

DETERMINANT

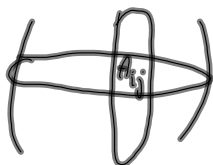
Tvrzení Jestliže existuje A^{-1} , potom

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

Mějme matici $A = (A_{ij}^i) = (A_{ij})$.

ALGEBRAICKÝ DODPLNĚK k prvku A_{ij}

je $(-1)^{i+j}$ -násobek determinantu matice, která vznikne z A zjednodášením i -tého řádku a j -tého sloupce. Ozn. \hat{A}_{ij} . (KOFAKTOR)



Laplacova věta (o vývoji determinantu)

Pro každé $i \in \{1, \dots, n\}$ platí

$$\begin{aligned} \det A &= \hat{A}_{i1} A_{i1} + \dots + \hat{A}_{in} A_{in} \\ &= \hat{A}_{1i} A_{1i} + \dots + \hat{A}_{ni} A_{ni}. \end{aligned}$$

A ... čtvercová matice. Označme \hat{A} matici algebraických doplňků.

Matice $\text{adj } A = \hat{A}^T$ se nazývá **ADJUNGOVANÁ** k matici A .

Tvrzení Bude A čtvercová matice s nenulovým determinantem. Pak

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \text{adj } A.$$

Tvrzení

$$\begin{vmatrix} A_{11} & \dots & A_{1k} & A_{1k+1} & \dots & A_{1n} \\ \vdots & & \vdots & & & \vdots \\ A_{k1} & \dots & A_{kk} & A_{k+1,1} & \dots & A_{kn} \\ 0 & \dots & 0 & A_{k+1,k+1} & \dots & A_{k+1,n} \\ \vdots & & \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & A_{n,k+1} & \dots & A_{nn} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} A_{11} & \dots & A_{1k} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{k1} & \dots & A_{kk} \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} A_{k+1,k+1} & \dots & A_{k+1,n} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{n,k+1} & \dots & A_{nn} \end{vmatrix}$$

SOUSTAVY LINEÁRNÍCH ROVNIC

Necht \mathcal{P} je pole, $m, n, i, j \in \mathbb{N}$, $i \in \{1, \dots, m\}$,
 $j \in \{1, \dots, n\}$, pro každé i, j exist $a_{ij}, b^i \in \mathcal{P}$.

$$\begin{aligned} \text{Potom} \quad & a_{11}^1 x^1 + a_{12}^1 x^2 + \dots + a_{1n}^1 x^n = b^1 \\ & a_{21}^2 x^1 + a_{22}^2 x^2 + \dots + a_{2n}^2 x^n = b^2 \\ & \vdots \\ & a_{m1}^m x^1 + a_{m2}^m x^2 + \dots + a_{mn}^m x^n = b^m \end{aligned}$$

je SOUSTAVA m LINEÁRNÍCH ROVNIC o n neznámých
 x^1, \dots, x^n .

$A = (a_{ij}^i)$ je MATICE SOUSTAVY, $b = (b^i)$ je sloupec
 pravých stran, $\bar{A} = (a_{ij}^i | b^i)$ je ROZŠÍŘENÁ MATICE
 SOUSTAVY, $x = (x^i)$ je sloupec neznámých.

Potom $Ax = b$.

n -tice $x_0 = (x_0^1, \dots, x_0^n)$ je ŘEŠENÍ soustavy,
 pokud platí rovnost $Ax_0 = b$.

Množinu všech řešení soustavy lin. rovnic nazýváme
 OBECNÉ ŘEŠENÍ soustavy. Soustavy lin. rovnic jsou
 EKUIVALENTNÍ, pokud mají stejná řešení.

Transformace Elementární řádkové úpravy roztváří
 matici soustavy pomocí množiny řešení.

Dělení Elementární úprava je násobení elementární
 maticí U vlevo. Pak z $Ax = b$ dostaneme $UAx = Ub$.
 Když x_0 je řešením původní soustavy, $Ax_0 = b$, potom
 $UAx_0 = Ub$ a x_0 je řešením upravené soustavy.

FROBENIOVA VĚTA Soustava lin. rovnic má řešení
 právě tehdy, když se hodnost matice soustavy
 rovná hodnosti rozšířené matice soustavy.

$$\text{rank } A = \text{rank } A | b$$

$$\left(\begin{array}{c|c} & \end{array} \right)$$

HOMOGENNÍ SOUSTAVY LIN. ROVNIC

Soustava s nulovou pravou stranou, $b = 0$.

Trženi lineární kombinace řešení homogenní soustavy je také řešením té soustavy.

Důkaz Necht' x_1, x_2 jsou řešení, $\alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{F}$.

Tedy $Ax_1 = 0$, $Ax_2 = 0$.

$$A(\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2) = \alpha_1 Ax_1 + \alpha_2 Ax_2 = 0.$$

FUNDAMENTÁLNÍ SYSTÉM ŘEŠENÍ je lineární množina řešení homogenní soustavy lineárních rovnic, která je lineárně nezávislá a každé řešení lze vyjádřit jako lineární kombinaci řešení z této množiny.

Trženi Fundamentální systém řešení soustavy $Ax = 0$ o n rovnicích má $n - \text{rank } A$ prvků.

NEHOMOGENNÍ SOUSTAVY LIN. ROVNIC

$Ax = b$, potom $Ax = 0$ je možná HOMOGENIZOVANÁ soustava.

Tvrzení Mění x_p je nějaký řešení soustavy $Ax = b$. Potom každé řešení x této soustavy lze psát ve tvaru $x = x_p + x_0$, kde x_0 je řešení homogenizované soustavy.

Důkaz x_p, x jsou řešení. Položíme $x_0 = x - x_p$.

$$\text{Potom } Ax_0 = A(x - x_p) = Ax - Ax_p = b - b = 0. \Rightarrow$$

x_0 je řešení homogenizované soustavy a $x = x_0 + x_p$.

x_p je možná PARTIKULÁRNÍ ŘEŠENÍ.

Obv. v. řešení tedy je

$$\{ x_p + x_0 \mid x_0 \text{ je řešení homogenizované soustavy} \}.$$