

Kapitel 2.1

Gauß-Algorithmus

VORSICHT! Bei linearen Gleichungssystemen mit einer einelementigen Lösungsmenge ist die Lösung eindeutig bestimmt, d.h. eine Verifizierung der "händisch" berechneten Lösung mittels Maple ist offensichtlich. Ansonsten ist es allerdings möglich, dass man abhängig von der Vorgehensweise (Wahl der Pivots) unterschiedliche Darstellungen der Lösungsmenge erhält. Eine Verifizierung der "händisch" berechneten Lösungsmenge mittels Maple erfordert deshalb möglicherweise zusätzliche Überlegungen.

```
> restart;  
with(LinearAlgebra) :
```

Eingabe der Koeffizienten als Matrix und Vektor

Vorsicht! Angabe als Spalten (mit Kleinerzeichen < und Größerzeichen >)

Vorsicht! Multiplikation Matrix-Vektor mittels Punkt (nicht Mal-Punkt)

Erwartetes Ergebnis: Keine Lösung (Fehlermeldung: inkonsistente Gleichungen)

```
> A := <<1, 1>|<0, 0>>;  
b := <1, 2>;  
xx := <x, y> :  
A . xx = b;  
L := LinearSolve(A, b);
```

$$A := \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$b := \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Error, (in LinearAlgebra:-LinearSolve) inconsistent system

Vergleich mit auf Folien angegebener Lösung (Gleichheit offensichtlich)

```
> restart;  
with(LinearAlgebra) :  
A := <<2, 4>|<3, 6>>;  
b := <1, 2>;  
xx := <x, y> :  
A . xx = b;  
L := LinearSolve(A, b);
```

```
plot( [ [ [ 1/2 - 3/2 * t, t, t = -1/2 .. 1/2 ], [ t, 1/3 - 2/3 * t, t = -2 .. 2 ] ] ] );
```

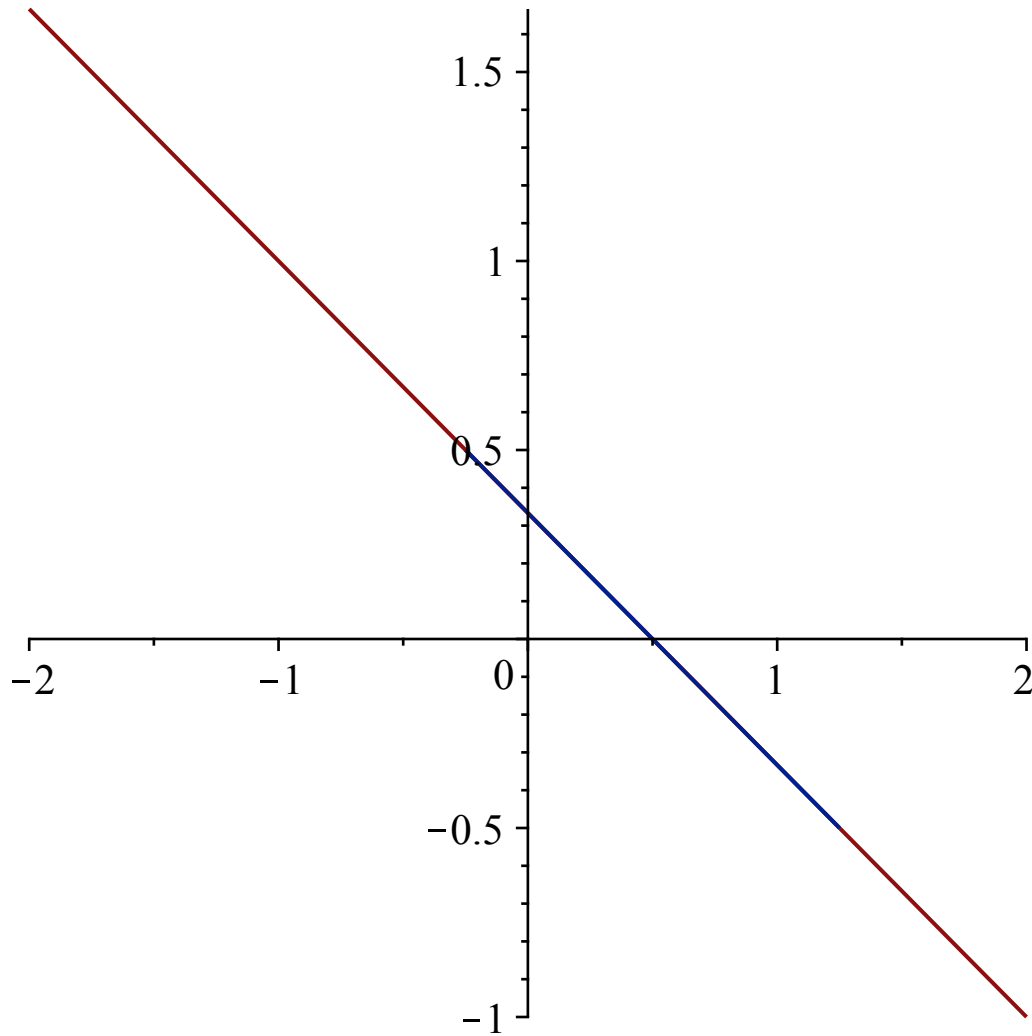
```
plot( [ 1/3 - 2/3 * t, t = -2 .. 2 ] );
```

