

## Παραγοντοποίηση $A = LU$

Κάθε τετραγωνικός πίνακας  $A$  μπορεί να αναλυθεί σε γινόμενο ενός κάτω τριγωνικού πίνακα  $L$  με μονάδες στην διαγώνιο και ενός άνω τριγωνικού πίνακα  $U$ .

- ▶ Ο  $L$  έχει τους πολλαπλασιαστές της απαλοιφής κάτω από την διαγώνιο
- ▶ Ο  $U$  τα στοιχεία του  $A$  όπως αυτά προκύπτουν μετά την απαλοιφή

## Υπαρξη και μοναδικότητα $LU$

Θεώρημα

Οι πίνακες  $L$   $U$  που περιγράφθηκαν παραπάνω

- ▶ υπάρχουν και
- ▶ και αν ο  $A$  είναι αντιστρέψιμος είναι μοναδικοί.

Απόδειξη.

$$L_k L_{k-1} \cdots L_3 L_2 L_1 A = U \rightarrow A = (L_1)^{-1} (L_2)^{-1} (L_3)^{-1} \cdots (L_{k-1})^{-1} (L_k)^{-1} U$$

$$L_1 U_1 = L_2 U_2 \rightarrow (L_2)^{-1} L_1 = U_2 (U_1)^{-1}$$

□

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix}$$
$$\rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 14 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix}$$
$$\rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 14 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 10 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = LU$$

$$\begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = LU$$

$$\begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 10 \end{bmatrix}$$



## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = LU$

Να λυθεί το  $A\underline{x}$  αν γνωρίζουμε την  $LU$   
παραγοντοποίηση του

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = LU$

Να λυθεί το  $A\underline{x}$  αν γνωρίζουμε την  $LU$  παραγοντοποίηση του

$$\blacktriangleright A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow LU\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow L(U\underline{x}) = \underline{b}$$

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = LU$

Να λυθεί το  $A\underline{x}$  αν γνωρίζουμε την  $LU$  παραγοντοποίηση του

$$\blacktriangleright A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow LU\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow L(U\underline{x}) = \underline{b}$$

$$\blacktriangleright \text{Θέτω } \underline{y} = U\underline{x} \text{ και έχω } L\underline{y} = \underline{b}$$

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = LU$

Να λυθεί το  $A\underline{x}$  αν γνωρίζουμε την  $LU$  παραγοντοποίηση του

- ▶  $A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow LU\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow L(U\underline{x}) = \underline{b}$
- ▶ Θέτω  $\underline{y} = U\underline{x}$  και έχω  $L\underline{y} = \underline{b}$
- ▶ Λύνω το  $L\underline{y} = \underline{b}$  για να υπολογίσω το  $\underline{y}$

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = LU$

Να λυθεί το  $A\underline{x}$  αν γνωρίζουμε την  $LU$  παραγοντοποίηση του

- ▶  $A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow LU\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow L(U\underline{x}) = \underline{b}$
- ▶ Θέτω  $\underline{y} = U\underline{x}$  και έχω  $L\underline{y} = \underline{b}$
- ▶ Λύνω το  $L\underline{y} = \underline{b}$  για να υπολογίσω το  $\underline{y}$
- ▶ Λύνω το  $U\underline{x} = \underline{y}$  για να υπολογίσω το  $\underline{x}$

## Παράδειγμα

$$\text{Να λυθεί το } \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$\text{Να λυθεί το } \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\underline{L}\underline{y} = \underline{b} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$\text{Να λυθεί το } \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\underline{L}\underline{y} = \underline{b} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}$$



## Παράδειγμα

$$\text{Να λυθεί το } \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\underline{L}\underline{y} = \underline{b} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}$$

$$\underline{U}\underline{x} = \underline{y} \Rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 10 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$\text{Να λυθεί το } \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\underline{L}\underline{y} = \underline{b} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix}$$

$$\underline{U}\underline{x} = \underline{y} \Rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 10 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \\ 1 \\ 10 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

## Παραγοντοποίηση $A = PLU$

Κάθε τετραγωνικός πίνακας  $A$  μπορεί να αναλυθεί σε γινόμενο ενός πίνακα αντιμετάθεσης  $P$ , ενός κάτω τριγωνικού πίνακα  $L$  με μονάδες στην διαγώνιο και ενός άνω τριγωνικού πίνακα  $U$ .

