

Kapittel 4

Matriser

Vi har lært å løse et lineært ligningssystem ved å sette opp totalmatrisen til systemet og gausseliminere den, ved hjelp av radoperasjoner på matrisen. Vi skal nå se nærmere på egenskaper ved matriser og regning med matriser.

Resultatene i dette kapitlet gjelder for både reelle og komplekse vektorer og matriser.

Definisjoner og notasjon

En $m \times n$ -matrise er en rektangulær tabell med tall som har m tall i høyden og n tall i bredden:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

Kolonnene i matrisen er følgende kolonnevektorer:

$$\begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix} \quad \cdots \quad \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix}$$

Radene i matrisen er følgende radvektorer:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

Eksempel 4.1. Kolonnene til matrisen

$$\begin{bmatrix} 5+i & 0 & -2 \\ 3 & 1-i & 4 \end{bmatrix}$$

er:

$$\begin{bmatrix} 5+i \\ 3 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 \\ 1-i \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \begin{bmatrix} -2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

Radene er:

$$\begin{bmatrix} 5+i & 0 & -2 \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \begin{bmatrix} 3 & 1-i & 4 \end{bmatrix} \quad \triangle$$

Hvis vi har en liste med kolonnevektorer

$$\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n,$$

kan vi lage en $m \times n$ -matrise

$$\begin{bmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 & \cdots & \mathbf{v}_n \end{bmatrix}$$

der disse er kolonner.

Eksempel 4.2. La

$$\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

være to vektorer i \mathbb{R}^3 . Da blir

$$\begin{bmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \quad \triangle$$

På samme måte kan vi, hvis vi har en liste med radvektorer

$$\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \dots, \mathbf{r}_m,$$

lage en matrise

$$\begin{bmatrix} \mathbf{r}_1 \\ \mathbf{r}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{r}_m \end{bmatrix}$$

med disse vektorene som rader.

Eksempel 4.3. La

$$\mathbf{r}_1 = [2i \ 1], \quad \mathbf{r}_2 = [1 \ 0] \quad \text{og} \quad \mathbf{r}_3 = [2 \ 4-i]$$

være tre radvektorer i \mathbb{C}^2 . Da har vi:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{r}_1 \\ \mathbf{r}_2 \\ \mathbf{r}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2i & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 4-i \end{bmatrix} \quad \triangle$$

Noen ganger vil vi bruke tilsvarende notasjon for å bygge opp en matrise av andre matriser, eller av en kombinasjon av matriser og vektorer.

Eksempel 4.4. La A og B være matriser, og \mathbf{v} en vektor:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 2 \\ 7 & 1 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 5 & 9 & 2 \\ -1 & 5 & 4 \\ 10 & 0 & 3 \end{bmatrix} \quad \mathbf{v} = \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ -5 \end{bmatrix}$$

Da kan vi skrive

$$\begin{bmatrix} A & B & \mathbf{v} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 5 & 9 & 2 & 6 \\ 0 & 2 & -1 & 5 & 4 & 8 \\ 7 & 1 & 10 & 0 & 3 & -5 \end{bmatrix} \quad \triangle$$

En $n \times n$ -matrise kaller vi en *kvadratisk* matrise.

Produkt av matrise og vektor

La

$$A = [\mathbf{a}_1 \quad \mathbf{a}_2 \quad \cdots \quad \mathbf{a}_n]$$

være en $m \times n$ -matrise med vektorene $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_n$ som kolonner, og la

$$\mathbf{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix}$$

være en vektor i \mathbb{R}^n (eller en vektor i \mathbb{C}^n). Vi definerer produktet $A\mathbf{v}$ av A og \mathbf{v} som lineærkombinasjonen av kolonnene i A med tallene i \mathbf{v} som vekter:

$$A\mathbf{v} = \mathbf{a}_1 v_1 + \mathbf{a}_2 v_2 + \cdots + \mathbf{a}_n v_n$$

Merk at produktet $A\mathbf{v}$ bare er definert når bredden av matrisen A er lik høyden av vektoren \mathbf{v} .

Eksempel 4.5. Vi regner ut produktet av en 2×3 -matrise og en vektor i \mathbb{C}^3 :

$$\begin{aligned} & \begin{bmatrix} 5+i & 0 & -2 \\ 3 & 1-i & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 5-i \\ 3 \end{bmatrix} \cdot 2 + \begin{bmatrix} 0 \\ 1-i \end{bmatrix} \cdot (-1) + \begin{bmatrix} -2 \\ 4 \end{bmatrix} \cdot 3 \\ &= \begin{bmatrix} (5+i) \cdot 2 + 0 \cdot (-1) + (-2) \cdot 3 \\ 3 \cdot 2 + (1-i) \cdot (-1) + 4 \cdot 3 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 4+2i \\ 17+i \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Merk at resultatet blir en vektor i \mathbb{C}^2 . △

Den andre linjen av utregningen i eksempelet viser en mer direkte måte å regne ut produktet $A\mathbf{v}$ på: Tallet som skal være på første posisjon i resultatvektoren får vi ved å gange tallene fra første rad i A med tallene i \mathbf{v} , og legge sammen resultatene. Tallet på andre posisjon i resultatvektoren får vi på samme måte fra andre rad i A .

