

Insinöörimatematiikka: Lineaarialgebra

Mika Hirvensalo
mikhirve@utu.fi

Matematiikan ja tilastotieteen laitos
Turun yliopisto

2024

Esimerkki

Matriisia

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}.$$

vastaa yhtälöryhmä

$$\begin{cases} x_1 + 2x_3 = 4 \\ x_2 - x_3 = -3 \\ x_4 = -1 \end{cases},$$

josta $(x_1, x_2, x_3, x_4) = (-2x_3 + 4, x_3 - 3, x_3, -1) =$
 $(-2x_3, x_3, x_3, 0) + (4, -3, 0, -1) = x_3(-2, 1, 1, 0) + (4, -3, 0, -1).$

Huomautus

”portaan aloittavat” muuttujat esitetään muiden avulla, muut jäävät esitykseen.

Esimerkki

$$\begin{cases} x_1 & -4x_4 & -6x_5 & = & -2 \\ & x_2 & +3x_4 & & = & 3 \\ & & x_3 & +x_4 & +2x_5 & = & 7 \end{cases}$$

Ratkaisut:

$$\begin{aligned} & (x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) \\ = & (4x_4 + 6x_5 - 2, -3x_4 + 3, -x_4 - 2x_5 + 7, x_4, x_5) \\ = & (4x_4 + 6x_5, -3x_4, -x_4 - 2x_5, x_4, x_5) + (-2, 3, 7, 0, 0) \\ = & (4x_4, -3x_4, -x_4, x_4, 0) + (6x_5, 0, -2x_5, 0, x_5) + (-2, 3, 7, 0, 0) \\ = & x_4(4, -3, -1, 1, 0) + x_5(6, 0, -2, 0, 1) + (-2, 3, 7, 0, 0), \end{aligned}$$

Lause

Jos A on lineaarisen yhtälöryhmän $m \times n$ -matriisi (ei augmentoitu), ja sen porrasmuodossa on r porrasta (nollasta eroavaa riviä), voidaan ryhmän ratkaisut esittää muodossa $\mathbf{x} = x_{r+1}\mathbf{c}_{r+1} + \dots + x_n\mathbf{c}_n + \mathbf{c}$, missä $\mathbf{c}_i, \mathbf{c} \in \mathbb{R}^n$ ovat lineaarisesti riippumattomia vakiovektoreita ja $x_i \in \mathbb{R}$.

Määritelmä

Matriisista A saatavan (reduoidun) porrasmatriisin nolosta eroavien rivien lukumäärää sanotaan matriisin asteeksi (rank) ja merkitään $r(A)$.

Lause

- $r(A)$ on matriisin rivien generoiman vektoriavaruuden dimensio.
- $r(A)$ on matriisin sarakkeiden generoiman vektoriavaruuden dimensio.

Esimerkki

Onko joukko

$$B = \{(1, -1, 2, -3), (-2, 2, 1, 2), (-4, 4, 7, 0), (-3, 3, -1, 5)\}$$

lineaarisesti riippumaton ?

$$\begin{aligned} & c_1(1, -1, 2, -3) + c_2(-2, 2, 1, 2) \\ + & c_3(-4, 4, 7, 0) + c_4(-3, 3, -1, 5) = (0, 0, 0, 0) \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} c_1 - 2c_2 - 4c_3 - 3c_4 = 0 \\ -c_1 + 2c_2 + 4c_3 + 3c_4 = 0 \\ 2c_1 + c_2 + 7c_3 - c_4 = 0 \\ -3c_1 + 2c_2 + 5c_4 = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

Kerroinmatriisi

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & -4 & -3 \\ -1 & 2 & 4 & 3 \\ 2 & 1 & 7 & -1 \\ -3 & 2 & 0 & 5 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

vastaa yhtälöryhmää

$$\begin{cases} c_1 & +2c_3 & -c_4 & = & 0 \\ & c_2 & +3c_3 & +c_4 & = & 0 \\ & & & & 0 & = & 0 \\ & & & & 0 & = & 0 \end{cases}.$$

Ratkaisut ovat

$$\begin{aligned} (c_1, c_2, c_3, c_4) &= (-2c_3 + c_4, -3c_3 - c_4, c_3, c_4) \\ &= c_3(-2, -3, 1, 0) + c_4(1, -1, 0, 1). \end{aligned}$$

Määritelmä

$m \times n$ matriisi on kaavio

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix},$$

jossa on m riviä ja n saraketta. Jos matriisin alkiot ovat reaalilukuja (kunnan \mathbb{K}), sanotaan että matriisi on yli reaalilukujen (yli kunnan \mathbb{K})

Määritelmä

Rivivektori (vaakavektori) on $1 \times n$ matriisi $(a_{11}, a_{12}, \dots, a_{1n})$.

