

# Algebra Symboliczna

## Wykład IX

Andrzej Odrzywólek

Instytut Fizyki, Zakład Teorii Względności i Astrofizyki

05.12.2007, środa, 13:15

dr Andrzej Odrzywołek

*pokój 447, IV piętro*

E-mail: [odrzywolek@th.if.uj.edu.pl](mailto:odrzywolek@th.if.uj.edu.pl)

Wykład: środy 13.15-15.00 s. 128

Ćwiczenia: piątki 10.30-12.00

Konsultacje: środy ~11-13, czwartki 10-12

WWW: <http://ribes.if.uj.edu.pl/alsymb/>

# Układy równań liniowych

Rozważmy „dobry” układ równań:

$$x + y + z + t = 1$$

$$2x + 4y - t = 2$$

$$x - y + 2t = 0$$

$$x + y - z - t = -1$$

```
In:=sys={ x + y + z + t == 1, 2 x + 4 y - t == 2,  
x - y + 2 t == 0, x + y - z - t == -1}
```

```
In:= Solve[ sys, { x, y, z, t } ]
```

```
Out = {{x -> -2, y -> 2, z -> -1, t -> 2}}
```

```
In:= Reduce[ sys, { x, y, z, t } ]
```

```
Out = x == -2 && y == 2 && z == -1 && t == 2
```

# Układ równań liniowych: postać macierzowa

Ten sam układ równań możemy przepisać w postaci:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

1x+	1y+	1z+	1t = 1
2x+	4y-	0z-	1t = 2
1x-	1y+	0z+	2t = 0
1x+	1y-	1z-	1t = - 1

# Układ równań liniowych: postać macierzowa

Układ równań zapisany za pomocą macierzy:

oznaczając:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \end{bmatrix}, \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Otrzymujemy równanie macierzowe:

$$A \cdot X = B$$

## Macierze jako listy

Wprowadzamy macierz A:

$$A = \{ \{ 1, 1, 1, 1 \} \{ 2, 4, 0, -1 \}, \{ 1, -1, 0, 2 \}, \{ 1, 1, -1, -1 \} \}$$

- Macierz prostokątna zawierająca N kolumn i M wierszy ma postać zagnieżdżonych M list z których każda zawiera N elementów. W przykładzie powyżej mamy macierz 4x4, więc wpisujemy ją jako listę czterech 4-elementowych list.
- aby wyświetlić macierz w postaci tradycyjnej używamy **MatrixForm[A]** lub zaznaczamy listę i naciskamy Ctrl+Shift+T (z menu Cell→ConvertTo→TraditionalForm)
- **MatrixForm** służy wyłącznie do „oglądania” macierzy; nie można w tej formie wykonać żadnych operacji matematycznych: są one wykonywane na *listach*

## Liczby, wektory, macierze

- 1 często (szczególnie w fizyce) automatycznie utożsamiamy liczby rzeczywiste z macierzami rzeczywistymi  $1 \times 1$  oraz wektory  $N$ -elementowe z macierzami  $1 \times N$  lub  $N \times 1$
- 2 obiekty te nie są jednak identyczne ale *izomorficzne*: można w sposób jednoznaczny (i oczywisty) przypisać każdej macierzy  $1 \times 1$  liczbę, a my dokonujemy tej konwersji automatycznie
- 3 w MATHEMATICE równość  $\mathbf{1} \equiv \{\{1\}\}$  nie zachodzi!

## Operator **Dot** (kropka)

Mnożenie macierzowe oraz inne zdefiniowane operacje na wektorach, macierzach i tensorach wykonujemy operatorem „.” !

## Wektory

- wektor jest *listą*, np:  
 $\mathbf{ln} := \mathbf{r} = \{\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}\}$
- pojęcia „wektor kolumnowy”, „wektor wierszowy” często używane w fizyce oznaczają faktycznie macierze  $1 \times N$  lub  $N \times 1$
- dopuszczalne operacje na wektorach to m.in:
  - 1 iloczyn skalarny np:  $\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}$  (wynikiem jest **liczba** !)
  - 2 mnożenie przez liczbę np:  $\mathbf{a} \mathbf{r}$
  - 3 iloczyn wektorowy np:  $\mathbf{Cross}[\mathbf{r}, \mathbf{r}]$
  - 4 mnożenie przez macierz np:  $\mathbf{A} \cdot \{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}, \mathbf{d}\}$  (wynikiem jest wektor, macierz dokonuje „transformacji” wektora)