Generelt har vi at dersom

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \mathbf{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix},$$

så kan vi regne ut produktet $A\mathbf{v}$ på følgende måte:

$$A\mathbf{v} = \begin{bmatrix} a_{11}v_1 + a_{12}v_2 + \cdots + a_{1n}v_n \\ a_{21}v_1 + a_{22}v_2 + \cdots + a_{2n}v_n \\ \vdots \\ a_{m1}v_1 + a_{m2}v_2 + \cdots + a_{mn}v_n \end{bmatrix}$$

Teorem 4.6. Hvis A er en $m \times n$ -matrise, \mathbf{v} og \mathbf{w} er vektorer og c er en skalar, så har vi følgende likheter:

$$A(\mathbf{v} + \mathbf{w}) = A\mathbf{v} + A\mathbf{w} \quad \text{og} \quad A(c\mathbf{v}) = c(A\mathbf{v})$$

Det er verdt å merke seg hva som skjer hvis vi ganger en matrise med en vektor der nøyaktig ett av tallene er 1, og resten er 0. La oss teste dette med en eksempelmatrise:

Eksempel 4.7. Vi ganger 2×3 -matrisen

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

med de tre vektorene

$$\mathbf{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \mathbf{e}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

og får følgende:

$$\begin{aligned} A\mathbf{e}_1 &= \begin{bmatrix} 5+i \\ 3 \end{bmatrix} \\ A\mathbf{e}_2 &= \begin{bmatrix} 0 \\ 1-i \end{bmatrix} \\ A\mathbf{e}_3 &= \begin{bmatrix} -2 \\ 4 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Resultatene ble altså de tre kolonnene i A . △

Generelt har vi at hvis A er en $m \times n$ -matrise, og $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ er vektorene som er slik at \mathbf{e}_i har et 1-tall i sin i -te koordinat og bare 0-er ellers, så er

$$A\mathbf{e}_1, \quad A\mathbf{e}_2, \quad \dots, \quad A\mathbf{e}_n$$

nøyaktig samme vektorer som kolonnene i A , altså har vi

$$A = [A\mathbf{e}_1 \quad A\mathbf{e}_2 \quad \dots \quad A\mathbf{e}_n].$$

Matriseligninger

Husk fra Kapittel 0 at et lineært ligningssystem kan skrives som en matriseligning, ved å skrive om ligningssystemet

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

til en ligning på formen

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

Altså får vi en ligning på formen

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

der A og \mathbf{b} er kjente (hhv en matrise og en vektor), og \mathbf{x} er en ukjent vektor.

Sum og skalering av matriser

La A og B være to $m \times n$ -matriser:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1n} \\ b_{21} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{m1} & \cdots & b_{mn} \end{bmatrix}$$

Vi definerer summen $A+B$ som en ny $m \times n$ -matrise, s\aa n:

$$A+B = \begin{bmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2n} + b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} + b_{m1} & a_{m2} + b_{m2} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{bmatrix}$$

Produktet av et tall og en matrise defineres s\aa n:

$$cA = \begin{bmatrix} c \cdot a_{11} & c \cdot a_{12} & \cdots & c \cdot a_{1n} \\ c \cdot a_{21} & c \cdot a_{22} & \cdots & c \cdot a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c \cdot a_{m1} & c \cdot a_{m2} & \cdots & c \cdot a_{mn} \end{bmatrix}$$

Teorem 4.8. Hvis A og B er $m \times n$ -matriser, \mathbf{v} er en vektor og c er en skalar, s\aa har vi f\o lgende likheter:

$$(A+B)\mathbf{v} = A\mathbf{v} + B\mathbf{v} \quad \text{og} \quad (cA)\mathbf{v} = c(A\mathbf{v})$$

Matrisemultiplikasjon

Hvis \mathbf{x} er en vektor i \mathbb{R}^n eller \mathbb{C}^n og A er en $m \times n$ -matrise, er alts\aa $A\mathbf{x}$ en vektor i \mathbb{R}^m eller \mathbb{C}^m , henholdsvis. S\aa vi kan tenke p\aa det \aa multiplisere med A , som en funksjon f_A fra \mathbb{R}^n til \mathbb{R}^m eller \mathbb{C}^n til \mathbb{C}^m . Vi skal senere se mye p\aa denne type funksjoner, som vi vil kalle *lineartransformasjoner*. Noen av de operasjonene p\aa matriser vi skal se p\aa n\aa, er motivert fra at vi \o nsker \aa tenke p\aa matrisemultiplikasjon som funksjoner.

N\aa vi ganger en vektor med en $m \times n$ -matrise, kan vi alts\aa tenke p\aa det som en funksjon fra \mathbb{R}^n til \mathbb{R}^m . Multiplikasjon av to matriser A og B vil vi tenke p\aa som sammensetning av funksjoner, og vil derfor at f\o lgende likhet skal holde:

$$(AB)\mathbf{v} = A(B\mathbf{v})$$

Funksjonen f_B , som er ”\aa gange med B ”, skal virke f\o rst, og s\aa virker funksjonen f_A , som er \aa gange med A . Hvis dette skal gi mening og A er en $m \times n$ -matrise, mens B er en $p \times q$ -matrise p\aa vi da ha at $n = p$, siden f_B spytter ut elementer i \mathbb{R}^p og da m\aa input til f_A ogs\aa v\aa re i \mathbb{R}^p .