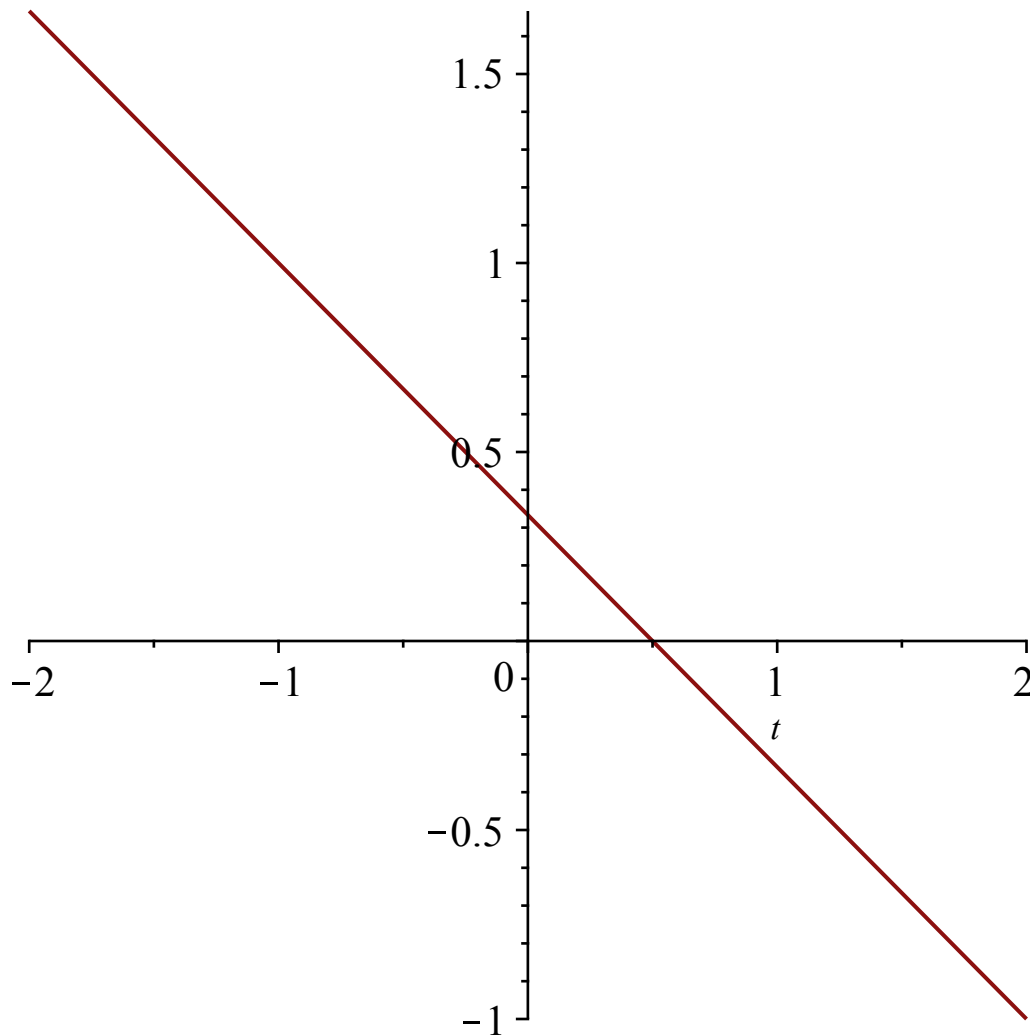
$$A := \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 6 \end{bmatrix}$$