## Macierze $1 \times N$ i $N \times 1$

- „wektor wierszowy” (poziomy) czyli macierz o wymiarze  $1 \times N$ :

$$\text{poziomy} = \{ \{X, Y, Z\} \}$$

- „wektor kolumnowy” (pionowy) czyli macierz o wymiarze  $N \times 1$ :

$$\text{pionowy} = \{ \{x\}, \{y\}, \{z\} \}$$

- dopuszczalne operacje na wektorach macierzowych to m.in:
  - 1 mnożenie **pionowy**  $\cdot$  **poziomy** (wynikiem jest macierz  $N \times N$ )
  - 2 mnożenie **poziomy**  $\cdot$  **pionowy** (wynikiem jest macierz  $1 \times 1$ )
  - 3 mnożenie przez liczbę np: **a pionowy**
  - 4 mnożenie lewostronne wektora pionowego przez wektor zwykły oraz prawostronne poziomego np: **r**  $\cdot$  **pionowy** lub **poziomy**  $\cdot$  **r** (wynikiem jest wektor 1-elementowy, czyli 1-elementowa lista)
  - 5 mnożenie przez macierz  $N \times N$ , lewostronne lub prawostronne, jak wyżej dla wektora (wynikiem jest wektor macierzowy)

## Macierze kwadratowe $N \times N$

- dopuszczalne operacje na macierzach kwadratowych to m.in:
  - 1 mnożenie **macierzA . macierzB** (wynikiem jest macierz  $N \times N$ , wynik *zależy* od kolejności składników!)
  - 2 mnożenie przez wektor lub wektor macierzowy lewostronne i prawostronne np: **poziomy . A . pionowy**
  - 3 macierz odwrotna  $A^{-1}$  **Inverse[A]**
  - 4 potęgowanie macierzy **MatrixPower[A, 7]**
  - 5 eksponenta macierzy  $e^A$ : **MatrixExp[A]**
  - 6 wyznacznik macierzy  $\det A$ : **Det[A]**
  - 7 ślad macierzy (suma wartości na przekątnej) : **Tr[A]**
  - 8 wektory własne: **Eigenvectors**; wartości własne: **Eigenvalues[A]**

# Operator mnożenia macierzy

MATHEMATICA wprowadza specjalny operator *mnożenia macierzy*: kropkę – zwykły znak mnożenia *nie działa!*)

Operator ten wykonuje mnożenie elementów (przede wszystkim macierzy) w sytuacji kiedy jest to możliwe, np. mnożenie  $A \cdot B$  wykonujemy przez **A.B** gdy liczba kolumn A jest równa liczbie wierszy B.

**Kolejność** mnożenia macierzy jest *bardzo istotna* gdyż wynik zależy od ustawienia czynników np.

- 1 Dla macierzy kwadratowych w ogólności **A.B** nie równa się **B.A**
- 2 Jeżeli X jest wektorem kolumnowym a Y wektorem wierszowym to **X.Y** jest *macierzą kwadratową* natomiast **Y.X** macierzą  $1 \times 1$  którą zwykle utożsamia się z *liczbą (zespoloną)*
- 3 Jeżeli ilość kolumn pierwszej macierzy różni się od ilości wierszy drugiej to mnożenie jest niewykonalne i wyświetlony zostanie odpowiedni błąd. Mnożenie w odwrotnej kolejności może jednak okazać się możliwe.

# Podstawowe operacje „arytmetyczne”

Kombinację liniową macierzy, czyli operacje mnożenia przez liczbę oraz dodawania (odejmowania) macierzy wykonujemy używając standardowych symboli  $+$ ,  $-$ ,  $*$  (spacja) W prosty sposób możemy również obliczyć  $n$ -tą potęgę macierzy kwadratowej ( $N \times N$ ) jako  $A^n$  oraz macierz odwrotną  $A^{-1}$ .

Przykład:

Oblicz wyrażenie, gdzie  $A$  jest macierzą kwadratową, np:

**In:= A = { {  $\lambda$ , 1 }, { -1, 1 } }**

$$3 \cdot A^2 - A + A^{-1} + A^4$$

W MATHEMATICE obliczamy wyrażenie jako:

**In:= 3 A . A - A + Inverse[A] + MatrixPower[A,4]**

**In:= % // MatrixForm**

# Macierzowe rozwiązanie układu równań

Teraz możemy rozwiązać układ równań „macierzowo”. Mnożymy obie strony równania:

$$\mathcal{A} \cdot \mathcal{X} = \mathcal{B}$$

lewostronnie przez  $\mathcal{A}^{-1}$ .

$$\mathcal{A} \cdot \mathcal{X} = \mathcal{B} \quad / \quad \mathcal{A}^{-1}$$

$$\mathcal{A}^{-1} \cdot \mathcal{A} \cdot \mathcal{X} = \mathcal{A}^{-1} \cdot \mathcal{B}$$

$\mathcal{A}^{-1} \cdot \mathcal{A}$  jest równe macierzy jednostkowej  $\mathcal{I}$ ,  $\mathcal{I} \cdot \mathcal{X} = \mathcal{X}$  więc otrzymujemy formalne rozwiązanie – gdyż macierz odwrotną należy jeszcze obliczyć:

$$\mathcal{X} = \mathcal{A}^{-1} \cdot \mathcal{B}$$

Powyższe wyrażenie obliczamy jako:

**In := Inverse[A] . B** i otrzymujemy:

Out = { -2, 2, -1, 2 }

# Typowe obliczenia związane z macierzami

Bez problemu wykonamy wszystkie typowe obliczenia związane z macierzami np:

