

# Элементы линейной алгебры

## Обратная матрица

Квадратная матрица  $A$  называется **невырожденной**, если ее определитель не равен нулю. В противном случае, матрица называется **вырожденной**.

Матрица  $\tilde{A}$  называется **дополнительной** к матрице  $A$ , если ее элементы есть алгебраические дополнения соответствующих элементов матрицы  $A$ .

Матрица  $A^{-1}$  называется **обратной** для квадратной матрицы  $A$ , если

$$\boxed{AA^{-1} = A^{-1}A = E.} \quad (2.8)$$

**Теорема 2.3.** Любая невырожденная квадратная матрица имеет обратную, которая может быть найдена по формуле

$$\boxed{A^{-1} = \frac{1}{|A|}(\tilde{A})^T.} \quad (2.9)$$

### Правило нахождения обратной матрицы

- 1) найти определитель матрицы  $|A|$ ;
- 2) найти дополнительную матрицу  $\tilde{A}$ ;
- 3) транспонировать дополнительную матрицу, то есть найти  $(\tilde{A})^T$ ;
- 4) разделить каждый элемент транспонированной дополнительной матрицы на значение определителя  $|A|$  исходной матрицы.

Пример 2.9. Найти обратную матрицу к матрице  $A = \begin{pmatrix} 2 & -4 & 1 \\ 1 & -5 & 3 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ .

Решение.

1) Найдем определитель матрицы  $A$ :

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & -4 & 1 \\ 1 & -5 & 3 \\ 1 & -1 & 1 \end{vmatrix} = -10 - 12 - 1 + 5 + 6 + 4 = -8.$$

2) найдем дополнительную матрицу

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} \begin{vmatrix} -5 & 3 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 1 & -5 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \\ -\begin{vmatrix} -4 & 1 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 2 & -4 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \\ \begin{vmatrix} -4 & 1 \\ -5 & 3 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ 1 & -5 \end{vmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 2 & 4 \\ 3 & 1 & -2 \\ -7 & -5 & -6 \end{pmatrix}.$$

3) транспонируем дополнительную матрицу  $(\tilde{A})^T = \begin{pmatrix} -2 & 3 & -7 \\ 2 & 1 & -5 \\ 4 & -2 & -6 \end{pmatrix}$ .



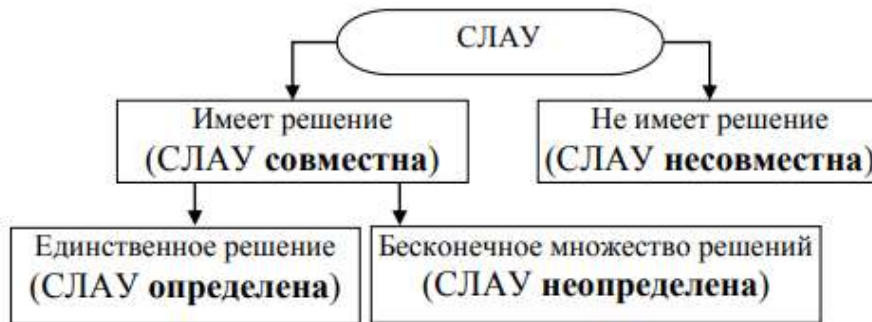


Рис. 2.1

Нетрудно понять, что решение СЛАУ полностью определяется коэффициентами системы и свободными членами. Поэтому встает вопрос: можно ли отдельно исследовать их, записав в виде компактных таблиц, а не переписывать каждый раз СЛАУ? Оказывается, можно. Таблицы, которыми пользуются при решении СЛАУ, назвали матрицами.

### Решение систем линейных уравнений методом Крамера

Рассмотрим СЛАУ  $n$  уравнений с  $n$  неизвестными вида:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1, \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2, \\ \dots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n. \end{cases} \quad (2.6)$$

Введем в рассмотрение определители

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}, \quad \Delta_i = \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & b_1 & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & b_2 & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & \dots & b_n & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}.$$

$i$  -й столбец

Через  $\Delta$  обозначен определитель системы, через  $\Delta_i$  – определитель системы, в которой  $i$ -й столбец заменен на столбец свободных членов.

**Теорема 2.2** (правило Крамера<sup>1</sup>). Если в системе  $n$  линейных уравнений с  $n$  неизвестными определитель  $\Delta \neq 0$ , то система имеет единственное решение, которое задается формулами

$$\boxed{x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta}; \quad x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta}; \dots; \quad x_n = \frac{\Delta_n}{\Delta}.} \quad (2.7)$$

Формулы (2.7) называют формулами Крамера.



