

Køreplan:

Repetition og perspektivering:

kl. 12:30 – 13:00 i Auditorium 7.

Forelæsningens 1. del:

kl. 13:05 – 13:40 i Auditorium 7.

Opgaveregning:

kl. 13:45 – 15:35 i grupperummene.

Forelæsningens 2. del:

kl. 15:40 – 16:15 i Auditorium 7.

Næste gang:

i Auditorium 7.

“Hvor meget” udspænder et antal vektorer?

Mål og indhold:

Repetition:

Linearkombinationer. Produkt matrix - vektor. Lineære ligningssystemer.

Nyt stof:

Et lineært ligningssystem (m ligninger i n ubekendte) med koefficientmatrix A og højresiden \mathbf{b} svarer til matrixligningen $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$, og vi vil gerne finde alle løsningsvektorer $\mathbf{x} \in \mathbf{R}^n$. Til dette formål sætter vi løsning af lineære ligningssystemer vha. rækkeoperationer helt i system.

Rækkereduktion til række-echelonform: (et fint fransk ord for trappeform). Givet en (total)matrix A . Hvordan kan man overføre den i en rækkeækvivalent simpel matrix således at det tilsvarende ligningssystem er nemt at løse? Og hvordan kan man karakterisere “simpel”?

Gauss-algoritme:

Det gøres ved den såkaldte rækkereduktionsalgoritme (eller Gauss-algoritme). Ved at arbejde sig systematisk gennem søjlerne fra venstre til højre opnår man

- ved rækkeombytninger: at ledende koefficienter optræder længst muligt til venstre;
- og ved rækkeadditioner (“erstatninger”): at der kun står 0-taller **under** en ledende koefficient i hver Pivot søjle.

Efter et antal operationer ender man med en (rækkeækvivalent) matrix på **echelonform**. Søjler med Pivotpositioner (skal indeholde en ledende koefficient) kaldes Pivot søjler; de tilsvarende variable er **bundne**¹; evt. resterende variable er **frie**² variable.

Det kan som regel betale sig at fortsætte med flere rækkeoperationer for at nå frem til en matrix på **reduceret echelonform** (som iøvrigt er entydigt bestemt ud fra den oprindelige matrix). Det opnås med den såkaldte Gauss-Jordan algoritme. Her sørger man – ved rækkemultiplikationer – for at alle Pivotelementer normeres til 1-taller og – ved rækkeadditioner – at der kun står 0-taller også **over** disse Pivotpositioner.

¹på engelsk: basic

²eng.: free

F1+ Tools	F2+ Matrix	F3+ Calc	F4+ Other	F5 Pr3mid	F6+ Clean Up			
			1	0	0	-	967	
							51700	
			0	1	0		3	
							235	
			0	0	1		1627	
							51700	
rref(a)								
MAIN RAD EXACT FUNC 99/99								

Antallet af Pivotsøjler i echelonmatricen kaldes **rangen**³ – af både echelonmatricen og af den oprindelige $m \times n$ -matrix. Desuden tales om matricens **nullitet**⁴:

$$\text{rank}(A) + \text{nullity}(A) = n =$$

antal søjler i A . Rangen svarer til antallet af bundne variable, nulliteten til antallet af frie variable.

Om løsningsmængden af systemet givet ved $Ax = \mathbf{b}$ ved man nu:

1. Systemet har en løsning (er konsistent) hvis koefficientmatricen A og totalmatricen $[A | \mathbf{b}]$ har den **samme rang**. Det betyder nemlig, at man ved rækkereduktion aldrig kommer frem til en ledende koefficient i højresiden.
2. Hvis systemet er konsistent og hvis koefficientmatricens rang er n (maxi-

mal) og dermed defekten 0 (minimal), så har systemet netop én løsning.

3. Hvis systemet er konsistent og hvis koefficientmatricens rang er mindre end n og dermed defekten større end 0, så har systemet uendelig mange løsninger.

Litteratur:

MF Ch. 1.3 – 1.4, pp. 33 – 50.

Komp pp. 10 – 14.

Wikipedia Gaussian elimination

Wikipedia Gauss-Jordan elimination

Mathworld Gaussian elimination

Webdemo:

På denne webside kan man øve sig i at gennemføre rækkereduktioner på systematisk vis; man skal selv angive hvilke rækkeoperationer der skal udføres; udregningen klarer automatisk!

Opgaver:

MF, Ch. 1.2 29, 31, 33, 45 – 64.

MF, Ch. 1.3 1, 3, 5, 7, 9, 11, 13, 23, 25, 33, 37.

³eng.: rank

⁴eng.: nullity