- Wyznaczenie wielomianu charakterystycznego z definicji:  
**Det[ A - x . IdentityMatrix[4] ]** lub korzystając z odpowiedniej instrukcji  
**CharacteristicPolynomial[ A , x ]**
- Wartości własne macierzy A możemy obliczyć znajdując pierwiaski wielomianu charakterystycznego W:  
**NSolve[W,x]** lub funkcją  
**Eigenvalues[A]**
- Sprowadzenie do postaci diagonalnej
- Dekompozycja macierzy
- ... inne

# Twierdzenie Cayleya-Hamiltona

Bardzo ważne twierdzenie algebry mówi, że jeżeli do wielomianu charakterystycznego  $W_n(\lambda)$  macierzy kwadratowej  $n \times n$   $\mathbf{A}$  podstawimy za  $\lambda$  samą macierz  $\lambda = \mathbf{A}$  to otrzymamy macierz zerową:

$$W_n(\mathbf{A}) = \mathbf{A}^n + a_n \mathbf{A}^{n-1} + \dots = 0$$

Sam A. Cayley wykonał obliczenia dla macierzy o  $n = 2$  i  $n = 3$  i trafnie odgadł, że twierdzenie zachodzi dla dowolnego rozmiaru macierzy. Nie wykonał jednak obliczeń dla  $n > 3$  gdyż prowadzą one do skomplikowanych wyrażeń. Obecnie możemy takie obliczenia wykonać przy pomocy programu MATHEMATICA w kilka minut.

# Twierdzenie Cayleya-Hamiltona $n = 2$

$$A = \begin{Bmatrix} a & b \\ c & d \end{Bmatrix}$$

wielomiancharakterystyczny =  $\text{CharacteristicPolynomial}[A, \lambda]$

$$\text{Out} = -b c + a d - a \lambda - d \lambda + \lambda^2$$

Warto wiedzieć, że wyraz wolny ( bez  $\lambda$  ) jest równy  
wyznacznikowi macierzy A:

$$\text{wyznacznik} = \text{Det}[A]$$

$$\text{Out} = -b c + a d$$

natomiast wyraz przy  $\lambda^{n-1}$  to ślad macierzy A ze znakiem minus:

$$\text{ślad} = \text{Tr}[A]$$

$$-b c + a d$$



# Twierdzenie Cayleya-Hamiltona $n = 2$ c.d.

Nie możemy podstawić po prostu  $\lambda \rightarrow A$  gdyż:

- 1 potęgowanie macierzy wykonujemy instrukcją **MatrixPower** podczas gdy w wielomianie charakterystycznym występuje potęgowanie wyrażeń algebraicznych **Power**
- 2 nie możemy dodać do macierzy liczby będącej wyrazem wolnym (nie zgadza się wymiar); musimy dodać **IdentityMatrix[2]** **Det[A]** gdzie **IdentityMatrix[n]** to macierz jednostkowa  $n \times n$  np:

```
In := IdentityMatrix[2]
```

```
Out = {{1,0},{0,1}}
```

Podstawiamy macierz do wielomianu char. w dwu krokach:

```
wielchar - wyzn /. { $\lambda \rightarrow A$ , Power  $\rightarrow$  MatrixPower }
```

```
% + IdentityMatrix[2] wyzn // Simplify
```

```
Out = { {0 , 0}, { 0 , 0 } }
```

# Sprawdzenie pewnej tożsamości

Podobnie można spróbować też sprawdzić bezpośrednio rachunkiem tożsamość:

$$\det(e^A) = e^{\text{tr}A}$$

**In: = Det[MatrixExp[A]] - Exp[Tr[A]]**

$$\begin{aligned} \text{Out} = & -\frac{e^{aa+bb}}{2} + \frac{aa^2 e^{aa+bb}}{2(aa^2+4abba-2aabb+bb^2)} + \frac{2abbae^{aa+bb}}{aa^2+4abba-2aabb+bb^2} - \\ & \frac{aebbe^{aa+bb}}{aa^2+4abba-2aabb+bb^2} + \frac{bb^2 e^{aa+bb}}{2(aa^2+4abba-2aabb+bb^2)} + \\ & \frac{1}{4} e^{aa+bb-\sqrt{aa^2+4abba-2aabb+bb^2}} - \frac{aa^2 e^{aa+bb-\sqrt{aa^2+4abba-2aabb+bb^2}}}{4(aa^2+4abba-2aabb+bb^2)} - \\ & \frac{abbae^{aa+bb-\sqrt{aa^2+4abba-2aabb+bb^2}}}{aa^2+4abba-2aabb+bb^2} + \frac{aebbe^{aa+bb-\sqrt{aa^2+4abba-2aabb+bb^2}}}{2(aa^2+4abba-2aabb+bb^2)} - \\ & \frac{bb^2 e^{aa+bb-\sqrt{aa^2+4abba-2aabb+bb^2}}}{4(aa^2+4abba-2aabb+bb^2)} + \dots \end{aligned}$$

**In:= Simplify[%]**

Out = 0

Dla  $n > 2$  niestety MATHEMATICA nie upraszcza wyniku