Hvordan kan vi definere produkt av matriser slik at dette fungerer? La oss f\o rst se p\aa et eksempel.

Eksempel 4.9. La A og B v\aa re f\o lgende to 2×2 -matriser:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -5 \\ 2 & 7 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$$

Vi har lyst til \aa finne matrisen AB som skal v\aa re slik at $(AB)\mathbf{v} = A(B\mathbf{v})$ for alle vektorer \mathbf{v} i \mathbb{R}^2 .

Vi ser f\o rst p\aa de to spesielle vektorene

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Vi vet fra tidligere at hvis vi ganger en 2×2 -matrise med en av disse vektorene, s\aa f\aa r vi ut den f\o rste eller den andre kolonnen i matrisen.

Vi regner ut:

$$B \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$A \left(B \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} 3 & -5 \\ 2 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 22 \end{bmatrix}$$

Det vi er ute etter er at AB skal v\aa re slik at

$$(AB)\mathbf{v} = A(B\mathbf{v})$$

for alle vektorer \mathbf{v} . Spesielt m\aa vi da ha:

$$(AB) \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = A \left(B \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} 2 \\ 22 \end{bmatrix}$$

Men det \aa gange med vektoren

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

er det samme som \aa plukke ut f\o rste kolonne av matrisen, s\aa vi har n\aa funnet ut at f\o rste kolonne i matrisen AB m\aa v\aa re:

$$\begin{bmatrix} 2 \\ 22 \end{bmatrix}$$

P\aa samme m\aa te finner vi andre kolonne i AB :

$$B \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$A \left(B \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} 3 & -5 \\ 2 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 13 \end{bmatrix}$$

$$(AB) \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = A \left(B \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} 4 \\ 13 \end{bmatrix}$$

Dette betyr at andre kolonne i AB m\aa v\aa re:

$$\begin{bmatrix} 4 \\ 13 \end{bmatrix}$$

Dermed kommer vi frem til at produktet av A og B er:

$$AB = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 22 & 13 \end{bmatrix} \quad \triangle$$

La oss n\aa generalisere det vi gjorde i eksempelet. Forel\o pig ser vi p\aa generelle 2×2 -matriser, og s\aa tar vi det helt generelle tilfellet, med matriser av vilk\aa rlig st\o rrelse, etterp\aa.

La A og B v\aa re to 2×2 -matriser, og la

$$\mathbf{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \mathbf{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

v\aa re de to spesielle vektorene vi brukte i eksempelet over. La \mathbf{b}_1 og \mathbf{b}_2 v\aa re kolonnene i B , slik at vi har:

$$B = [\mathbf{b}_1 \quad \mathbf{b}_2]$$

P\aa samme m\aa te som i eksempelet f\aa r vi n\aa:

$$(AB)\mathbf{e}_1 = A(B\mathbf{e}_1) = A\mathbf{b}_1$$

$$(AB)\mathbf{e}_2 = A(B\mathbf{e}_2) = A\mathbf{b}_2$$

Dette betyr at f\o rste kolonne i matrisen AB m\aa v\aa re $A\mathbf{b}_1$, og andre kolonne m\aa v\aa re $A\mathbf{b}_2$. Vi f\aa r alts\aa:

$$AB = [A\mathbf{b}_1 \quad A\mathbf{b}_2]$$

Hvis vi lar \mathbf{a}_1 og \mathbf{a}_2 være radene i A , så gir dette oss at:

$$AB = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 \mathbf{b}_1 & \mathbf{a}_1 \mathbf{b}_2 \\ \mathbf{a}_2 \mathbf{b}_1 & \mathbf{a}_2 \mathbf{b}_2 \end{bmatrix}$$

For å virkelig gjøre dette detaljert, kan vi skrive opp nøyaktig hvordan vi finner hvert tall i AB ut fra hvert enkelt av tallene i A og B . Hvis

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix},$$

så får vi:

$$AB = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} & a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} & a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix}$$

Merk hvordan dette siste uttrykket er bygd opp. Når vi skal finne tallet som skal stå på en bestemt posisjon i AB , går vi bortover den tilsvarende *raden* i A og samtidig nedover den tilsvarende *kolonnen* i B . Vi ganger sammen tallene vi finner i A med de vi finner i B , og legger sammen disse produktene.

Alt det vi gjorde nå fungerer helt tilsvarende når vi går til større matriser enn 2×2 . Men for at det skal gå an å gange sammen to matriser A og B , må de være «kompatible» i størrelse. Vi finner produktet AB ved å kombinere rader fra A med kolonner fra B , og for at dette skal gå an, må lengden av radene i A være lik lengden av kolonnene i B . Det vil si at bredden til A må være lik høyden til B . Altså vi kan bare gange en $m \times n$ -matrise med $n \times p$ -matrise, der m og p kan være alle mulige positive heltall.

Basert på det vi har gjort nå lager vi en generell definisjon av matrisemultiplikasjon.