- ▶ Ο  $P$  καθορίζεται από τις εναλλαγές γραμμών που απαιτεί η διαδικασία της απαλοιφής με οδήγηση.
- ▶ Ο  $L$  έχει τους πολλαπλασιαστές της απαλοιφής κάτω από την διαγώνιο.
- ▶ Ο  $U$  τα στοιχεία του  $A$  όπως αυτά προκύπτουν μετά την απαλοιφή.

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 & 10 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 14 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$A = PLU$$
$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix} =$$



## Παράδειγμα

$$A = PLU$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -2 & -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 10 \end{bmatrix}$$

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = PLU$

Να λυθεί το  $Ax = b$  αν γνωρίζουμε την  $PLU$   
παραγοντοποίηση του

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = PLU$

Να λυθεί το  $Ax = b$  αν γνωρίζουμε την  $PLU$  παραγοντοποίηση του

$$\blacktriangleright Ax = b \Rightarrow PLUx = b \Rightarrow L(Ux) = P^{-1}b$$

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = PLU$

Να λυθεί το  $Ax = b$  αν γνωρίζουμε την  $PLU$  παραγοντοποίηση του

- ▶  $Ax = b \Rightarrow PLUx = b \Rightarrow L(Ux) = P^{-1}b$
- ▶ Θέτω  $y = Ux$  και έχω  $Ly = P^{-1}b$

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = PLU$

Να λυθεί το  $Ax = b$  αν γνωρίζουμε την  $PLU$  παραγοντοποίηση του

- ▶  $Ax = b \Rightarrow PLUx = b \Rightarrow L(Ux) = P^{-1}b$
- ▶ Θέτω  $y = Ux$  και έχω  $Ly = P^{-1}b$
- ▶ Λύνω το  $Ly = P^{-1}b$  για να υπολογίσω το  $y$

## Επίλυση Συστήματος με Παραγοντοποίηση $A = PLU$

Να λυθεί το  $Ax = b$  αν γνωρίζουμε την  $PLU$  παραγοντοποίηση του

- ▶  $Ax = b \Rightarrow PLUx = b \Rightarrow L(Ux) = P^{-1}b$
- ▶ Θέτω  $y = Ux$  και έχω  $Ly = P^{-1}b$
- ▶ Λύνω το  $Ly = P^{-1}b$  για να υπολογίσω το  $y$
- ▶ Λύνω το  $Ux = y$  για να υπολογίσω το  $x$

## Παράδειγμα

Χρησιμοποιήστε την ανάλυση *PLU* του  $A$  που βρήκατε παραπάνω για να υπολογίσετε την λύση του συστήματος

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 2 \\ -1 & -1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & -3 & 6 \\ 0 & 1 & -1 & 4 \end{bmatrix} \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 6 \\ 4 \end{bmatrix}$$

## Ανάλυση συμμετρικού πίνακα σε $LDL^T$

Θεώρημα

Κάθε συμμετρικός πίνακας  $A$  μπορεί να αναλυθεί στην μορφή  $A = LDL^T$  όπου

- ▶  $L$  κάτω τριγωνικός με μονάδες στην διαγώνιο και τους πολλαπλασιαστές κάτω από αυτή και
- ▶  $D$  διαγώνιος πίνακας με στοιχεία τα οδηγία στοιχεία.

Απόδειξη.

Αν  $A = A^T$  και  $A = LU \Rightarrow A = LD\tilde{U}$  τότε

$$LD\tilde{U} = (LD\tilde{U})^T = \tilde{U}^T D L^T$$



## Ανάλυση συμμετρικού πίνακα σε $LDL^T$

Θεώρημα

Κάθε συμμετρικός πίνακας  $A$  μπορεί να αναλυθεί στην μορφή  $A = LDL^T$  όπου

- ▶  $L$  κάτω τριγωνικός με μονάδες στην διαγώνιο και τους πολλαπλασιαστές κάτω από αυτή και
- ▶  $D$  διαγώνιος πίνακας με στοιχεία τα οδηγία στοιχεία.

Απόδειξη.

Αν  $A = A^T$  και  $A = LU \Rightarrow A = LD\tilde{U}$  τότε

$$LD\tilde{U} = (LD\tilde{U})^T = \tilde{U}^T D L^T$$

Από την μοναδικότητα της παραγοντοποίησης  $LU$  έχουμε

$$LD = \tilde{U}^T D \Rightarrow L = \tilde{U}^T \Rightarrow \tilde{U} = L^T$$

## Άσκηση

### Θεώρημα

Ο ανάστροφος του γινομένου δύο πινάκων ισούται με το ανάστροφο γινόμενο των αναστρόφων των πινάκων.