Sarakevektori (pystyvektori) on $m \times 1$ matriisi

$$\begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix}$$

Skalaarikertolasku

Jos A on $m \times n$ -matriisi ja c joko kompleksiluku tai reaaliluku, on cA $m \times n$ -matriisi, jolle pätee $(cA)_{ij} = cA_{ij}$ (kertolasku alkioittain).

Matriisien yhteenlasku

Jos A on $m \times n$ -matriisi ja B $r \times s$ -matriisi, summa $A + B$ määritellään vain jos $m = r$ ja $n = s$. Tällöin

$$(A + B)_{ij} = A_{ij} + B_{ij}$$

Huomautus

$m \times n$ -matriisit muodostavat vektoriavaruuden yhteenlaskun ja skalaarikertolaskun suhteen.

Esimerkki

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \text{ on } 2 \times 3\text{-matriisi, } 5A = \begin{pmatrix} 10 & -5 & 0 \\ 0 & 5 & 15 \end{pmatrix}$$

Esimerkki

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \text{ on } 2 \times 3\text{-matriisi ja } B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$$

3×2 -matriisi. Summaa $A + B$ ei ole määritely.

Esimerkki

$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ on 2×3 -matriisi ja $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ on 2×3 -matriisi.

$$A + B = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & 6 \end{pmatrix}$$

Määritelmä

- *Nollamatriisi* O on matriisi, jonka kaikki alkiot ovat nollia
- *Neliömatriisi* on matriisi, jossa rivien määrä on sama kuin sarakkeiden määrä
- *Diagonaalimatriisi* on neliömatriisi D , jolle pätee $i \neq j \Rightarrow D_{ij} = 0$.
- *Identiteettimatriisi* I_n on diagonaalimatriisi, jonka kaikki *diagonaali*alkiot ovat ykkösiä.

Määritelmä

- *Transpoosi* $(A^T)_{ij} = A_{ji}$.
- Neliömatriisi A on *symmetrinen*, jos $A^T = A$.
- Matriisin A :n *vastamatriisi* $-A$ määritellään asettamalla $(-A)_{ij} = -A_{ij}$.

Määritelmä

Olkoot U ja V vektoriavaruuksia yli kunnan \mathbb{K} . Funktio $f : U \rightarrow V$ on *lineaarinen*, jos

$$f(a_1\mathbf{u}_1 + a_2\mathbf{u}_2) = a_1f(\mathbf{u}_1) + a_2f(\mathbf{u}_2).$$

Induktiolla:

$$f(a_1\mathbf{u}_1 + \dots + a_n\mathbf{u}_n) = a_1f(\mathbf{u}_1) + \dots + a_nf(\mathbf{u}_n)$$

Matriisiesitys

Valitaan avaruudelle U (dim. n) kanta $B = \{\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n\}$ ja avaruudelle V (dim. m) kanta $C = \{\mathbf{c}_1, \dots, \mathbf{c}_m\}$.

Tällöin vektorin $\mathbf{u} = x_1\mathbf{b}_1 + \dots + x_n\mathbf{b}_n$ kuva saadaan muodossa

$$f(x_1\mathbf{b}_1 + \dots + x_n\mathbf{b}_n) = x_1f(\mathbf{b}_1) + \dots + x_nf(\mathbf{b}_n)$$

Koska C on avaruuden V kanta, voidaan jokainen $f(\mathbf{b}_i)$ esittää muodossa

$$f(\mathbf{b}_i) = a_{i1}\mathbf{c}_1 + \dots + a_{im}\mathbf{c}_m$$

Matriisiesitys

$$f(x_1 \mathbf{b}_1 + \dots + x_n \mathbf{b}_n) = x_1 f(\mathbf{b}_1) + \dots + x_n f(\mathbf{b}_n)$$