Definisjon. La A være en $m \times n$ -matrise med rader $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_m$, og la B være en $n \times p$ -matrise med kolonner $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_p$:

$$A = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 \\ \mathbf{a}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m \end{bmatrix} \quad B = [\mathbf{b}_1 \quad \mathbf{b}_2 \quad \dots \quad \mathbf{b}_p]$$

Da er produktet av A og B en $m \times p$ -matrise definert ved:

$$AB = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 \mathbf{b}_1 & \mathbf{a}_1 \mathbf{b}_2 & \dots & \mathbf{a}_1 \mathbf{b}_p \\ \mathbf{a}_2 \mathbf{b}_1 & \mathbf{a}_2 \mathbf{b}_2 & \dots & \mathbf{a}_2 \mathbf{b}_p \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \mathbf{a}_m \mathbf{b}_1 & \mathbf{a}_m \mathbf{b}_2 & \dots & \mathbf{a}_m \mathbf{b}_p \end{bmatrix} \quad \triangle$$

Hvis vi lar A og B være som i definisjonen, kan vi også skrive produktet slik:

$$AB = [A\mathbf{b}_1 \quad A\mathbf{b}_2 \quad \dots \quad A\mathbf{b}_p]$$

Eksempel 4.10. La A og B og C være følgende matriser:

$$A = \begin{bmatrix} 5+i & 0 & -2 \\ 3 & 1-i & 4 \end{bmatrix} \\ B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$$

Siden A er en 2×3 -matrise og B er en 3×2 -matrise, er AB en 2×2 -matrise. Vi regner ut denne matrisen ved å bruke definisjonen:

$$AB = \begin{bmatrix} (5+i) \cdot 2 + 0 \cdot 1 + (-2) \cdot 2 & (5+i) \cdot 1 + 0 \cdot 0 + (-2) \cdot 4 \\ 3 \cdot 2 + (1-i) \cdot 1 + 4 \cdot 2 & 3 \cdot 1 + (1-i) \cdot 0 + 4 \cdot 4 \end{bmatrix} \\ = \begin{bmatrix} 6+2i & -3+i \\ 15-i & 19 \end{bmatrix}$$

Hvis vi ganger sammen de samme to matrisene i motsatt rekkefølge, får vi en 3×3 -matrise:

$$BA = \begin{bmatrix} 2 \cdot (5+i) + 1 \cdot 3 & 2 \cdot 0 + 1 \cdot (1-i) & 2 \cdot (-2) + 1 \cdot 4 \\ 1 \cdot (5+i) + 0 \cdot 3 & 1 \cdot 0 + 0 \cdot (1-i) & 1 \cdot (-2) + 0 \cdot 4 \\ 2 \cdot (5+i) + 4 \cdot 3 & 2 \cdot 0 + 4 \cdot (1-i) & 2 \cdot (-2) + 4 \cdot 4 \end{bmatrix} \\ = \begin{bmatrix} 13+2i & 1-i & 0 \\ 5+i & 0 & -2 \\ 22+2i & 4-4i & 12 \end{bmatrix}$$

Produktet av matrisene B og C blir en 3×2 -matrise:

$$BC = \begin{bmatrix} 5 & 8 \\ 1 & 2 \\ 14 & 20 \end{bmatrix}$$

Men produktet CB er ikke definert, siden C er en 2×2 -matrise og B en 3×2 -matrise.

Vi kunne også regnet ut for eksempel CA , men AC er ikke definert. \triangle

Legg merke til at matrisemultiplikasjon – i motsetning til multiplikasjon av vanlige tall – ikke er kommutativt. Det vil si at faktorenes rekkefølge spiller en rolle: AB er ikke nødvendigvis det samme som BA .

Mange andre regneregler fungerer like bra med matriser som med tall, la oss se på noen.

Teorem 4.11. La A, B og C være matriser, \mathbf{v} en vektor, og c et tall. I hver del av teoremet antar vi at størrelsene på matrisene og vektoren er slik at alle operasjonene som brukes er definert.

(a) *Matrisemultiplikasjon er en assosiativ operasjon:*

$$A(BC) = (AB)C$$

Et spesialtilfelle av dette er følgende:

$$(AB)\mathbf{v} = A(B\mathbf{v})$$

(b) *Å skalere et matriseprodukt er det samme som å skalere én av faktorene og deretter multiplisere:*

$$(cA)B = c(AB) = A(cB)$$

(c) *Matrisemultiplikasjon distribuerer over addisjon av matriser:*

$$A(B+C) = AB+AC \quad \text{og} \quad (A+B)C = AC+BC$$

Vi skal ikke gjøre detaljene i beviset for Teorem 4.11. Men tenk litt på (a). Prøver du å regne ut $A(BC)$ og $(AB)C$ for matriser A, B og C på generell form, blir det mye regning og litt stygge uttrykk. Men: Vi vet at sammensetning av funksjoner (helt generelt) er en assosiativ operasjon. Siden å multiplisere med en $m \times n$ -matrise A er en funksjon f_A fra \mathbb{R}^n til \mathbb{R}^m , blir (a) en direkte konsekvens av dette, og vi slipper å regne ut noe som helst.

