

# Fredagsmys

- Linjära ekvationssystem och matriser
  - Matrisform av ekvationssystem
  - Elementära radoperationer
  - Trappstegsmatris






# Ekvationssystem med 2 variabler

Linjära ekvationer som t.ex.  $\begin{cases} 3x + 2y = 1 \\ 2x + 3y = 4 \end{cases}$  bildar ett system.

Varje ekvation beskriver en linje i planet (t.ex.  $y = \frac{1}{2} - \frac{3}{2}x$ )

**Lösningsmängden** = samtliga lösningar till ekvationssystemet  
= de *gemensamma* punkterna för linjerna.

Tre huvudfall:

- Två **identiska** linjer (**oändligt många lösningar**) 
- Två **parallella** linjer (**finns inga lösningar**) 
- Två linjer som **inte är parallella** skär varandra i precis en punkt, (**finns en entydig lösning till systemet**) 

# Ekvationssystem med 3 variabler

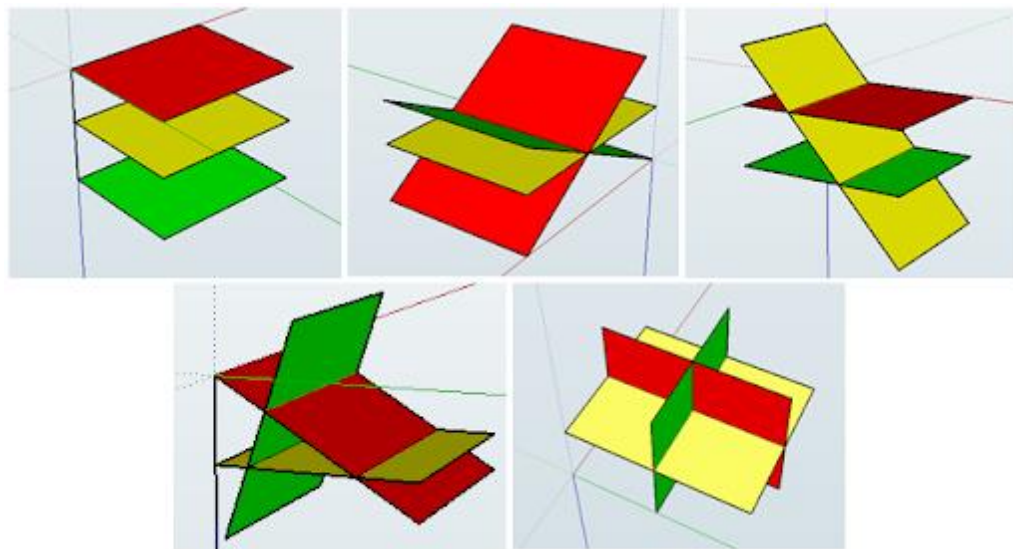
Linjära ekvationer som t.ex.  $\begin{cases} x + y + z = 2 \\ 3x + 2y - z = 3 \\ 2x + 3y + 5z = 4 \end{cases}$  bildar ett system.

Varje ekvation beskriver plan i rummet

Lösningsmängden = samtliga lösningar till ekvationssystemet  
= de *gemensamma* punkterna för linjerna.

Tre huvudfall:

- Oändligt många lösningar
- Lösning saknas
- Entydig lösning till systemet



# Lösningsstruktur

Allmänt: för ett linjärt ekvationssystem gäller **exakt ett av följande alternativ**:

- Systemet har **entydig** lösning
- Systemet har **ingen** lösning
- Systemet har **oändligt många** lösningar

# En viktig klass: **Homogena system**

- Ett **homogent system** är ett system med nollor i höger led
- Homogena system är **alltid** lösbara (alla variabler = 0 är alltid en lösning och kallas **den triviala lösningen**), t.ex.

$$\begin{cases} 3x + y = 0 \\ x - 2y = 0 \end{cases}$$

Obs att  $x = y = 0$  är en **trivial** lösning

- Homogena system **med fler obekanta än ekvationer** har alltid **oändligt många lösningar**, t.ex.

$$\begin{matrix} \textcircled{1} \\ \downarrow \end{matrix} \begin{cases} 2x - y + z = 0 \\ x - 2y - z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x - y + z = 0 \\ x - 3y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \dots \begin{cases} z = -5t \\ x = 3t, \\ y = t \end{cases} \quad \text{där } t \in \mathbb{R}$$

# Lösningsstruktur för homogena ekvationssystem

Allmänt: för ett **homogent** ekvationssystem gäller exakt ett av följande alternativ:

- Systemet har **entydig (trivial)** lösning
- Systemet har **oändligt många** lösningar