$$b := \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2x + 3y \\ 4x + 6y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$L := \begin{bmatrix} \frac{1}{2} - \frac{3-t_2}{2} \\ -t_2 \end{bmatrix}$$





```

> restart;
with(LinearAlgebra) :
A := <<2, 1/2> | <1, 1>>;
b := <10, 4>;
xx := <x, y> :
A . xx = b;
L := LinearSolve(A, b);

```

$$A := \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ \frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix}$$

$$b := \begin{bmatrix} 10 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2x + y \\ \frac{x}{2} + y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 10 \\ 4 \end{bmatrix}$$

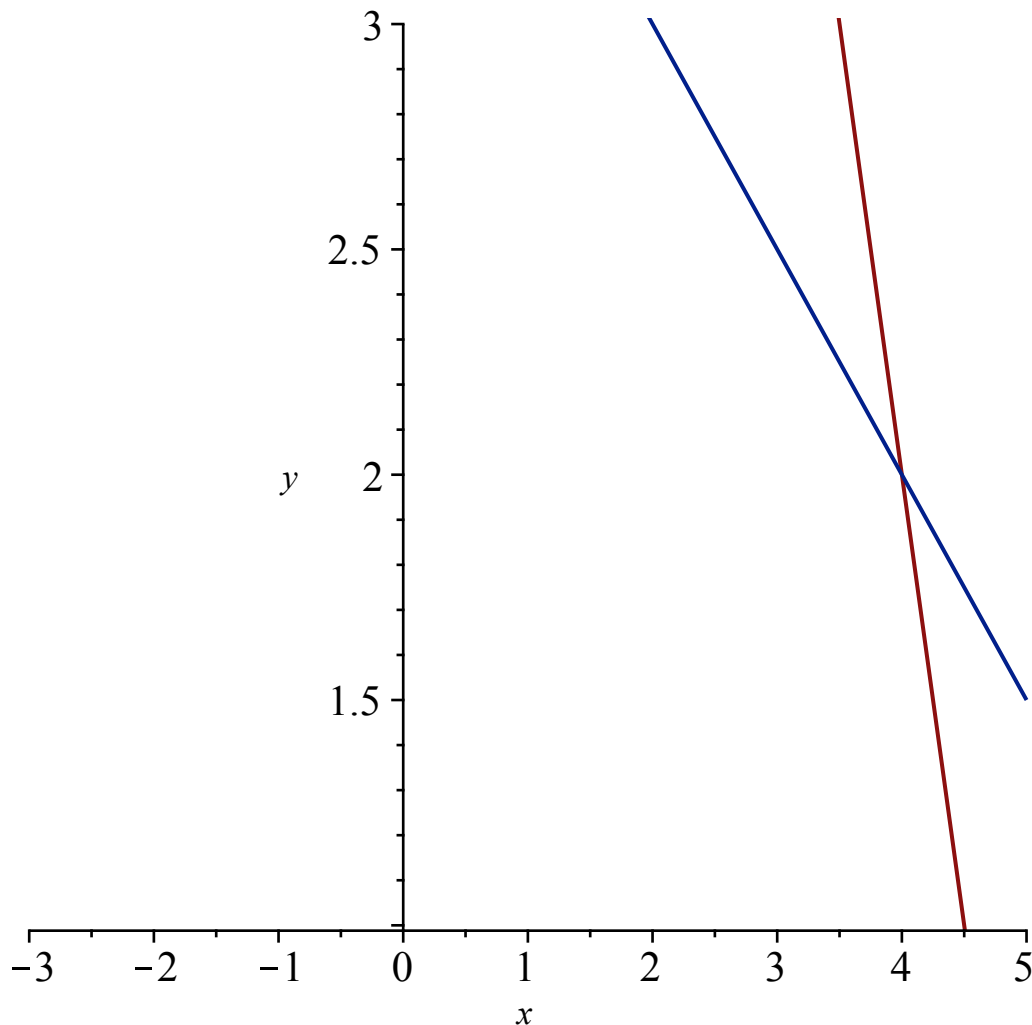
$$L := \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$$

