

A⁻¹ στις συστήματα

] Έστω

$A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 0 & -3 & 4 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix}$. Να εξεταστεί αν ο A είναι αντιστροφής.
 Στην περίπτωση που ο A είναι αντιστροφής, να δεχτείται A^{-1} και να γραφεί ως γνόμονο συστήματος ηλεκτρών.

Λύση

$$\left(A \mid I_3 \right) = \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 4 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 3 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{v_2 \rightarrow (-\frac{1}{3})v_2}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{4}{3} & 0 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & -2 & 3 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{r_1 \rightarrow r_1 + 2r_2} \xrightarrow{r_3 \rightarrow r_3 + 2r_2}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -\frac{2}{3} & 1 & -2/3 & 0 \\ 0 & 1 & -4/3 & 0 & -1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1/3 & 0 & -2/3 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{r_3 \rightarrow 3r_3}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -2/3 & 1 & -2/3 & 0 \\ 0 & 1 & -4/3 & 0 & -1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -2 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{r_1 \rightarrow r_1 + \frac{2}{3}r_3} \xrightarrow{r_2 \rightarrow r_2 + \frac{4}{3}r_3}$$

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

$R_A = I_3$

A^{-1}

- 2 -

Εγόνον $P_A = I_3$, ο Α είναι αντισερπίφικος και ανήμι Ιεωρία.

Έχουμε ότι

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

(Χαρακτηρίζουμε ότι ο A^{-1} προκύπτει από τον I_3 εφαπτόστας τους είδους συναρμολόγησης περιβολεύοντος γραμμών του Χενεάφοντος Ιωαννίνων ή να να πάρουμε τον $I_n = I_3$ από τον A).

Έτσι

$$E_1 = e_1(I_3) = [v_2 \rightarrow (-\frac{1}{3})v_2](I_3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$E_2 = e_2(I_3) = [v_1 \rightarrow v_1 + 2v_2](I_3) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$E_3 = e_3(I_3) = [v_3 \rightarrow v_3 + 2v_2](I_3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$E_4 = e_4(I_3) = [v_3 \rightarrow 3v_3](I_3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

$$E_5 = e_5(I_3) = [v_1 \rightarrow v_1 + \frac{2}{3}v_3](I_3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2/3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$E_6 = e_6(I_3) = [v_2 \rightarrow v_2 + \frac{4}{3}v_3](I_3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 4/3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

οι δρογχώσεις πινακες που αντιστρέφουν τη στραγγισμό

δραστικών $v_2 \rightarrow (-\frac{1}{3})v_2, \dots, v_7 \rightarrow v_7 + \frac{4}{3}v_3$.

Τότε $A^{-1} = E_6 \cdot E_5 \cdot E_4 \cdot E_3 \cdot E_2 \cdot E_1 \cdot I_3$

$I_3 = E_6 \cdot E_5 \cdot E_4 \cdot E_3 \cdot E_2 \cdot E_1 \cdot A$

και $A = (E_6 \cdot E_5 \cdot E_4 \cdot E_3 \cdot E_2 \cdot E_1)^{-1} I_3 = (E_1)^{-1} (E_2)^{-1} (E_3)^{-1} (E_4)^{-1} (E_5)^{-1} (E_6)^{-1} I_3$,

όπου $(E_1)^{-1} = e_1^{-1}(I_3) = [v_2 \rightarrow -3v_2](I_3)$

$(E_2)^{-1} = e_2^{-1}(I_3) = [v_1 \rightarrow v_1 - 2v_2](I_3)$

$(E_3)^{-1} = e_3^{-1}(I_3) = [v_3 + v_2 - 2v_1](I_3)$

$(E_4)^{-1} = e_4^{-1}(I_3) = [v_3 \rightarrow \frac{1}{3}v_3](I_3)$

$(E_5)^{-1} = e_5^{-1}(I_3) = [v_1 \rightarrow v_1 - \frac{2}{3}v_3](I_3)$

$(E_6)^{-1} = e_6^{-1}(I_3) = [v_2 \rightarrow v_2 - \frac{4}{3}v_3](I_3)$.

Εάνω $A, B \in M_n(\mathbb{R})$ και έστω ότι ο B είναι ανυστρέψιμος.

Να αποδειχθεί ότι $AB^{-1} = B^{-1}A$ αν και μόνο αν $AB = BA$.

Απόδειξη \Rightarrow Καθιστούμε ότι $AB^{-1} = B^{-1}A$.

Τότε $(AB^{-1})B = (B^{-1}A) \cdot B$

$\Rightarrow A(B^{-1}B) = B^{-1}(AB)$ (ηασσερηστική σύσταση)

$\Rightarrow A = B^{-1}(AB)$

-4-

Eukleίουν, $B^{-1}A = B^{-1} \cdot [B^{-1} \cdot (AB)] \stackrel{\text{πολλαπλασιασμός}}{=} (B B^{-1}) \cdot (AB) = AB$.

(\Leftarrow) Χωρίσουμε στην $AB = BA$. Τότε

$$(AB) B^{-1} = (BA) B^{-1}$$

$$\Rightarrow A(BB^{-1}) = (BA) B^{-1}$$

$$\Rightarrow A = (BA) \cdot B^{-1}.$$

Aπό, $B^{-1}A = B^{-1}[(BA) \cdot B^{-1}] = B^{-1}[B(AB^{-1})] = (B^{-1}B)(AB^{-1}) = AB^{-1}$

3) Να δημοσιεύσεται ότι αν $w \in \mathbb{R}$ έτσι ως είναι ο nivakas

$$\begin{pmatrix} 2 & 9 & 2 \\ 1 & w & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \text{ να είναι αντιστροφικός.}$$

Λύση

$$\begin{pmatrix} 2 & 9 & 2 \\ 1 & w & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_1 \rightarrow \frac{1}{2}r_1} \begin{pmatrix} 1 & \frac{9}{2} & 1 \\ 1 & w & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[r_2 \rightarrow r_2 - r_1]{r_3 \rightarrow r_3 - r_1} \begin{pmatrix} 1 & \frac{9}{2} & 1 \\ 0 & w-2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & \frac{9}{2} & 1 \\ 0 & w-2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = U.$$

Ανά τον U βίνουμε ότι ζωερή έτσι ως είναι ο Sojektos nivakas να είναι αντιστροφικός (αφού ο αντίστροφος κίνησης nivakas του Sojektos nivakas δεν φέρει να ποιείται τον I_3).