# Elementära radoperationer

- Multiplicera **ekvation** med nollskild konstant
- Byta plats på två **ekvationer**
- Addera konst\*(**ekvation**) till annan **ekvation**

$$\begin{array}{l} \textcircled{-2} \\ \downarrow \end{array} \begin{array}{l} \textcircled{-3} \\ \downarrow \end{array} \left\{ \begin{array}{l} x + y + z = 2 \\ 3x + 2y - z = 3 \\ 2x + 3y + 5z = 4 \end{array} \right. \Leftrightarrow$$

$$\begin{array}{l} \textcircled{1} \\ \downarrow \end{array} \left\{ \begin{array}{l} x + y + z = 2 \\ -y - 4z = -3 \\ y + 3z = 0 \end{array} \right. \Leftrightarrow$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x + y + z = 2 \\ -y - 4z = -3 \\ -z = -3 \end{array} \right. \Leftrightarrow$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x = 2 - y - z = 8 \\ y = 3 - 4z = -9 \\ z = 3 \end{array} \right.$$

- Multiplicera **rad** med nollskild konstant
- Byta plats på två **rader**
- Addera konst\*(**rad**) till annan **rad**

$$\begin{array}{l} \textcircled{-2} \\ \downarrow \end{array} \begin{array}{l} \textcircled{-3} \\ \downarrow \end{array} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & -1 & 3 \\ 2 & 3 & 5 & 4 \end{array} \right) \sim$$

$$\begin{array}{l} \textcircled{1} \\ \downarrow \end{array} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ \mathbf{0} & -1 & -4 & -3 \\ \mathbf{0} & 1 & 3 & 0 \end{array} \right) \sim$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ \mathbf{0} & -1 & -4 & -3 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & -1 & -3 \end{array} \right) \sim$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ -9 \\ 3 \end{pmatrix}$$

# Lösungsstruktur

- Entydig lösning

$$\left( \begin{array}{ccc|c} \mathbf{1} & 1 & 1 & 2 \\ \mathbf{0} & \mathbf{-1} & \mathbf{-4} & 3 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{-1} & 3 \end{array} \right)$$

- Ingen lösning:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} \mathbf{1} & 1 & 1 & 2 \\ \mathbf{0} & \mathbf{-1} & \mathbf{-4} & 3 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{3} \end{array} \right)$$

- Oändligt många (parameterlösning):

$$\left( \begin{array}{ccc|c} \mathbf{1} & 1 & 1 & 2 \\ \mathbf{0} & \mathbf{-1} & \mathbf{-4} & 3 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} \end{array} \right)$$



# Trappstegsform

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & -1 & 3 \\ 2 & 3 & 6 & 7 \end{array} \right) \sim$$

$$\sim \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -4 & -3 \\ 0 & 1 & 4 & 3 \end{array} \right) \sim$$

$$\sim \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -4 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

*trappstegsform*

*radekvivalenta*

Om matrisen  $B$  erhålls efter ändligt många radoperationer på matrisen  $A$  så säges  $A$  och  $B$  vara **radekvivalenta**.

nya rad = gamla rad +  $c$  · annan rad

Att  $A$  och  $B$  är **radekvivalenta** skrivs

$$A \sim B$$

Sats 3.4.2. Om två ekvationssystem har **radekvivalenta** totalmatriser så är systemens lösningsmängder **identiska**.

# Elementära radoperationer

- Multiplicera **rad** med nollskild konstant
- Byta plats på två **rader**
- Addera konst\*(**rad**) till annan **rad**

$$\begin{array}{ccc} \textcircled{-2} & \textcircled{1} & \textcircled{-3} \\ \downarrow & \downarrow & \downarrow \end{array} \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 4 & 5 & 6 & 0 \\ 3 & -2 & 1 & 4 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & -2 & 0 \\ 2 & 3 & 5 & 7 & 0 \end{array} \right) \sim$$

$$\begin{array}{ccc} \textcircled{-14} & & \\ \downarrow & & \\ \textcircled{-4} & \textcircled{5} & \\ \downarrow & \downarrow & \end{array} \left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 4 & 5 & 6 & 0 \\ 0 & -14 & -14 & -14 & 0 \\ 0 & 4 & 4 & 4 & 0 \\ 0 & -5 & -5 & -5 & 0 \end{array} \right) \sim$$

$$\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & 4 & 5 & 6 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \sim$$

Sätt  $x_4 = t, x_3 = s$  vilket ger

$$x_2 = -t - s,$$

$$x_1 = -2t - s$$

Dvs

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

**Hands up if you**



**love Fridays**