



1. Dodawanie macierzy : ⊕

$$\begin{matrix} \wedge \\ [a_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R}) \\ [b_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R}) \end{matrix}$$

$$[a_{ij}] \oplus [b_{ij}] = [a_{ij} + b_{ij}]$$

2. Mnożenie macierzy przez liczbę : ⊙

$$\begin{matrix} \wedge \quad \wedge \\ \alpha \in \mathbb{R} \quad [a_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R}) \end{matrix}$$

$$\alpha \odot [a_{ij}] = [\alpha \cdot a_{ij}]$$

Przykłady:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & -1 \\ 5 & 0 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R}), \quad B = \begin{bmatrix} 6 & 1 \\ 0 & 4 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R}), \quad \alpha = 3 \in \mathbb{R}$$

Mamy

$$A \oplus B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & -1 \\ 5 & 0 \end{bmatrix} \oplus \begin{bmatrix} 6 & 1 \\ 0 & 4 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+6 & 2+1 \\ 3+0 & -1+4 \\ 5-2 & 0-3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 & 3 \\ 3 & 3 \\ 3 & -3 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$$

$$3 \odot A = 3 \odot \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & -1 \\ 5 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \cdot 1 & 3 \cdot 2 \\ 3 \cdot 3 & 3 \cdot (-1) \\ 3 \cdot 5 & 3 \cdot 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 6 \\ 9 & -3 \\ 15 & 0 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$$

UWAGA:

W dalszych rozważaniach działanie dodawania macierzy ⊕ oznaczać będziemy przez "+", a działanie mnożenia macierzy przez liczbę (rzeczywistą) ⊙ przez "·".

## Def. macierz

$M_{m \times n}$  3

$$\Theta = [0]_{\substack{i=1, \dots, m \\ j=1, \dots, n}} = \left[ \begin{array}{ccc} 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 \end{array} \right]_m$$

theta

nazywamy macierzą zerową.

Def. Niech  $A = [a_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ . Macierz postaci

$$-A = [-a_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$$

nazywamy macierzą przeciwną do macierzy  $A$ .

## TWIERDZENIE

Dla dowolnych macierzy  $A, B, C \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  zachodzą równości

1.  $(A+B)+C = A+(B+C)$  → dodawanie macierzy jest łączne

2.  $A + \Theta = A$

3.  $A + B = B + A$  → dodawanie macierzy jest przemienne

4.  $A + (-A) = A - A = \Theta$

Def. Niech  $A = [a_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ . Macierz

1.  $A^j = [a_{kj}]_{k=1, \dots, m} = \begin{bmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{bmatrix} \in M_{m \times 1}(\mathbb{R})$

nazywamy  $j$ -tą kolumną macierzy  $A$ .

2.  $A_i = [a_{ik}]_{k=1, \dots, n} = [a_{i1}, \dots, a_{in}] \in M_{1 \times n}(\mathbb{R})$

nazywamy  $i$ -tym wierszem macierzy  $A$ .

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1j} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & & & \\ a_{i1} & \dots & a_{ij} & \dots & a_{in} \\ \vdots & & & & \\ a_{m1} & \dots & a_{mj} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

(j-ta kolumna)  $A^j$  (i-ty wiersz)  $A_i$

Def.

Niech  $A = [a_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ . Macierz

$$A^T = [a_{ji}]_{\substack{j=1, \dots, n \\ i=1, \dots, m}} \in M_{n \times m}(\mathbb{R})$$

nazywamy macierzą transponowaną macierzy  $A$ .  
Macierz transponowana powstaje przez zamianę w danej macierzy wierszy z kolumnami.