## Άσκηση

### Θεώρημα

Ο ανάστροφος του γινομένου δύο πινάκων ισούται με το ανάστροφο γινόμενο των αναστρόφων των πινάκων. Δηλαδή

$$(AB)^T = B^T A^T$$

## Άσκηση

### Θεώρημα

Ο ανάστροφος του γινομένου δύο πινάκων ισούται με το ανάστροφο γινόμενο των αναστρόφων των πινάκων. Δηλαδή

$$(AB)^T = B^T A^T$$

### Απόδειξη.

Γράφουμε το στοιχείο του πίνακα  $(AB)^T$  στην θέση  $i, j$  το οποίο είναι το στοιχείο του πίνακα  $AB$  στην θέση  $j, i$  το οποίο ισούται με το εσωτερικό γινόμενο της  $j$  γραμμής του  $A$  με την  $i$  στήλη του  $B$

...



## Άσκηση

Θεώρημα

Ο αντίστροφος του αναστρέφου ενός πίνακα ισούται με τον ανάστροφο του αντιστρέφου.

Απόδειξη.

Πρέπει να αποδείξουμε ότι

$$(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$$



Προσοχή

Απο εδώ και πέρα έχουμε

$$n \neq m$$

## Άνω κλιμακωτός πίνακας

Ένας πίνακας είναι σε **άνω κλιμακωτή μορφή** αν

## Άνω κλιμακωτός πίνακας

Ένας πίνακας είναι σε **άνω κλιμακωτή μορφή** αν

- ▶ όλες οι μηδενικές σειρές του βρίσκονται στον κάτω μέρος του, και



## Άνω κλιμακωτός πίνακας

Ένας πίνακας είναι σε **άνω κλιμακωτή μορφή** αν

- ▶ όλες οι μηδενικές σειρές του βρίσκονται στον κάτω μέρος του, και
- ▶ το πρώτο μη-μηδενικό στοιχείο κάθε γραμμής, το οποίο λέγεται **οδηγό στοιχείο**, βρίσκεται στα δεξιά του οδηγού στοιχείου της προηγούμενης γραμμής.

## Άνω κλιμακωτός πίνακας

Ένας πίνακας είναι σε **άνω κλιμακωτή μορφή** αν

- ▶ όλες οι μηδενικές σειρές του βρίσκονται στον κάτω μέρος του, και
- ▶ το πρώτο μη-μηδενικό στοιχείο κάθε γραμμής, το οποίο λέγεται **οδηγό στοιχείο**, βρίσκεται στα δεξιά του οδηγού στοιχείου της προηγούμενης γραμμής.

Παράδειγμα:

$$\begin{bmatrix} \$ & * & * & * & * & * \\ 0 & \$ & * & * & * & * \\ 0 & 0 & 0 & \$ & * & * \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

\$ = μη-μηδενικό στοιχείο ή **οδηγό** στοιχείο, \* = οτιδήποτε στοιχείο

## Παράδειγμα

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 6 & 2 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 6 & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} =$$

## Παράδειγμα

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 6 & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

## Παράδειγμα

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 6 & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 2 & 6 & 9 & 5 \\ -1 & -3 & 3 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

## Παραγοντοποίηση $A = PLU$ ( $n \neq m$ )

Κάθε  $n \times m$  πίνακας  $A$  μπορεί να αναλυθεί σε γινόμενο ενός πίνακα αντιμετάθεσης  $P$ , ενός κάτω τριγωνικού πίνακα  $L$  με μονάδες στην διαγώνιο και ενός άνω κλιμακωτού πίνακα  $U$ .

- ▶ Ο  $P$  καθορίζεται από τις εναλλαγές γραμμών που απαιτεί η διαδικασία της απαλοιφής με οδήγηση.
- ▶ Ο  $L$  έχει τους πολλαπλασιαστές της απαλοιφής κάτω από την διαγώνιο.
- ▶ Ο  $U$  τα στοιχεία του  $A$  όπως αυτά προκύπτουν μετά την απαλοιφή.



