \\ &= |E_n| \cdot |E_{n-2} \dots E_1 B| \end{aligned}$$

$$= |E_{n1}| \cdot |E_{n-2}| \cdot |E_{n-2} \dots E_2 B|$$

loput

$$= |E_{n1}| \cdot |E_{n-2}| \cdot |E_{n-2}| \dots |E_2| \cdot |B|$$

Totenalta, koska $A = E_{n1} \cdot E_{n-2} \dots E_2$,
mikä

$$|A| = |E_{n1}| \cdot |E_{n-2}| \dots |E_2|$$

$$\Downarrow = |E_{n1} \dots E_2|.$$

↳ yhdistämällä saatiin $|AB| = |A| \cdot |B|$.

Huom! Yleisesti $AB \neq BA$.

glti

$$\det(AB) = \det A \cdot \det B$$

$$= \det B \cdot \det A = \det(BA).$$

Lineaaritien yhtälöryhmien
ratkaisemisen Cramerin
säännöllä

oletus: Olkoon A $n \times n$ -
matriisi. Ratkaistaan $A\vec{x} = \vec{b}$.

Kirjoitetaan

$$A = [\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n]$$

(70)

\bar{a}_i

\bar{a}_i - osittelu
↓

$$A_i(\bar{b}) = [\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{b}, \bar{a}_{i+1}, \dots, \bar{a}_n]$$

$$i = 1, \dots, n.$$

Lause: Jos A on kääntyvä $n \times n$ -matriisi. Kirjoitetaan

$$\bar{x} = [x_1, x_2, \dots, x_n]^T.$$

Jos \bar{x} on ratkaisu yhtälöryhmälle $A\bar{x} = \bar{b}$, niin tällain

$$x_i = \frac{\det A_i(\bar{b})}{\det A} \quad \text{jossa}$$

$$i = 1, \dots, n.$$

(Cramerin sääntö).

Perustelu: $n \times n$ identiteetti-
matriisi voidaan kirjoittaa
muotoon

$$I = [\bar{e}_1, \bar{e}_2, \dots, \bar{e}_n]$$

$$\text{jossa } \bar{e}_i = [0 \dots 0 \underset{\substack{\uparrow \\ i. \text{ osittelu}}}{1} 0 \dots 0]^T,$$

Tällain

$$I_i(\bar{x}) := [\bar{e}_1, \bar{e}_2, \dots, \bar{x}, \dots, \bar{e}_n]^T$$

\uparrow
 $i.$ osittelu

Lasketaanpa huiksumme

$$\begin{aligned}
 & A \cdot \underline{I}_i(\bar{x}) \\
 & \quad \downarrow \text{i. pötkle} \\
 & = [A\bar{e}_1, A\bar{e}_2, \dots, A\bar{x}, \dots, A\bar{e}_n] \\
 & \quad \downarrow \text{i. pötkle} \\
 & = [\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{b}, \dots, \bar{a}_n] \\
 & = A_i(\bar{b})
 \end{aligned}$$

Determinantit pöste je hännäde:

$$\begin{aligned}
 \det(A \cdot \underline{I}_i(\bar{x})) &= \det A \cdot \underbrace{\det \underline{I}_i(\bar{x})}_{=1} \\
 &= \det A_i(\bar{b}).
 \end{aligned}$$

Koska A^{-1} \exists , niin $\det A \neq 0$.

Sis

$$\det \underline{I}_i(\bar{x}) = \frac{\det A_i(\bar{b})}{\det A}$$

Uyt

$$|\underline{I}_i(\bar{x})| = \begin{vmatrix} \dots & 1 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 1 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \end{vmatrix}$$

i. pötkle

$$\begin{vmatrix} \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & 0 & \dots & 0 \end{vmatrix}$$

(9)

Kehittämisellä i. pysyminen mukaan

kaikki termit katoavat, paitsi
se joka kertoo x_j :n.

(Kaikki alideterminantit joiden kerroin
lukuja x_j , $j \neq i$, sisältävät identtisen
nollavirran).

Seuraa

$$\det I_i(\vec{x}) = x_i \cdot \det \overset{=1}{I_{(n-1) \times (n-1)}} = x_i$$

Esimerkki Etsi kaikki luvut $s \in \mathbb{R}$

$$\begin{cases} 3s x_1 - 2x_2 = 4 \\ -6x_1 + sx_2 = 1 \end{cases}$$

joiden yhtälöllä on yksikäsitteinen
ratkaisu. Etsi tämä ratkaisu
silloin kun se on mahdollista.

$$A = \begin{vmatrix} 3s & -2 \\ -6 & s \end{vmatrix} = 3s^2 - 12 = 3(s+2)(s-2)$$

Yksikäsitteinen ratkaisu \exists jos ja vain
jos $s \neq 2, -2$.

Kun näin on, niin

$$x_2 = \frac{\begin{vmatrix} 4 & -2 \\ 1 & s \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 3s & -2 \\ -6 & s \end{vmatrix}} = \frac{4s + 2}{3(s+2)(s-2)}$$

(100)

Jä samoin

$$x_2 = \left| \begin{array}{cc|c} 3s & 4 & \\ -6 & 1 & \end{array} \right|$$

$$= \frac{\left| \begin{array}{cc|c} 3s & -2 & \\ -6 & s & \end{array} \right|}{3(s+2)(s-2)}$$

$$= \frac{3s+24}{3(s+2)(s-2)}$$

Kaava kääntämatriisille

Olkoon A $n \times n$ -matriisi.

Merkitämme

$$A^{-1} = [\bar{b}_1, \bar{b}_2, \dots, \bar{b}_n]$$

jossa

$$\bar{b}_j = [b_{j1} \ b_{j2} \ \dots \ b_{jn}]^T$$

jolloin

$$A^{-1} = [b_{jk}]_{\substack{j=1, \dots, n \\ k=1, \dots, n}}$$