4] Λύση σε δίδος; Av $A \cdot B = \Gamma$ και δύο ανό τους nivakes Ένας είναι αντιστρέψιμος, τότε και ο τρίτος είναι όμως αντιστρέψιμος.

Άρων δίδος. Έστω $A = \Gamma = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ και $B = I_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$. Τότε $A \cdot B = \Gamma$, οι A και Γ είναι όμως αντιστρέψιμοι, εάντας ο B είναι αντιστρέψιμος.

(Av αλλάζουμε τα πρότυπα σε "Av $A \cdot B = \Gamma$ και δύο ανό τους nivakes είναι αντιστρέψιμοι, τότε και ο τρίτος είναι αντιστρέψιμος", τότε η πρόταση αυτή είναι ανώτη).

- Έστω A και B αντιστρέψιμοι, τότε ωστόσο ο Γ είναι αντιστρέψιμος nivakes σα γνωστό αντιστρέψιμων nivakes.
- Έστω A και Γ ανυπρέψιμοι, τότε $B = A^{-1} \cdot \Gamma$, ώστε ωστόσο B είναι ανυπρέψιμος σα γνωστό ανυπρέψιμων nivakes.
- Έστω B και Γ ανυπρέψιμοι, τότε $A = \Gamma \cdot B^{-1}$, ώστε ώστε όμως το ίδιο ο A είναι ανυπρέψιμος).

5] Να βρεθει ο αντιστροφος (av unapxu) του nivakes

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{χρησιμοποιούμεται σταρχεώσεις nivakes.}$$

Άρων

Ο nivakes A είναι σταρχεώδης διότι προκύπτει ανά του I_3 εγκαρφούστας είναι σταρχεώδη γραφικό μετασχηματισμό.

Συγκεκρινά, $I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 \rightarrow r_2 - 3r_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = A$

Άνω τη Δευτερία γνωρίσουμε ότι ως εργαλείων πινακας Είναι αντιστροφής, αλλά ο Α Είναι αντιστροφής. Ο αντιστροφός του

A^{-1} Είναι ο εργαλείων πινακας που προσέτει στην I_3 Εγγράφοντας τον αντιστροφό εργαλείων περιαλλούντο του $\sqrt{2} \rightarrow \sqrt{2} - 3\sqrt{3}$, δηλαδί Εγγράφοντας τον $\sqrt{2} \rightarrow \sqrt{2} + 3\sqrt{3}$.

Άλλα,

$$I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\sqrt{2} \rightarrow \sqrt{2} + 3\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = A^{-1}$$

6] Δείγτε ότι αν ο Α είναι αντιστροφής τότε $(k \cdot A)^n = k^n \cdot A^n$ για κάθε $n \in \mathbb{Z}$.

Λύση Καταρχήν, η επαγγελτική απόδεικνυσης θα είναι $(kA)^n = k^n \cdot A^n$ κατεύθυντας. (αυτό ισχύει μόνο για τετραγωνικά πινακας Α, διότι αναπαίζεται αντιστροφή) Στα $n=1$, το αποτέλεσμα είναι ισοχαρές (αλλιώ $k^1 \cdot A^1 = kA = (kA)^1$).

Υποδιορύξεις ότι $(kA)^n = k^n \cdot A^n$ για κάθε $n \in \mathbb{N}$ και τα σειράς
ότι $(kA)^{n+1} = k^{n+1} \cdot A^{n+1}$

$$\begin{aligned} (kA)^{n+1} &= (kA)^n \cdot (kA) \\ &= (k^n \cdot A^n) (kA) \quad (\text{Υπόθεση Επαγγελτικής}) \end{aligned}$$

$$= k^n [A^m (kA)] \quad (\text{Xpion nus i Sionas } k(AB) = (kA)B = A(kB), \\ \text{orou } k \in \mathbb{R})$$

$$= k^n [k(A^m A)]$$

$$= k^n (k \cdot A^{m+1})$$

$$= k^{n+1} \cdot A^{m+1} \quad (\text{Xpion nus i Sionas } k(IA) = (kI) \cdot A, \text{ orou } k, I \in \mathbb{R} \text{ van } A \text{ nivens})$$

$$\text{Apa, } (kA)^{m+1} = k^{n+1} \cdot A^{m+1}$$

Tipa, na ondasinore $n \in \mathbb{N}$ exoupe

$$(kA)^{-n} = ((kA)^{-1})^n = (k^{-1} \cdot A^{-1})^n = (k^{-1})^n \cdot (A^{-1})^n = k^{-n} \cdot A^{-n}$$

PS. 27/10/2020 PS. 27/10/2020 PS. 27/10/2020
 695. 76 695. 30 and zo nwro tipos nus Sionas

$$\text{Apa, } (kA)^{-n} = k^{-n} \cdot A^{-n}$$

And zo neparaww Sifaff Toiniv ou

$$(k \cdot A)^n = k^n \cdot A^n \quad \text{na ude } n \in \mathbb{Z}$$