Transponering

Vi har hittil snakket om aritmetiske operasjoner på matriser som tilsvarende operasjoner vi kan gjøre med tall: addisjon og multiplikasjon. Operasjonen *transponering*, derimot, er spesiell for matriser, og går ut på at vi bytter om rader og kolonner.

Definisjon. La

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

være en $m \times n$ -matrise. Den *transponerte* av A er $n \times m$ -matrisen

$$A^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{m2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

der radene og kolonnene i A er byttet om. \triangle

Eksempel 4.12. Hvis vi lar A være matrisen

$$A = \begin{bmatrix} 5+i & 0 & -2 \\ 3 & 1-i & 4 \end{bmatrix},$$

så er den transponerte av A gitt ved:

$$A^T = \begin{bmatrix} 5+i & 3 \\ 0 & 1-i \\ -2 & 4 \end{bmatrix}$$

\triangle

Vi tar med noen regneregler for transponering.

Teorem 4.13. For enhver matrise A har vi:

$$(A^T)^T = A$$

Hvis A og B er matriser slik at produktet AB er definert, så er:

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

Identitetsmatriser

La $I = I_n$ være den kvadratiske $n \times n$ -matrisen

$$I_n = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

Da er $I \cdot A = A$ for enhver $n \times p$ -matrise A og $B \cdot I = B$ for enhver $m \times n$ -matrise B . Spesielt er $I \cdot \mathbf{x} = \mathbf{x}$ for enhver vektor \mathbf{x} . (Oppgave: sjekk alt dette).

Derfor kalles $I = I_n$ en *identitetsmatrise*, eller en $n \times n$ -identitetsmatrise.

Eksempel 4.14. Identitetsmatrisen av størrelse 2 er:

$$I_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Vi sjekker enkelt at vi kan gange en hvilken som helst 2×2 -matrise med I_2 , til venstre eller høyre, uten at noe endres:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} \cdot 1 + a_{12} \cdot 0 & a_{11} \cdot 0 + a_{12} \cdot 1 \\ a_{21} \cdot 1 + a_{22} \cdot 0 & a_{21} \cdot 0 + a_{22} \cdot 1 \end{bmatrix} \\ = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \cdot a_{11} + 0 \cdot a_{21} & 1 \cdot a_{12} + 0 \cdot a_{22} \\ 0 \cdot a_{11} + 1 \cdot a_{21} & 0 \cdot a_{12} + 1 \cdot a_{22} \end{bmatrix} \\ = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

\triangle

Potenser av matriser

Hvis A er en kvadratisk matrise, så kan vi gange A med seg selv. Vi definerer potenser av A på tilsvarende måte som potenser av tall:

$$A^2 = A \cdot A,$$

$$A^3 = A \cdot A \cdot A,$$

og så videre. Generelt definerer vi at A opphøyd i n -te er produktet av A med seg selv n ganger:

$$A^n = \underbrace{A \cdot A \cdot \cdots \cdot A}_{n \text{ ganger}}$$

Uttrykket over gir mening, siden multiplikasjon av matriser er assosiativet, som vi så i Teorem 4.11. Et spesielt tilfelle er å opphøye i 0-te. For tall har vi definert at $a^0 = 1$. Men vi vet jo at for matriser spiller identitetsmatrisen den samme rollen som 1 gjør for tall. Derfor definerer vi at en $n \times n$ -matrise opphøyd i 0-te blir identitetsmatrisen av størrelse n :

$$A^0 = I_n$$

Inverser

For multiplikasjon av tall har vi identitetselementet 1, med egenskapen $1 \cdot x = x = x \cdot 1$. Dessuten har vi *inverser*. Gitt et ikke-null tall a finnes et tall b , inversen til a , som er slik at

$$a \cdot b = 1.$$

Inversen til a er selvfølgelig bare tallet $1/a$. For eksempel: Inversen til tallet 5 er $1/5$, og inversen til $3/4$ er $4/3$.

Kan vi på tilsvarende måte finne inverser til matriser? Igjen begrenser vi oss til å se på kvadratiske matriser, og spørsmålet blir: Gitt en $n \times n$ -matrise A , finnes det en matrise B som er slik at likhetene

$$A \cdot B = I_n = B \cdot A$$

er oppfylt?

Vi tar et eksempel for å se hvordan noen slike matriser kan se ut.

Eksempel 4.15. La A og B være følgende 2×2 -matriser:

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad B = \begin{bmatrix} -1/2 & 1 \\ -3/2 & 2 \end{bmatrix}$$

Da kan vi regne ut at

$$A \cdot B = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1/2 & 1 \\ -3/2 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I_2$$

og

$$B \cdot A = \begin{bmatrix} -1/2 & 1 \\ -3/2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I_2.$$

Disse matrisene oppfyller altså likhetene

$$A \cdot B = I_2 = B \cdot A. \quad \triangle$$

Vi definerer begrepet «invers» ved å bruke disse likhetene.

Definisjon. La A være en $n \times n$ -matrise. En *invers* til A er en $n \times n$ -matrise B som er slik at

$$A \cdot B = I_n = B \cdot A.$$

En matrise er *inverterbar* hvis den har en invers. \triangle

Denne definisjonen gir opphav til noen åpenbare spørsmål:

- Finnes det kvadratiske matriser som ikke har noen invers? (Vi har gitt et eget navn, «inverterbar», til matriser som har invers. Dette hintet ganske sterkt om at det bør finnes matriser som ikke har invers også.)
- Kan en matrise ha mer enn én invers?