Koska C on avaruuden V kanta, voidaan jokainen $f(\mathbf{b}_i)$ esittää muodossa

$$f(\mathbf{b}_i) = a_{i1} \mathbf{c}_1 + \dots + a_{im} \mathbf{c}_m$$

Yhdistämällä:

$$\begin{aligned} & f(x_1 \mathbf{b}_1 + \dots + x_n \mathbf{b}_n) \\ &= x_1 (a_{11} \mathbf{c}_1 + \dots + a_{m1} \mathbf{c}_m) \\ &+ \dots + x_n (a_{1n} \mathbf{c}_1 + \dots + a_{mn} \mathbf{c}_m) \\ &= (a_{11} x_1 + \dots + a_{1n} x_n) \mathbf{c}_1 \\ &+ \dots + (a_{m1} x_1 + \dots + a_{mn} x_n) \mathbf{c}_m \end{aligned}$$

Määritelmä

Jos $f : U \rightarrow V$ on lineaarikuvaus B ja C avaruuksien U ja V kannat, sekä

$$f(\mathbf{b}_i) = a_{i1}\mathbf{c}_1 + \dots + a_{im}\mathbf{c}_m,$$

sanotaan, että matriisi

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

on lineaarikuvauksen f *matriisi* kantojen B ja C suhteen.

Matriisikertolasku

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n \end{pmatrix}$$

Huomautus

Olkoon A lineaarikuvauksen $f : U \rightarrow V$ matriisi kantojen B ja C suhteen. Jos x on alkukuvan koordinaattivektori, saadaan kuvan koordinaattivektori matriisikertolaskulla Ax .

Määritelmä

Olkoon A $m \times n$ -matriisi ja B $n \times k$ -matriisi. Matriisitulo AB voidaan määritellä seuraavasti: Esitetään B $n \times 1$ sarakkeina: $B = (\mathbf{b}_1 \dots \mathbf{b}_k)$, jolloin

$$AB = (A\mathbf{b}_1 \dots A\mathbf{b}_k).$$

Symmetrinen esitys

Jos A on $m \times n$ -matriisi ja B on $n \times k$ -matriisi, on

$$(AB)_{ij} = \sum_{l=1}^n A_{il}B_{lj}$$

Esimerkki

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 0 & 3 \\ -1 & 2 & -2 \end{pmatrix}}_{2 \times 3} \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 2 & -2 \\ 3 & -1 & 2 \end{pmatrix}}_{2 \times 3}$$

ei ole määritelty

Esimerkki

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 0 & 3 \\ -1 & 2 & -2 \end{pmatrix}}_{2 \times 3} \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 2 & -1 \\ -2 & 2 \end{pmatrix}}_{3 \times 2}$$

on määritelty.

Huomautus

Matriisitulo voidaan laskea lohkomuodossa

$$\begin{pmatrix} A_1 & A_2 \\ A_3 & A_4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_1 & B_2 \\ B_3 & B_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_1B_1 + A_2B_3 & A_1B_2 + A_2B_4 \\ A_3B_1 + A_4B_3 & A_3B_2 + A_4B_4 \end{pmatrix}$$

mikäli lohkojen tyypit sopivat yhteen.

Lause

- $A(BC) = (AB)C$
- $A(B + C) = AB + AC$
- $(A + B)C = AC + BC$
- $a(AB) = (aA)B = A(aB)$
- $AO = OA = O$
- $AI = IA = A,$
- $(AB)^T = B^T A^T,$

edellyttäen että vasemmat puolet ovat määriteltyjä.

Esimerkki

Matriisikertolasku

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 3 & 2 & 2 \\ 2 & -2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x + z - w \\ x + 3y + 2z + 2w \\ 2x - 2y + w \end{pmatrix}$$

Määrittelee lineaarikuvauksen $\mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$, jossa koordinaattivektori $(x, y, z, w) \in \mathbb{R}^4$ kuvautuu koordinaattivektoriksi $(2x + z - w, x + 3y + 2z + 2w, 2x - 2y + w) \in \mathbb{R}^3$.