Ορισμοί

$x$  γενική: όλες οι λύσεις του  $Ax = b$

## Ορισμοί

$x$  γενική: όλες οι λύσεις του  $Ax = b$

$x$  ομογενούς: όλες οι λύσεις του  $Ax = 0$

## Ορισμοί

$x_{\text{γενικη}}$ : όλες οι λύσεις του  $Ax = b$

$x_{\text{ομογενους}}$ : όλες οι λύσεις του  $Ax = 0$

$x_{\text{χειδικη}}$ : μια οποιαδήποτε λύση του  
 $Ax = b$

## Ορισμοί

$x_{\text{γενικη}}$ : όλες οι λύσεις του  $Ax = b$

$x_{\text{ομογενους}}$ : όλες οι λύσεις του  $Ax = 0$

$x_{\text{χειδικη}}$ : μια οποιαδήποτε λύση του  
 $Ax = b$

Ελεύθερες μεταβλητές: όλες οι  
συνιστώσες της λύσης που  
δεν αντιστοιχούν σε στήλη  
με οδηγό.

## Υπολογισμός Γενικευμένης Λύσης $Ax = b$

1. Απαλοιφή στο  $A\underline{x} = \underline{b}$  ( $A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow U\underline{x} = \underline{c}$ )

## Υπολογισμός Γενικευμένης Λύσης $Ax = b$

1. Απαλοιφή στο  $A\underline{x} = \underline{b}$  ( $A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow U\underline{x} = \underline{c}$ )
2. Μηδένισε τις ελεύθερες μεταβλητές και λύσε ( $x_{\text{ειδικη}}$ )

## Υπολογισμός Γενικευμένης Λύσης $Ax = b$

1. Απαλοιφή στο  $A\underline{x} = \underline{b}$  ( $A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow U\underline{x} = \underline{c}$ )
2. Μηδένισε τις ελεύθερες μεταβλητές και λύσε ( $\underline{x}_{\text{ειδικη}}$ )
3. Θέσε  $\underline{b} = \underline{0}$  και διαδοχικά, σε κάθε ελεύθερη μεταβλητή 1 θέτοντας ταυτόχρονα τις υπόλοιπες μεταβλητές ίσες με 0 και βρες μια ομογενή λύση ( $\underline{x}_{\text{ομογενους}}$ )

## Υπολογισμός Γενικευμένης Λύσης $Ax = b$

1. Απαλοιφή στο  $A\underline{x} = \underline{b}$  ( $A\underline{x} = \underline{b} \Rightarrow U\underline{x} = \underline{c}$ )
2. Μηδένισε τις ελεύθερες μεταβλητές και λύσε ( $\underline{x}_{\text{ειδικη}}$ )
3. Θέσε  $\underline{b} = \underline{0}$  και διαδοχικά, σε κάθε ελεύθερη μεταβλητή 1 θέτοντας ταυτόχρονα τις υπόλοιπες μεταβλητές ίσες με 0 και βρες μια ομογενή λύση ( $\underline{x}_{\text{ομογενους}}$ )
4.  $\underline{x}_{\text{γενικη}} = \underline{x}_{\text{ειδικη}} + \underline{x}_{\text{ομογενους}}$



$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & -3 \\ 1 & 3 & 1 & 6 & -4 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & -3 \\ 1 & 3 & 1 & 6 & -4 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & -3 \\ 1 & 3 & 1 & 6 & -4 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & -3 \\ 1 & 3 & 1 & 6 & -4 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x_{\epsilon\iota\delta\iota\kappa\eta} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$x_{\gamma\epsilon\nu\kappa\eta} = x_{\epsilon\iota\delta\kappa\eta} + x_{\sigma\mu\omicron\gamma\epsilon\nu\sigma\upsilon\varsigma}$$

$$x_{\gamma\epsilon\nu\iota\kappa\eta} = x_{\epsilon\iota\delta\iota\kappa\eta} + x_{\omicron\mu\omicron\gamma\epsilon\nu\omicron\varsigma}$$

$$x_{\gamma\epsilon\nu\iota\kappa\eta} = c_1 \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ -4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$x_{\gamma\epsilon\nu\iota\kappa\eta} = x_{\epsilon\iota\delta\iota\kappa\eta} + x_{\omicron\mu\omicron\gamma\epsilon\nu\omicron\varsigma}$$

$$x_{\gamma\epsilon\nu\iota\kappa\eta} = c_1 \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ -4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$