Det første spørsmålet besvares ved en oppgave:

Opgave: Vis at ingen av matrisene

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

og

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

og

$$C = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

er inverterbare.

Det andre spørsmålet besvarer vi med et teorem.

Teorem 4.16. Hvis en matrise er inverterbar, så har den nøyaktig én invers.

Bevis. La A være en inverterbar $n \times n$ -matrise. Anta at B er en invers til A , og at C også er en invers til A ; det vil si at

$$A \cdot B = I_n = B \cdot A \quad \text{og} \quad A \cdot C = I_n = C \cdot A.$$

Vi vil vise at B og C ikke kan være forskjellige, altså at vi nå må ha $B = C$.

La oss ta utgangspunkt i produktet BAC . Dette kan vi skrive som enten $(BA) \cdot C$ eller $B \cdot (AC)$, og i hvert tilfelle får vi (ved å bruke likhetene over) at uttrykket i parentes blir identitetsmatrisen. Vi setter dette sammen og får:

$$C = I_n \cdot C = (BA) \cdot C = B \cdot (AC) = B \cdot I_n = B$$

Vi har altså kommet frem til at $B = C$, så inversen er entydig. \square

Nå som vi vet at en matrise A ikke kan ha mer enn én invers, kan vi slutte å snakke om «en invers til A » i ubestemt form. Isteden sier vi «inversen til A » og kaller denne A^{-1} .

Eksempel 4.17. I eksempel 4.15 er matrisen B en invers til A ; vi har altså at $A^{-1} = B$. Vi får dessuten at A er en invers til B , slik at $B^{-1} = A$. \triangle

Hvorfor er inverser interessante? Én grunn er at de kan fortelle oss noe om løsninger av ligninger.

Hvis vi skal løse en ligning

$$ax = b$$

der a og b er tall, så vil vi selvfølgelig dele på a for å få x alene på venstresiden. Det er det samme som å gange med inversen til a .

Når vi skal løse en matriseligning

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b},$$

så kan vi ikke dele på A . Men hvis A er inverterbar, så kan vi gange med inversen til A . Det gjør at vi kan konkludere med at ligningen er løsbart og at løsningen er entydig. Vi skriver opp dette som et teorem.

Teorem 4.18. La A være en $n \times n$ -matrise, og \mathbf{b} en vektor. Hvis A er inverterbar, så har ligningen $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ entydig løsning, og løsningen er $\mathbf{x} = A^{-1} \cdot \mathbf{b}$.

Bevis. Vi sjekker ved innsetting at $\mathbf{x} = A^{-1} \cdot \mathbf{b}$ er en løsning av ligningen. Vi har:

$$A \cdot (A^{-1} \cdot \mathbf{b}) = (A \cdot A^{-1}) \cdot \mathbf{b} = I_n \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b}$$

Det betyr at $\mathbf{x} = A^{-1} \cdot \mathbf{b}$ er en løsning.

Nå må vi sjekke at den er entydig. Fra ligningen $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ får vi ved å gange til venstre med A^{-1} på begge sider av likhetstegnet:

$$A^{-1}A\mathbf{x} = A^{-1}\mathbf{b}$$

Men siden $A^{-1}A = I_n$ kan venstresiden her forenkles til $I_n\mathbf{x}$, som bare er \mathbf{x} . Dermed har vi:

$$\mathbf{x} = A^{-1}\mathbf{b}$$

Det betyr at dette er den eneste løsningen av ligningen, og beviset er ferdig. \square

Eksempel 4.19. La oss se på følgende ligning:

$$\begin{bmatrix} 4 & -2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \mathbf{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \end{bmatrix}$$

Fra eksempel 4.15 vet vi at matrisen på venstresiden av denne ligningen er inverterbar, og at inversen er:

$$\begin{bmatrix} -1/2 & 1 \\ -3/2 & 2 \end{bmatrix}$$

Da sier teorem 4.18 at ligningen har entydig løsning, og at løsningen er:

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} -1/2 & 1 \\ -3/2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 7 \end{bmatrix} \quad \triangle$$

Vi skal senere se hvordan man finner inversen til en inverterbar matrise. Før vi gjør det, skal vi se på en generell teknikk for å løse flere ligningssystemer samtidig. Denne teknikken skal vi deretter bruke til å finne en metode for å regne ut inverser.

Samtidig løsning av flere systemer

Vi husker at et lineært ligningssystem kan skrives som en matriseligning $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$, og at vi løser det ved å gausseliminere totalmatrisen $[A \mid \mathbf{b}]$.