Przykład:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & -5 & 0 \end{bmatrix} \in M_{2 \times 3}(\mathbb{R}), \quad A^T = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 2 & -5 \\ 3 & 0 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$$

### JWIERDZENIE

Dla dowolnych  $A, B \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  i  $\alpha \in \mathbb{R}$  zachodzą

$$1. \quad (A^T)^T = A$$

$$2. \quad (A+B)^T = A^T + B^T$$

$$3. \quad (\alpha \cdot A)^T = \alpha \cdot A^T$$

### 3. Mnożenie macierzy.

(M<sub>m</sub> 5)

Niech  $m, n, p \in \mathbb{N}$ . Mnożenie macierzy jest to funkcja

$$" \cdot " : M_{m \times n}(\mathbb{R}) \times M_{n \times p}(\mathbb{R}) \longrightarrow M_{m \times p}(\mathbb{R})$$

określona następująco:

$$\begin{matrix} \wedge & \wedge \\ [a_{ij}] \in M_{m \times n}(\mathbb{R}) & [b_{ij}] \in M_{n \times p}(\mathbb{R}) \end{matrix} \quad [a_{ij}] \cdot [b_{ij}] = [c_{ij}],$$

gdzie

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj}, \quad \begin{matrix} i=1, \dots, m \\ j=1, \dots, p. \end{matrix}$$

Oznacza to, że element  $c_{ij}$  (tzn. element stojący w  $i$ -tym wierszu i  $j$ -tej kolumnie) macierzy  $[c_{ij}]$  otrzymujemy „mnożąc” przez siebie  $i$ -ty wiersz macierzy  $[a_{ij}]$  przez  $j$ -tą kolumnę macierzy  $[b_{ij}]$ .

UWAGA !!! Mnożenie  $A \cdot B$  jest wykonalne tylko wtedy, gdy liczba kolumn macierzy  $A$  jest równa liczbie wierszy macierzy  $B$ .

Przykład  $A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ -2 & 1 & 4 \\ -1 & 0 & 5 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ ,  $B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \\ -3 & 1 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$

$$A \cdot B = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ -2 & 1 & 4 \\ -1 & 0 & 5 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \\ -3 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 2 \cdot 1 + 3 \cdot 0 + 1 \cdot (-3) & 2 \cdot 2 + 3 \cdot (-1) + 1 \cdot 1 \\ -2 \cdot 1 + 1 \cdot 0 + 4 \cdot (-3) & -2 \cdot 2 + 1 \cdot (-1) + 4 \cdot 1 \\ -1 \cdot 1 + 0 \cdot 0 + 5 \cdot (-3) & -1 \cdot 2 + 0 \cdot (-1) + 5 \cdot 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 2+0-3 & 4-3+1 \\ -2+0-12 & -4-1+4 \\ -1+0-15 & -2+0+5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ -14 & -1 \\ -16 & 3 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$$

# 4. Macierze kwadratowe

Def.

Jeśli  $m = n$ , to macierz  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  nazywamy macierzą kwadratową. Liczbę  $n$  nazywamy stopniem macierzy  $A$ .

W zbiorze  $M_{m \times n}(\mathbb{R})$  macierzy kwadratowych stopnia  $n$  wyróżnia się macierz

$$I = [\delta_{ij}]_{i,j=1,\dots,n} \text{ gdzie } \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{dla } i=j, \\ 0 & \text{dla } i \neq j, \end{cases}$$

nazywaną macierzą jednostkową stopnia  $n$ . Symbol  $\delta_{ij}$ ,  $i, j = 1, 2, \dots, n$  nazywany jest symbolem Kroneckera. Zatem

$$I = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}}_n \Bigg\} n$$

## UWAGA

Mnożenie macierzy kwadratowych tego samego stopnia jest zawsze wykonalne. Zachodzi twierdzenie

## Twierdzenie

Dla dowolnych macierzy  $A, B, C \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  zachodzą:

1.  $(A \cdot B) \cdot C = A \cdot (B \cdot C)$  → łączność mnożenia macierzy
2.  $A \cdot I = I \cdot A = A$  → macierz jednostkowa jest jedynką dla mnożenia macierzy stopnia  $n$
3.  $(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T$
4.  $A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$   
 $(A + B) \cdot C = A \cdot C + B \cdot C$  } rozdzielność mnożenia macierzy względem dodawania

Def. Niech  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ . Macierz  $B \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  Mroz 7

taka, że

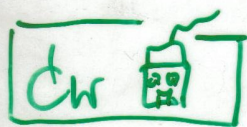
$$A \cdot B = B \cdot A = I$$

nazywana jest macierzą odwrotną do macierzy  $A$  i oznaczana symbolem  $A^{-1}$ . Zatem

$$A \cdot A^{-1} = A^{-1} \cdot A = I. \rightarrow I - \text{macierz jednostkowa}$$

UWAGA !!

