

MATRIISILASKENTA

Matriisilaskentaa käytetään lähes kaikilla aloilla. Se tarjoaa matemaattisen koneiston monesta muuttujasta riippuvan ilmiön tarkasteluun. (erityisesti lineaariset riippuvuudet)

Peruskäsitteitä

Matriisi on reaalilukukaavio, joka koostuu riveistä ja sarakkeista

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{mn} \end{bmatrix} \text{ alkiot } a_{ij} \in \mathbb{R}$$

missä $i = 1, 2, 3 \dots$ ja $j = 1, 2, 3 \dots$

kyseissä matriisissa on m riviä ja n saraketta. Kyseistä matriisia kutsutaankin $m \times n$ -matriisiksi. Tulo $m \times n$ kertoo matriisin dimension, kertaluvun sekä tyypin.

1. **neliömatriisi** $m = n$
 $n \times n$ matriisi

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{nn} \end{bmatrix}$$

2. **rivimatriisi** $m = 1$
 $1 \times n$ matriisi

$$[a_{11} \ a_{12} \ \cdot \ \cdot \ \cdot \ a_{1n}] \text{ (vaakavektori)}$$

3. **sarakematriisi** $m = n$
 $m \times 1$ matriisi

$$\begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ a_{n1} \end{bmatrix} \text{ (pystyvektori)}$$

4. diagonaalimatriisi (neliömatriisi)

$$\begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & 0 \\ 0 & a_{22} & \cdot & \cdot & \cdot & 0 \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & a_{nn} \end{bmatrix} \quad a_{ij} = 0 \text{ aina, kun } i \neq j$$

5. yksikkömatriisi (neliömatriisi)

$$I_n = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & 0 \\ 0 & 1 & \cdot & \cdot & \cdot & 0 \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}$$

päälävistäjät ykkösiä, muut alkiot nollia

6. nollamatriisi kaikki alkiot nollia

Matriisien yhtäsuuruus

$A = B$, jos A :n ja B :n tyyppi sama ja vastinalkiot yhtäsuuret

Matriisien laskutoimitukset

1. yhteen- ja vähennyslasku

- määritely vain saman tyyppisille matriiseille
- vastinalkiot lasketaan yhteen/vähennetään toistaan

2. skalaarilla kertominen

ts. kertominen reaalityyppillä

- matriisin kaikki alkiot kerrotaan kyseisellä luvulla

1. ja 2. \implies

ominaisuuksia:

$$\ast A + B = B + A$$

$$\ast A + B + C = (A + B) + C = A + (B + C)$$

$$\ast 0 \times A = 0, \text{ reaalityyppillä } 0 \text{ kerrotaan matriisi } A \text{ tulos on nollamatriisi}$$

$$\ast 1 \times A = A, \text{ reaalityyppillä } 1 \text{ kerrotaan matriisi } A$$

$$\ast r(A + B) = rA + rB, \text{ kaikille } r \in \mathbb{R}$$

3. matriisitulo

- Kahden matriisin A ja B tulo on määritely vain, kun A :ssa on yhtä monta saraketta kuin B :ssä on rivejä.

Kun $AB = C$ ja dimensiot $\dim A = m \times p$ ja $\dim B = p \times n$, niin dimensio $\dim C = m \times n$.

- Termi C_{ij} lasketaan siten, että matriisin A i :n rivin alkio kerrotaan termeittäin matriisin B j :n sarakkeen alkioilla ja saadut tulot lasketaan yhteen

Matriisitulon ominaisuuksia:

- * $(AB)C = A(BC)$
- * $(A + B)C = AC + BC$ ja $A(B + C) = AB + AC$
- * $r(AB) = (rA)B = A(rB)$, kaikille $r \in \mathbb{R}$
- * $AI = IA = A$ (I yksikkömatriisi)