(1)

```
> g1 := x → - 2 · x + 10;  
g2 := x → -  $\frac{1}{2}$  · x + 4;  
plot({g1(x), g2(x)}, x = -3 .. 5, y = 1 .. 3);
```

$$g1 := x \mapsto -2x + 10$$

$$g2 := x \mapsto -\frac{x}{2} + 4$$



Beispiel zur Zeilenstufenform

Anzahl Zeilen $m = 4$, Anzahl Spalten $n = 6$

$r = 2$: dritte ($r+1$) Zeile und vierte (m) Zeile enthält nur Nullen

Zeile mit Index $i = 1$: 4 Einträge verschieden von Null, kleinster Spaltenindex ist $j_1 = 2$

Zeile mit Index $i = 2 = r$: 2 Einträge verschieden von Null, kleinster Spaltenindex ist $j_2 = 5$

Bedingung $j_1 < j_2$ erfüllt

```
> restart;
```

with(LinearAlgebra) :

$A := \langle \langle 0, 0, 0, 0 \rangle | \langle 2, 0, 0, 0 \rangle | \langle 3, 0, 0, 0 \rangle | \langle 0, 0, 0, 0 \rangle | \langle -1, 4, 0, 0 \rangle | \langle 1, 3, 0, 0 \rangle \rangle;$

$b := \langle 0, 0, 0, 0 \rangle;$

$xx := \langle x1, x2, x3, x4, x5, x6 \rangle :$

$A . xx = b;$

$LinearSolve(A, b);$

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

$$b := \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2x2 + 3x3 - x5 + x6 \\ 4x5 + 3x6 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -t_1 \\ -\frac{3-t_3}{2} + \frac{7-t_5}{6} \\ -t_3 \\ -t_4 \\ -t_5 \\ -\frac{4-t_5}{3} \end{bmatrix}$$

(2)

Vgl. Skriptum

> restart;

with(LinearAlgebra) :

$A := \langle \langle \frac{1}{2}, 0, 0, 0 \rangle | \langle 2, 0, 0, 0 \rangle | \langle -\frac{3}{4}, 2, 0, 0 \rangle | \langle 0, 1, -1, 0 \rangle \rangle;$

$b := \langle 9, -\frac{4}{3}, 2, 0 \rangle;$

$xx := \langle x1, x2, x3, x4 \rangle :$

$A . xx = b;$

$LinearSolve(A, b);$

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

$$b := \begin{bmatrix} 9 \\ -\frac{4}{3} \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{x_1}{2} + 2x_2 - \frac{3x_3}{4} \\ 2x_3 + x_4 \\ -x_4 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 \\ -\frac{4}{3} \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{37}{2} - 4 - t_2 \\ -t_2 \\ \frac{1}{3} \\ -2 \end{bmatrix}$$

(3)

Vgl. Skriptum

```
> restart;
with(LinearAlgebra) :
A := <<1, 5, 9>|<2, 6, 10>|<3, 7, 11>|<4, 8, 12>>;
b := <-1, -2, -3>;
xx := <x1, x2, x3, x4> :
A . xx = b;
LinearSolve(A, b);
```

$$A := \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 5 & 6 & 7 & 8 \\ 9 & 10 & 11 & 12 \end{bmatrix}$$

$$b := \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 \\ 5x_1 + 6x_2 + 7x_3 + 8x_4 \\ 9x_1 + 10x_2 + 11x_3 + 12x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{2} + -t_3 + 2-t_4 \\ -\frac{3}{4} - 2-t_3 - 3-t_4 \\ -t_3 \\ -t_4 \end{bmatrix}$$

(4)