NIE każda macierz posiada macierz odwrotną.



Sprawdź, że macierz  $B = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$

jest macierzą odwrotną do macierzy  $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$

Def. Niech  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ ,  $A = [a_{ij}]_{i,j=1,2,\dots,n}$ .

Macierz  $A$  nazywamy

1. trójkątną górną, jeśli  $a_{ij} = 0$  dla  $i > j$ , tzn.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ & a_{22} & \dots & \vdots \\ & & \dots & \vdots \\ & & & a_{nn} \end{bmatrix}$$

2. trójkątną dolną, jeśli  $a_{ij} = 0$  dla  $i < j$ , tzn.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & & & \\ a_{21} & a_{22} & & \\ \vdots & & \ddots & \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

3. diagonalną, jeśli jest jednocześnie trójkątną górną i dolną, tzn.  $a_{ij} = 0$  dla  $i \neq j$ .

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & & & \\ & a_{22} & & \\ & & \dots & \\ & & & a_{nn} \end{bmatrix}$$

4. symetryczną, jeśli

$$A = A^T$$

Mnz 8

5. ortogonalną, jeśli

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

#### 4.1. Wyznaczniki

Niech  $A = [a_{ij}]_{i,j=1,\dots,n} \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Dla  $k, l \in \{1, 2, \dots, n\}$  niech  $A_k^l$  oznacza macierz powstałą z macierzy  $A$  poprzez skreślenie  $k$ -tego wiersza oraz  $l$ -tej kolumny, tj.

$$A_k^l = [a_{ij}]_{\substack{i \neq k \\ j \neq l}} \in M_{(n-1) \times (n-1)}(\mathbb{R})$$

Z każdej macierzy kwadratowej  $A$  zniezama jest pewna liczba rzeczywista, którą oznaczamy symbolem

$$\begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}$$

i nazywać **wyznacznikiem** tej macierzy. Dla oznaczenia wyznacznika macierzy  $A$  używa się również zapisu

$$\det A, |A|, |a_{ij}|_{i,j=1,\dots,n}$$

(łac. determinare = wyznaczać)

determinant = wyznacznik macierzy.  
elementy wyznacznika = elementy macierzy  
stopień ——— = stopień macierzy

(mówimy, że wyznacznik jest stopnia  $n$  lub, że wyznacznik ma  $n$ -wierszy i  $n$ -kolumn)



Na zbiorze macierzy kwadratowych stopnia  $n$  Mr 9  
określmy teraz funkcję wyznacznika. Definicja będzie  
indukcyjna.

Def. Definiujemy funkcję

$$\det_n : M_{n \times n}(\mathbb{R}) \longrightarrow \mathbb{R}$$

dla dowolnej liczby  $n \in \mathbb{N}$  indukcyjnie w następujący  
Sposób:

1.  $n=1$ . Niech  $A = [a] \in M_{1 \times 1}(\mathbb{R})$ . Wówczas

$$\det_1 [a] = a.$$

2. Przyjmijmy, że zdefiniowana jest funkcja wyznacznika dla  $n-1$ , tzn. funkcja  $\det_{n-1}$  na zbiorze macierzy  $M_{(n-1) \times (n-1)}(\mathbb{R})$  stopnia  $n-1$ . Definiujemy funkcję wyznacznika dla  $n$  w sposób następujący:

$$\det_n A = \sum_{j=1}^n (-1)^{1+j} a_{1j} \det_{n-1} A_1^j.$$

Wzór ten nazywamy rozwinięciem Laplace'a według 1-go wiersza.