Huom!!! Yleensä $AB \neq BA$

ja voi olla $AB = 0$ vaikka $A \neq 0$ ja $B \neq 0$

Matriisin transpoosi

- Matriisin A transpoosi A^T saadaan muuttamalla A :n rivit sarakkeiksi ja sarakkeet riveiksi. (Joissain kirjoissa transpoosia saatetaan merkitä A^t)

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{mn} \end{bmatrix} \quad m \times n\text{-matriisi}$$

$$A^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{m2} \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & & & \cdot \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdot & \cdot & \cdot & a_{mn} \end{bmatrix} \quad n \times m\text{-matriisi}$$

ominaisuuksia:

- * $(A^T)^T = A$
- * $(A + B)^T = A^T + B^T$ ja $A(B + C) = AB + AC$
- * $(rA)^T = rA^T$, kaikille $r \in \mathbb{R}$
- * $(AB)^T = A^T B^T$

Determinantti

Determinantti on **neliömatrisiin** A liittyvä reaaliluku, jota merkitään $|A|$ tai $\det(A)$

Determinanttia tarvitaan esimerkiksi käänteismatriisia laskettaessa sekä yksikäsitteisen ratkaisun omaavan lineaarisen yhtälöryhmän ratkaisemisessa.

Determinantin laskeminen:

1. **Kaksirivinen determinantti**

Lasketaan determinantti matriisille

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

$$\det(A) = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

2. yleisesti $n \times n$ -matriisin determinantti:

- Yleisesti $n \times n$ -matriisin determinantin laskemisessa tarvitaan **alimatriisia** A_{ij} . Alimatriisi A_{ij} on matriisin A osamatriisi, joka on saatu poistamalla matriisista A i :s rivi ja j :s sarake.

Esim.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ \mathbf{a_{21}} & a_{22} & \mathbf{a_{23}} \\ \mathbf{a_{31}} & a_{32} & \mathbf{a_{33}} \end{bmatrix} \quad A_{12} = \begin{bmatrix} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{bmatrix}$$

- Matriisin determinantti voidaan laskea alimatriisien determinanttien (alideterminanttien) avulla.

- Alideterminantti voidaan taas laskea uusien alideterminanttien avulla, kunnes lopuksi saadaan 2×2 -alideterminantti, joka osataan laskea.

-Determinanttia laskettaessa voidaan kulkea mitä tahansa pysty- tai vaakariviä pitki.

-Merkki määräytyy laskusta $(-1)^{i+j}$.

$$\det(A) = a_{11} |A_{11}| - a_{12} |A_{12}| + a_{13} |A_{13}| - \dots (-1)^{1+n} a_{1n} |A_{1n}|$$

Huom! Merkin määräytymisen voi muistaa myös helposti

$$\begin{vmatrix} + & - & + & - & \dots & \dots \\ - & + & - & + & \dots & \dots \\ + & - & + & & & \dots \\ - & + & & & & \dots \\ \dots & \dots & & & & \dots \\ \dots & \dots & \dots & & & \dots \end{vmatrix}$$

Erikoistapaus 3×3 -matriisien determinantin voi laskea myös *Sarrus'*n säännön avulla (kirjassa s.44)

Determinantin ominaisuuksia:

* $\det(A) = \det(A^T)$

* $\det(AB) = \det(A)\det(B)$

* Jos matriisissa A on rivi/sarake, jossa on vain nollia on $\det(A) = 0$

* Jos matriisissa 2 riviä tai saraketta vaihdetaan keskenään, determinantti muuttuu vastaluvukseen

* Jos matriisissa A on 2 samaa riviä tai saraketta on $\det(A) = 0$

* Jos matriisin A rivi tai sarake kerrotaan luvulla r , determinantti on $r \cdot \det(A)$

* Jos matriisin A riviin tai sarakkeeseen lisätään toinen rivi tai sarake kerrottuna luvulla $r \in \mathbb{R}$, $\det(A)$ **ei muutu!**