Пример 2.5. Решить систему методом Крамера:

$$\begin{cases} 3x + 2y + z = 2, \\ 2x - y + 2z = -2, \\ 4x + 3y - z = 1. \end{cases}$$

Решение. Вычислим определитель системы:

$$\Delta = \begin{vmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 4 & 3 & -1 \end{vmatrix} = 3(1-6) - 2(-2-8) + 1(6+4) = 15 \neq 0 \Rightarrow \text{система имеет единствен-}$$

ное решение.

Вычислим определители  $\Delta_1; \Delta_2; \Delta_3$ :

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 2 & 2 & 1 \\ -2 & -1 & 2 \\ 1 & 3 & -1 \end{vmatrix} = -15, \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 2 & -2 & 2 \\ 4 & 1 & -1 \end{vmatrix} = 30, \quad \Delta_3 = \begin{vmatrix} 3 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -2 \\ 4 & 3 & 1 \end{vmatrix} = 15.$$

Замечание. Справедливы следующие утверждения:

- 1) если  $\Delta = 0$  и хотя бы один из  $\Delta_i \neq 0$ , то система не имеет решения;
- 2) если  $\Delta = 0$  и все  $\Delta_i = 0$ , то система либо не имеет решений, либо имеет бесконечное множество решений.

## Решение систем линейных уравнений матричным методом

Обратная матрица применяется для решения неоднородных СЛАУ  $n$  уравнений с  $n$  неизвестными:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1; \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2; \\ \dots; \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n. \end{cases}$$

Обозначим

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \text{ — основная матрица системы;}$$

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ — столбец переменных; } B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \dots \\ b_n \end{pmatrix} \text{ — столбец свободных членов.}$$

Учитывая правило умножения матриц, систему запишем в матричной форме  $AX = B$  (так как число столбцов матрицы  $A$  равно числу строк матрицы  $X$ , то их произведение существует и является матрицей-столбцом  $B$ ).

Предположим, что квадратная матрица  $A$  невырожденная, то есть  $|A| \neq 0$ , значит существует обратная матрица  $A^{-1}$ .

Матричное равенство  $AX = B$  умножим слева на  $A^{-1}$  и получим:

$$A^{-1}(AX) = A^{-1}B,$$

$$(A^{-1}A)X = A^{-1}B,$$

$$EX = A^{-1}B,$$

$$X = A^{-1}B.$$

Итак, решением СЛАУ будет матрица-столбец

$$\boxed{X = A^{-1}B.} \quad (2.10)$$

*Правило решения СЛАУ с помощью обратной матрицы*

- 1) найти обратную матрицу  $A^{-1}$  для основной матрицы системы;
- 2) умножить найденную матрицу слева на столбец свободных членов  $B$ ;
- 3) полученная матрица-столбец и будет решением системы.

Пример 2.10. Решить матричным методом систему 
$$\begin{cases} 3x + 2y + z = 2, \\ 2x - y + 2z = -2, \\ 4x + 3y - z = 1. \end{cases}$$

Решение. В данном примере

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 4 & 3 & -1 \end{pmatrix}, \quad X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Найдем обратную матрицу  $A^{-1}$ .

1) Найдем определитель матрицы  $A$ :  $|A| = 15 \neq 0$ ;

2) найдем дополнительную матрицу

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} \begin{vmatrix} -1 & 2 \\ 3 & -1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 4 & -1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ 4 & 3 \end{vmatrix} \\ -\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 3 & -1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 4 & -1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 3 & 2 \\ 4 & 3 \end{vmatrix} \\ \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 2 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ 2 & -1 \end{vmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -5 & 10 & 10 \\ 5 & -7 & -1 \\ 5 & -4 & -7 \end{pmatrix};$$

3) транспонируем дополнительную матрицу  $(\tilde{A})^T = \begin{pmatrix} -5 & 5 & 5 \\ 10 & -7 & -4 \\ 10 & -1 & -7 \end{pmatrix}$ ;

4) найдем обратную матрицу, разделив каждый элемент транспонированной дополнительной матрицы на значение определителя  $|A|$  исходной матрицы:

$$A^{-1} = \frac{1}{15} \begin{pmatrix} -5 & 5 & 5 \\ 10 & -7 & -4 \\ 10 & -1 & -7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{7}{15} & -\frac{4}{15} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{15} & -\frac{7}{15} \end{pmatrix}.$$

$$\text{Тогда } X = A^{-1}B = \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{7}{15} & -\frac{4}{15} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{15} & -\frac{7}{15} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Ответ:  $x = -1, y = 2, z = 1$ .

Метод обратной матрицы и метод Крамера обладают рядом существенных недостатков. Оба эти метода достаточно трудоемки и применимы только для решения СЛАУ, в которых: 1) число уравнений равно числу неизвестных; 2) определитель основной матрицы системы отличен от нуля.

Универсальным и вычислительно эффективным является метод Гаусса, который позволяет решить СЛАУ с любым числом уравнений и неизвестных.