Anta nå at vi vil løse flere systemer

$$\begin{aligned} A\mathbf{x}_1 &= \mathbf{b}_1 \\ A\mathbf{x}_2 &= \mathbf{b}_2 \\ &\vdots \\ A\mathbf{x}_t &= \mathbf{b}_t \end{aligned}$$

med samme koeffisientmatrise A , men forskjellige høyresidevektorer $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_t$. Det kan vi selvsagt gjøre ved å utføre gausseliminering på totalmatrisene til alle systemene:

$$\begin{bmatrix} A \mid \mathbf{b}_1 \\ A \mid \mathbf{b}_2 \\ \vdots \\ A \mid \mathbf{b}_t \end{bmatrix}$$

Men da gjør vi egentlig den samme gausselimineringen mange ganger. Det eneste som blir forskjellig er hva vi får i siste kolonne. Vi kan spare oss for arbeid ved å slå sammen totalmatrisene til den ene matrisen

$$[A \mid \mathbf{b}_1 \quad \mathbf{b}_2 \quad \dots \quad \mathbf{b}_t],$$

og gausseliminere den.

Eksempel 4.20. La A være følgende matrise:

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

Vi vil løse disse tre systemene:

$$A\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 7 \end{bmatrix} \quad A\mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 10 \\ 1 \end{bmatrix} \quad A\mathbf{x}_3 = \begin{bmatrix} -4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Vi lager en kombinert totalmatrise for alle systemene, og gausseliminerer den:

$$\begin{aligned} \left[\begin{array}{cc|cc} 2 & -2 & -2 & 10 & -4 \\ 1 & 3 & 7 & 1 & 0 \end{array} \right] &\sim \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 3 & 7 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & -2 & 10 & -4 \end{array} \right] \\ &\sim \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 3 & 7 & 1 & 0 \\ 0 & -8 & -16 & 8 & -4 \end{array} \right] \\ &\sim \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 3 & 7 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 & 1/2 \end{array} \right] \\ &\sim \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & 1 & 4 & -3/2 \\ 0 & 1 & 2 & -1 & 1/2 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Den siste matrisen her er på redusert trappeform, og nå kan vi finne løsningene av de tre systemene ved å se på de tre høyresidene i denne matrisen:

$$\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{x}_3 = \begin{bmatrix} -3/2 \\ 1/2 \end{bmatrix} \quad \triangle$$

Beregning av inverser

La oss nå se på hvordan vi kan regne ut inverser. Anta at vi har en $n \times n$ -matrise A . Vi vil finne ut om den er inverterbar, og i så fall vil vi finne inversmatrisen A^{-1} .

Vi ser på ligningen

$$AX = I_n,$$

der X er en ukjent $n \times n$ -matrise. Hvis vi lar

$$\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n$$

være kolonnene i X , altså

$$X = [\mathbf{x}_1 \quad \mathbf{x}_2 \quad \dots \quad \mathbf{x}_n],$$

så kan vi skrive produktet AX slik:

$$AX = [A\mathbf{x}_1 \quad A\mathbf{x}_2 \quad \dots \quad A\mathbf{x}_n]$$

La oss gi navn til kolonnene i identitetsmatrisen I_n også:

$$I_n = [\mathbf{e}_1 \quad \mathbf{e}_2 \quad \dots \quad \mathbf{e}_n]$$

Det vil si at \mathbf{e}_i er den vektoren i \mathbb{R}^n som har et 1-tall på posisjon i , og bare 0-er ellers.

Nå kan vi, ved å se på hver kolonne, skrive om ligningen $AX = I_n$ til disse n ligningene:

$$\begin{aligned} A\mathbf{x}_1 &= \mathbf{e}_1 \\ A\mathbf{x}_2 &= \mathbf{e}_2 \\ &\vdots \\ A\mathbf{x}_n &= \mathbf{e}_n \end{aligned}$$

Dermed kan vi bruke teknikken vi beskrev over for å løse flere ligningssystemer samtidig. Da må vi gausseliminere matrisen

$$[A \mid \mathbf{e}_1 \quad \mathbf{e}_2 \quad \dots \quad \mathbf{e}_n] = [A \mid I_n]$$

for å løse disse systemene.

La oss ta et eksempel for å se hvordan dette blir i praksis.

Eksempel 4.21. Vi vil forsøke å invertere følgende matrise:

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

Vi følger ideene beskrevet over, så vi finner en matrise X slik at $AX = I_3$ ved å løse følgende tre systemer:

$$A\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad A\mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad A\mathbf{x}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Vi setter opp den kombinerte totalmatrisen for de tre systemene og gausseleminerer:

$$\begin{aligned} \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -1 & -3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & -1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] &\sim \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -1 & -3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 & -2 & 0 & 1 \end{array} \right] \\ &\sim \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -1 & -3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{2}{5} & 0 & \frac{1}{5} \end{array} \right] \\ &\sim \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{2}{5} & 0 & \frac{1}{5} \end{array} \right] \\ &\sim \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \frac{6}{5} & 1 & -\frac{3}{5} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{2}{5} & 0 & \frac{1}{5} \end{array} \right] \end{aligned}$$

Vi får altså følgende løsninger:

$$\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 6/5 \\ -2/5 \end{bmatrix} \quad \mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \mathbf{x}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ -3/5 \\ 1/5 \end{bmatrix}$$

Nå finner vi matrisen X ved å bruke \mathbf{x}_1 , \mathbf{x}_2 og \mathbf{x}_3 som kolonner:

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

Vi har funnet X ved å løse ligningen $AX = I_3$.