[Pierre Simon Laplace, Francja, 1749 - 1827]

Wniosek

$$n=2, \quad A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$$

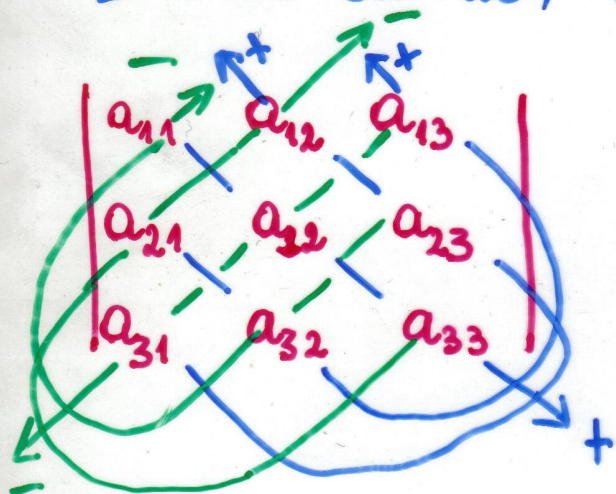
$$\det_2 A = (-1)^{1+1} a_{11} \det_1 A_1^1 + (-1)^{1+2} a_{12} \det_1 A_1^2 = a_{11} \det [a_{22}] - a_{12} \det [a_{21}] = a_{11} a_{22} - a_{12} a_{21}. \quad ; \text{ tzn. :}$$

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = a \cdot d - b \cdot c$$

# Uwaga

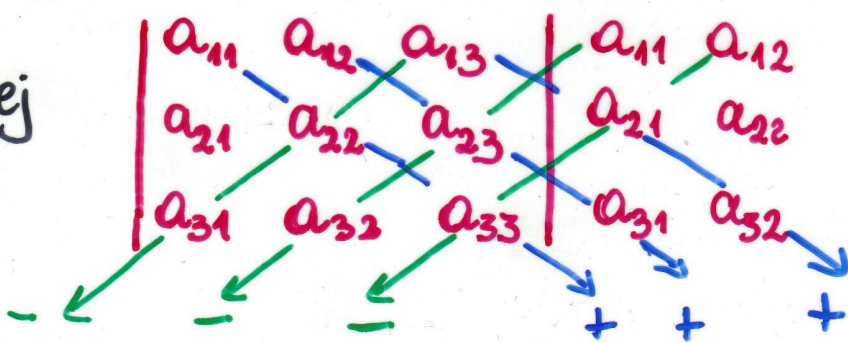
1. W dalszej części w miejsce oznaczenia  $\det_n$  będziemy stosować zapis  $\det$ , pomijając liczbę  $n$  oznaczającą stopień macierzy.
2. Wyznaczniki liczy się tylko i wyłącznie z macierzy kwadratowych !!!
3. Do obliczania wyznacznika stopnia 3-go można stosować tzw. schemat Sarrusa:

[ Pierre Sarrus, Francja, 1798 - 1861 ]

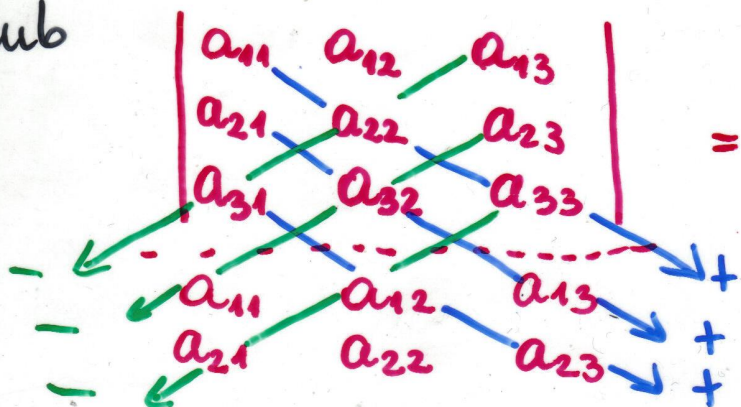


(mnożymy odpowiednie elementy, a iloczynom przypisujemy odpowiednie znaki)

inaczej



lub



$$= a_{11}a_{22}a_{33} + a_{21}a_{32}a_{13} + a_{31}a_{12}a_{23} - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{23}a_{32}a_{11} - a_{33}a_{12}a_{21}$$

## Przykład

$M_{12} 11$

$$\begin{vmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 4 & 5 & -1 \\ -4 & 0 & 2 \end{vmatrix} = 1 \cdot 5 \cdot 2 + 4 \cdot 0 \cdot 3 + (-4) \cdot (-1) \cdot (-2) - 3 \cdot 5 \cdot (-4) - (-1) \cdot 0 \cdot 1 - 2 \cdot 4 \cdot (-2) = 10 - 8 + 60 + 16 = 78$$