Allgemeines, eindeutig lösbares 2 x 2 System

VORSICHT! Maple "vergisst" auf Fall unendlich vieler Lösungen

```
> restart;
with(LinearAlgebra) :
A := <<a11, a21>|<a12, a22>>;
b := <b1, b2>;
LinearSolve(A, b);
```

$$A := \begin{bmatrix} a11 & a12 \\ a21 & a22 \end{bmatrix}$$

$$b := \begin{bmatrix} b1 \\ b2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -\frac{a12 b2 - a22 b1}{a11 a22 - a12 a21} \\ \frac{a11 b2 - a21 b1}{a11 a22 - a12 a21} \end{bmatrix}$$

(5)

ERGÄNZUNG:

Übliche Vorgehensweise bei Lösung von linearen Gleichungssystemen $Ax = b$ mittels Computer (Numerische Lineare Algebra)

1) Bestimmung der LR-Zerlegung der Koeffizientenmatrix A (untere "lower" / obere "upper" Dreiecksmatrix): $A = LR$

2) Schrittweise Lösung von $Ax = b$ mittels $Ax = LRx = b$, d.h. mit $y = Rx$ folgt $L(Rx) = Ly = b$

Schritt 1: Löse $Ly = b$, d.h. bestimme y

Schritt 2: Löse $Rx = y$, d.h. bestimme x (hier unendlich viele Lösungen)

```
> restart;
with(LinearAlgebra) :
A := <<1, 5, 9>|<2, 6, 10>|<3, 7, 11>|<4, 8, 12>>;
b := <-1, -2, -3>;
xx := <x1, x2, x3, x4> :
P, L, R := LUDecomposition(A);
UntereDreiecksmatrix := L;
ObereDreiecksmatrix := R;
```

$y := \text{LinearSolve}(L, b);$
 $x := \text{LinearSolve}(R, y);$

$$A := \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 5 & 6 & 7 & 8 \\ 9 & 10 & 11 & 12 \end{bmatrix}$$

$$b := \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$P, L, R := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 5 & 1 & 0 \\ 9 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & -4 & -8 & -12 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{UntereDreiecksmatrix} := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 5 & 1 & 0 \\ 9 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{ObereDreiecksmatrix} := \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & -4 & -8 & -12 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$y := \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x := \begin{bmatrix} \frac{1}{2} + _t0_3 + 2 _t0_4 \\ -\frac{3}{4} - 2 _t0_3 - 3 _t0_4 \\ _t0_3 \\ _t0_4 \end{bmatrix}$$

(6)

Etwas andere Vorgehensweise bei "händischen" Berechnungen:

Vgl. Skriptum $(A|b) \rightarrow (R|y)$

Zeilenumformungen entsprechen Matrix L^{-1} ,

bei Umformung der erweiterten Koeffizientenmatrix erhält man $R = L^{-1}A, y = L^{-1}b$

L enthält Informationen zu elementaren Zeilenumformungen, wegen spezieller Form von L kann man

Inverse L^{-1} leicht berechnen

> L;

LIinverse := MatrixInverse(L);

L . LIinverse;

R;

LIinverse . A;

$y;$
 $LInverse . b;$

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

$$LInverse := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -5 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & -4 & -8 & -12 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & -4 & -8 & -12 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

(7)

> $L := \langle \langle 1, L21, L31 \rangle | \langle 0, 1, L32 \rangle | \langle 0, 0, 1 \rangle \rangle;$
 $LInverse := MatrixInverse(L);$
 $L . LInverse;$

$$L := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ L21 & 1 & 0 \\ L31 & L32 & 1 \end{bmatrix}$$

$$LInverse := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -L21 & 1 & 0 \\ L21 L32 - L31 & -L32 & 1 \end{bmatrix}$$

(8)

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(8)

```
> L := <<1, L21, L31, L41>|<0, 1, L32, L42>|<0, 0, 1, L41>|<0, 0, 0, 1>>;
LInverse := MatrixInverse(L);
simplify(L . LInverse);
```

$$L := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ L21 & 1 & 0 & 0 \\ L31 & L32 & 1 & 0 \\ L41 & L42 & L41 & 1 \end{bmatrix}$$

$$LInverse := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -L21 & 1 & 0 & 0 \\ L21 L32 - L31 & -L32 & 1 & 0 \\ -L21 L32 L41 + L42 L21 + L31 L41 - L41 & L41 L32 - L42 & -L41 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(9)

```
>
>
```