Hvis du prøver å gange dem sammen motsatt vei, vil du oppdage at vi også har $XA = I_3$. Dette betyr at X er inversen til A , altså at $A^{-1} = X$. \triangle

I eksempelet løste vi ligningen $AX = I_3$, og det viste seg at matrisen X som vi fant også oppfylte likheten $XA = I_3$, slik at vi kunne konkludere med at $A^{-1} = X$.

Dette var ikke en tilfeldighet – det er faktisk alltid nok å løse ligningen $AX = I_n$ for å finne inversen til A . Vi skal bevise dette, men vi tar først et lemma (hjelperesultat) som vi skal bruke i beviset vårt.

Lemma 4.22. *La A og B være $n \times n$ -matriser. Derksom*

$$\left[A \mid I_n \right] \sim \left[I_n \mid B \right],$$

så er $AB = I_n$.

Bevis. Vi viste over (i diskusjonen før eksempel 4.21) at vi kan løse ligningen $AX = I_n$ ved å gausseleminere matrisen

$$\left[A \mid I_n \right].$$

Nå har vi antatt at

$$\left[A \mid I_n \right] \sim \left[I_n \mid B \right],$$

og siden den andre matrisen her er på redusert trappeform, er det den vi ender opp med når vi gausseleminerer. Det vil si at $X = B$ er løsningen av ligningen $AX = I_n$, altså har vi $AB = I_n$. \square

Nå er vi klare for å bevise at metoden vår for å finne inverser fungerer.

Teorem 4.23. *La A være en $n \times n$ -matrise.*

(a) *A er inverterbar hvis og bare hvis $A \sim I_n$.*

(b) *Hvis A er inverterbar, så kan vi finne inversen ved å gausseleminere matrisen*

$$\left[A \mid I_n \right]$$

til redusert trappeform og lese av høyre halvdel av den resulterende matrisen. Med andre ord: Resultatet av gausseleminasjonen blir følgende matrise:

$$\left[I_n \mid A^{-1} \right]$$

Bevis. Når vi gausseleminerer matrisen

$$\left[A \mid I_n \right]$$

til redusert trappeform, må venstre halvdel av den resulterende matrisen enten bli I_n , eller en matrise med minst én nullrad. Men i høyre halvdel kan det ikke bli noen nullrader, for enhver rad vi får etter å ha gjort radoperasjoner på I_n er på formen

$$a_1\mathbf{r}_1 + a_2\mathbf{r}_2 + \dots + a_n\mathbf{r}_n$$

der $\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \dots, \mathbf{r}_n$ er radene i I_n og minst én a_i er ulik 0. Dette betyr at hvis vi får en nullrad i venstre halvdel av trappeformmatrisen, så har ligningen $AX = I_n$ ingen løsning, og dermed er A ikke inverterbar. Dermed har vi vist én halvdel av påstanden i del (a): Hvis A er inverterbar, så må vi ha $A \sim I_n$.

La oss nå anta at $A \sim I_n$. Vi vil vise at da er A inverterbar, og at metoden beskrevet i del (b) gir riktig svar. La B være matrisen vi får som svar ved å bruke denne metoden. Det vil si at følgende matriser er begynnelsen og slutten av gausseleminasjonen vi utfører:

$$\left[A \mid I_n \right] \sim \left[I_n \mid B \right],$$

Nå sier lemma 4.22 at $AB = I_n$.

La oss stokke litt om på kolonnene i matrisen

$$\left[A \mid I_n \right]$$

og isteden se på følgende matrise:

$$\left[I_n \mid A \right]$$

Hvis vi utfører akkurat de samme radoperasjonene på denne som vi gjorde i gausseleminasjonen av den første matrisen, så får vi akkurat samme resultat, men med tilsvarende omstokking av kolonnene, altså:

$$\left[B \mid I_n \right]$$

Dette betyr at disse matrisene er radekvivalente:

$$[B \mid I_n] \sim [I_n \mid A]$$

Ved å bruke lemma 4.22 igjen, på denne siste radekvivalensen, får vi at $BA = I_n$.

Vi har altså vist at vi har

$$AB = I_n = BA,$$

som betyr at B er inversen til A . Det vil si at vi har bevist andre halvdel av del (a) (hvis $A \sim I_n$, så er A inverterbar), og vi har bevist at metoden i del (b) gir riktig svar. \square

Det alt dette betyr i praksis er at hvis vi har en matrise A som vi har lyst til å invertere, hvis det er mulig, så setter vi opp matrisen

$$[A \mid I_n]$$

og gausseliminerer. Da er det to muligheter. Enten får vi en nullrad i venstre halvdel, og da er A ikke inverterbar. Eller så kommer vi frem til redusert trappeform uten noen nullrad i venstre halvdel, og da har vi matrisen

$$[I_n \mid A^{-1}]$$

der inversen til A kan leses av i høyre halvdel.

Oppgave: Finn den inverse til matrisen

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

En formel

Det finnes en formel for den inverse til en 2×2 -matrise.

Teorem 4.24. *La*

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

Da er

$$A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$$

Bevis.

$$AA^{-1} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I_2$$

Produktet $A^{-1}A = I_2$ beregnes på samme vis. \square

Det finnes tilsvarende formler for $n \times n$ -matriser, men det er fryktelig kjedelig. Vi gausseliminerer heller.