## UWAGA

Dla obliczenia wyznacznika stopnia  $n \geq 3$  można stosować rozwinięcie Laplace'a względem dowolnego wiersza lub dowolnej kolumny. Zachodzi bowiem następujące

## JWIERDZENIE

$$1. \det A = \sum_{j=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} \cdot \det A_i^j$$

rozwinięcie Laplace'a względem  $i$ -tego wiersza

$$2. \det A = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} \cdot \det A_i^j$$

rozwinięcie Laplace'a względem  $j$ -tej kolumny

UWAGA: W praktyce rozwijając wyznacznik metodą Laplace'a należy wybierać ten wiersz (bądź tę kolumnę), w którym (w której) występuje najwięcej zer.

## Przykład.

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 & -3 \\ 2 & 3 & 0 & 5 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ 4 & -5 & 6 & 1 \end{vmatrix} = (-1)^{3+1} \cdot (-1) \cdot \begin{vmatrix} 0 & -2 & -3 \\ 3 & 0 & 5 \\ -5 & 6 & 1 \end{vmatrix} + (-1)^{3+2} \cdot 0 \cdot \begin{vmatrix} 1 & -2 & -3 \\ 2 & 0 & 5 \\ 4 & 6 & 1 \end{vmatrix} + (-1)^{3+3} \cdot 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 2 & 3 & 5 \\ 4 & -5 & 1 \end{vmatrix} + (-1)^{3+4} \cdot 0 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 2 & 3 & 0 \\ 4 & -5 & 6 \end{vmatrix} = (-1) \cdot (-1) \cdot (3 + 30 + 36 + 25) = 94$$
  
$$= (-1) \cdot (-1) \cdot 3 \cdot \begin{vmatrix} -2 & -3 \\ 6 & 1 \end{vmatrix} + (-1) \cdot 5 \cdot \begin{vmatrix} 0 & -2 \\ -5 & 6 \end{vmatrix} + (3 + 30 + 36 + 25) = (-1) \cdot (-3 \cdot (-2 + 18) - 5(0 - 10)) + 94 = (-1) \cdot (-48 + 50) + 94 = 92$$

## 4.2. Własności wyznaczników

M<sub>12</sub> 12

### Twierdzenie

1. Wyznacznik macierzy, w której jeden wiersz lub jedna kolumna składa się z samych zer jest równy **zeru**.
2. Wyznacznik macierzy, w której dwa wiersze lub dwie kolumny są identyczne jest równy **zeru**.
3. Transponowanie macierzy nie zmienia jej wyznacznika, tzn.  **$\det A = \det A^T$** .
4. Zamiana dwóch wierszy (dwóch kolumn) zmienia znak wyznacznika na przeciwny (pozostawiając jego wartość bezwzględną niezmienną).
5. Jeśli macierz **B** powstaje z macierzy **A** poprzez pomnożenie wszystkich elementów jednego wiersza (lub jednej kolumny) przez liczbę  **$c \in \mathbb{R}$** , to  
 **$\det B = c \cdot \det A$** .
6. Wyznacznik macierzy nie zmienia swej wartości jeżeli do elementów jednego wiersza (kolumny) dodamy elementy innego wiersza (kolumny) pomnożone przez dowolną liczbę  **$c \in \mathbb{R}$** .

### Twierdzenie

1. Jeśli **A** jest macierzą ortogonalną, to  **$\det A = \pm 1$** .
2. Wyznacznik macierzy trójkątnej **A** (górnej, dolnej, diagonalnej) jest równy **iloczynowi elementów na głównej przekątnej**, tzn.:

$$\det A = a_{11} \cdot a_{22} \cdot a_{33} \cdot \dots \cdot a_{nn}$$

# Twierdzenie (Cauchy) !!

M<sub>12</sub> 13

Jeśli  $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ , to

$$\det(A \cdot B) = \det A \cdot \det B$$

Wniosek: Jeśli  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$  i  $A$  posiada macierz odwrotną  $A^{-1}$ , to

$$\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det A}$$

Wniosek: Macierz kwadratowa  $A$  posiada macierz odwrotną w. i. t. w. g.

$$\det A \neq 0$$

Def. Niech  $A = [a_{ij}] \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Liczbę

$$A_{ij} = (-1)^{i+j} \cdot \det A_i^j$$

nazywamy dopełnieniem algebraicznym elementu  $a_{ij}$ .

Wniosek:

1. Rozwinięcie Laplace'a względem  $i$ -tego wiersza ma postać

$$\det A = a_{i1} A_{i1} + a_{i2} A_{i2} + \dots + a_{in} A_{in} ; \quad i=1, 2, \dots, n.$$

2. Rozwinięcie Laplace'a względem  $j$ -tej kolumny ma postać

$$\det A = a_{1j} A_{1j} + a_{2j} A_{2j} + \dots + a_{nj} A_{nj} ; \quad j=1, 2, \dots, n.$$

4.3. Macierz dopeńień algebraicznych. Obliczanie macierzy odwrotnej.

Def. Niech  $A = [a_{ij}] \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Macierz

$$[A_{ij}]_{i,j=1,\dots,n}$$

nazywamy macierzą dopeńień algebraicznych macierzy  $A$ . Przyjmujemy oznaczenie  $[A_{ij}]_{i,j=1,\dots,n} = A_D$ .

**JWIERDZENIE**

Niech  $A = [a_{ij}] \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$  i niech  $\det A \neq 0$ . Wtedy istnieje macierz odwrotna  $A^{-1}$  oraz

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot [A_{ij}]_{i,j=1,\dots,n}^T, \text{ tzn.:}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot A_D^T$$

Przykład

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ -3 & -2 \end{bmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$$

macierz odwrotna  $A^{-1}$  istnieje.

$$\det A = 1 \cdot (-2) - 4 \cdot (-3) = -2 + 12 = 10 \neq 0 \Rightarrow$$

Wyznaczymy elementy macierzy dopeńień algebraicznych:

$$A_{11} = (-1)^{1+1} \cdot \det[-2] = -2$$

$$A_{21} = (-1)^{2+1} \cdot \det[4] = -4$$

$$A_{12} = (-1)^{1+2} \cdot \det[-3] = 3$$

$$A_{22} = (-1)^{2+2} \cdot \det[1] = 1$$

Zatem:

$$A_D = \begin{bmatrix} -2 & 3 \\ -4 & 1 \end{bmatrix},$$

$$A_D^T = \begin{bmatrix} -2 & -4 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}, \text{ a stąd:}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot A_D^T = \frac{1}{10} \cdot \begin{bmatrix} -2 & -4 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{5} & -\frac{2}{5} \\ \frac{3}{10} & \frac{1}{10} \end{bmatrix}$$

Sprawdzenie :

$$A \cdot A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ -3 & -2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -\frac{1}{5} & -\frac{2}{5} \\ \frac{3}{10} & \frac{1}{10} \end{bmatrix} = \frac{1}{10} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ -3 & -2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -2 & -4 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} =$$
$$= \frac{1}{10} \cdot \begin{bmatrix} 1 \cdot (-2) + 4 \cdot 3 & 1 \cdot (-4) + 4 \cdot 1 \\ -3 \cdot (-2) + (-2) \cdot 3 & -3 \cdot (-4) + (-2) \cdot 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{10} \cdot \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 10 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I$$

M15 r2

$A^{-1} \cdot A = I$  - sprawdźcie w ołomu.

## 5. RZĄD MACIERZY

Def.

Niech  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  i niech  $k \leq \min\{m, n\}$ .  
Macierz  $B \in M_{k \times k}(\mathbb{R})$  powstałą z macierzy  $A$  przez skreślenie dowolnych  $m - k$  wierszy i  $n - k$  kolumn nazywamy minorem stopnia  $k$ .

Każdej macierzy  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  możemy przyporządkować liczbę naturalną bądź zero, którą nazywamy rzędem i oznaczamy przez  $\text{rz } A$  (lub  $\text{rank } A$ ).

Def. Niech  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ . Rzędem macierzy  $A$  nazywamy największy stopień spośród stopni minorów o niezerowym wyznaczniku w macierzy  $A$ .

Wnioski

- $\text{rz } A \leq \min\{m, n\}$
- $\text{rz } A \geq k$  w.i.t.w.g istnieje minor stopnia  $k$  o wyznaczniku różnym od zera
- $\text{rz } A \leq k$  w.i.t.w.g każdy minor o wyznaczniku różnym od zera ma stopień mniejszy lub równy  $k$ .

Przykład

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 0 & 1 \\ -5 & 2 \end{bmatrix}_{3 \times 2}$$

$\text{rz } A \leq \min\{3, 2\} \Rightarrow \text{rz } A \leq 2$   
 $\text{rz } A = 2$  gdyż istnieje minor sb. 2-go o niezerowym wyznaczniku, np.  $M = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $\det M \neq 0$

## 5.1. Własności rzędu macierzy

$M_{12} 16$

Rząd macierzy  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  nie zmienia się, jeśli

1. macierz  $A$  transponujemy
2. wykreślimy wiersz (kolumnę) złożony z samych zer
3. dokonamy przestawienia wierszy (kolumn)
4. wiersz (kolumnę) pomnożymy przez niezerową liczbę
5. do wiersza (kolumny) dodamy inny wiersz (kolumnę) pomnożony ( $\alpha$ ) przez liczbę rzeczywistą.

### TWIERDZENIE

Niech  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ . Wówczas macierz  $A$  posiada macierz odwrotną w.i.t.w.g.  $\text{rz } A = n$ .

### TWIERDZENIE (Sylvester)

Niech  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ ,  $B \in M_{n \times p}(\mathbb{R})$ .  
Wówczas

$$\text{rz}(A \cdot B) \leq \min\{\text{rz } A; \text{rz } B\}$$

[James Joseph Sylvester, Anglia, 1814-1897]

UWAGA: W nierówności w twierdzeniu Sylwestera może zająć nierówność ostra. Przykład:

$$\left. \begin{aligned} A &= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \text{rz } A = 1 \\ B &= \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \text{rz } B = 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \min\{\text{rz } A, \text{rz } B\} = 1$$

$$A \cdot B = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}; \text{rz}(A \cdot B) = 0$$



# Przykład

$M_{rz} 17$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 2 & 6 & 9 & 1 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 4}(\mathbb{R}), \text{ } \text{rk} A \leq 3$$

tu można wpisać zero

$$\text{rk} A = \text{rk} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 2 & 6 & 9 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot(-2)} = \text{rk} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & -2 & -5 & -1 \end{bmatrix} =$$

$$= \text{rk} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & -2 & -5 & -1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} \cdot(-4) \\ \cdot(-7) \\ \cdot(-1) \end{matrix}} = \text{rk} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} \cdot(-1) \\ \cdot(-1) \end{matrix}} = \text{rk} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \text{rk} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot(-2)} = \text{rk} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = 3$$

$3 \times 3$

tu można wpisać zero

# Przykład

$M_{rz} 17$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 2 & 6 & 9 & 1 \end{bmatrix} \in M_{3 \times 4}(\mathbb{R}); \text{rz} A \leq 3$$

$$\text{rz} A = \text{rz} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 2 & 6 & 9 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot(-2)} = \text{rz} \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & -2 & -5 & -1 \end{bmatrix}$$

tu można wpisać zero

$$= \text{rz} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & -2 & -5 & -1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} \cdot(-2) \\ + \\ + \end{matrix}} = \text{rz} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot(-1)} = \text{rz} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \text{rz} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} \cdot(-2) \\ + \\ + \end{matrix}} = \text{rz} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = 3$$

tu można wpisać zero

**Ćwic.**

Niech  $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{C})$ . Wykazać, że

$M16$

1.  $(A^{-1})^{-1} = A$  (jeśli  $A^{-1}$  istnieje)
2.  $(A \cdot B)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$
3.  $(A^{-1})^T = (A^T)^{-1}$
4. Macierze  $A \cdot A^T$ ,  $A^T \cdot A$  są symetryczne.
5. Macierz  $A + A^T$  jest symetryczna
6. Jeśli  $A$  jest symetryczna i  $B$  jest ortogonalna, to  $B^{-1} \cdot A \cdot B$  jest macierzą symetryczną
7. Jeśli  $A$  i  $B$  są ortogonalne, to  $A \cdot B$  jest ortogonalna