

F5 Räkning med inverterbara matriser

Till varje elementär radtransformation på en matris finns det en invers elementär radtransformation, som återställer matrisen.

Ex. 1 $\begin{matrix} \uparrow \\ \downarrow \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} \uparrow \\ \downarrow \end{matrix} \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$

$$c \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \sim \frac{1}{c} \cdot \begin{pmatrix} c & 2c \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{matrix} \oplus \\ \ominus \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} \oplus \\ \ominus \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ a+3 & 2a+4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

Ann. 2 Varje elementärmatrix E framgår av I genom en elementär radtransformation.
 E är inverterbar, och E^{-1} är den elementärmatrix som framgår av I genom den tillhörande inversa radtransformationen.

M.a.o.: Varje elementärmatrix E är inverterbar, och E^{-1} är igen en elementärmatrix.
 E och E^{-1} framgår av I genom ömsesidigt inversa elementära radtransformationer.

Ex. 2 a) Om $\begin{matrix} \uparrow \\ \downarrow \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} & 1 \\ 1 & \end{pmatrix} = E$, då är

$$\begin{matrix} \uparrow \\ \downarrow \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix} = E^{-1}$$

b) Om $3 \cdot \begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & \\ & 3 \end{pmatrix} = E$, då är

$$\frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & \\ & \frac{1}{3} \end{pmatrix} = E^{-1}$$

c) Om $\begin{matrix} \oplus \\ \ominus \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & \\ 4 & 1 \end{pmatrix} = E$, då är

$$\begin{matrix} \oplus \\ \ominus \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & \\ -4 & 1 \end{pmatrix} = E^{-1}$$

Ex. 3 Skriv $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 3 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ som produkt av elementärmatriser.

Lösning. $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 3 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix} = I$

\parallel $E_1 A$ \parallel $E_2 E_1 A$ \parallel $E_3 E_2 E_1 A$ för

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 & & 1 \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix}, E_2 = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & -3 \\ & & 1 \end{pmatrix}, E_3 = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \frac{1}{4} & \\ & & 1 \end{pmatrix}$$

Med $E = E_3 E_2 E_1$ är då $EA = I$. Alltså är

$$A = IA = E^{-1}EA = E^{-1}I = E^{-1} = (E_3 E_2 E_1)^{-1} = E_1^{-1} E_2^{-1} E_3^{-1}$$

Svar. $A = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & -3 \\ & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 4 & \\ & & 1 \end{pmatrix}$, exvis.

Varför fungerar standardmetoden?

Sats. Låt $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ och $(A|I) \sim (I|B)$. Då är A invertierbar, och $A^{-1} = B$.

Beris. Antagandet innebär att det finns en följd av elementära radtransformationer (säg l stycken)

som så småningom transformerar $(A|I)$ till $(I|B)$. Alltså finns det en motsvarande följd

av elementärmatriser E_1, \dots, E_l så att

$$(A|I) \sim (E_1 A | E_1 I) \sim (E_2 E_1 A | E_2 E_1 I) \sim \dots \sim (E_l \dots E_2 E_1 A | E_l \dots E_2 E_1 I) = (I|B)$$

Med $E = E_l \dots E_1$ gäller alltså $(EA|EI) = (I|B)$.

Som produkt av elementärmatriser (vilka ju alla är inverterbara) är E inverterbar. Alltså är

$$A = IA = E^{-1}EA = E^{-1}I = E^{-1} \quad \text{inverterbar, och}$$

$$A^{-1} = IA^{-1} = EAA^{-1} = EI = I. \quad \square$$

Vi fyller på med lite blandat stoff kring inverterbarhet.

För återstoden av denna föreläsning är $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$.

Enligt inversens definition är $B = A^{-1}$ om och endast om

$$AB = I \quad \text{och} \quad BA = I.$$

Det räcker dock att B löser en av dessa två ekvationer, enligt följande.

Sats. Om $AB = I$, då är $B = A^{-1}$. Ösynnerhet gäller $BA = I$.

Om $BA = I$, då är $B = A^{-1}$. Ösynnerhet gäller $AB = I$.

Beris. Se kursbok, sidan 62.

Konsekvenser. 1. Ö allmänhet är ju $AB \neq BA$. För $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

exvis blir

$$AB = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

*

$$BA = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Om däremot $AB = I$, då medför satsen att $AB = BA$.

2. Om AB är inverterbar, då är både A och B inverterbara.

Bewis. $A(B(AB)^{-1}) = I \xRightarrow{\text{Sats}} B(AB)^{-1} = A^{-1}$

$((AB)^{-1}A)B = I \xRightarrow{\text{Sats}} (AB)^{-1}A = B^{-1} \quad \square$

3. Givet $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$. För att kolla om $B = A^{-1}$ räcker det att verifiera en av ekvationerna

$$AB = I \quad \text{och} \quad BA = I.$$

Här följer några exempel.

a) Determinantmetoden hävdar att om $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ har $\det(A) = ad - bc \neq 0$,
 då är $B = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} = A^{-1}$. Varför är det så? Som bewis räcker det att
 verifiera att $BA = I$.

Verifikation. $BA = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} da-bc & db-bd \\ -ca+ac & -cb+ad \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} I \quad \square$

b) 1.4.55. Antag att $A^3 = 0$. Visa att $(I-A)^{-1} = I+A+A^2$.

Bewis. Det räcker att verifiera att $(I-A)(I+A+A^2) = I$.

Verifikation. $(I-A)(I+A+A^2) = I(I+A+A^2) - A(I+A+A^2)$
 $= I + A + A^2 - (A + A^2 + A^3)$
 $= I - A^3 = I - 0 = I \quad \square$

P.s.s. inses att om $A^l = 0$, då är $(I-A)^{-1} = I + A + \dots + A^{l-1}$.

c) För $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ är $A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ och $A^3 = 0$. Alltså är

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & -1 \\ 1 \end{pmatrix}^{-1} = (\mathbf{I} - A)^{-1} = \mathbf{I} + A + A^2 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Diagonalmatris kallas varje kvadratisk matris D vars samtliga element utanför diagonalen är 0.

$$D = \begin{pmatrix} d_1 & & \\ & d_2 & \\ & & \ddots \\ & & & d_n \end{pmatrix}$$

Diagonalmatriser är synnerligen enkla att multiplicera

Ex. 4 $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot 4 \\ 3 \cdot 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 15 \end{pmatrix}$

Allmänt: $DE = \begin{pmatrix} d_1 & & \\ & d_2 & \\ & & \ddots \\ & & & d_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e_1 \\ e_2 \\ \vdots \\ e_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d_1 e_1 & & \\ & d_2 e_2 & \\ & & \ddots \\ & & & d_n e_n \end{pmatrix}$

Om alla $d_i \neq 0$, då blir i synnerhet

$$\begin{pmatrix} d_1 & & \\ & d_2 & \\ & & \ddots \\ & & & d_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d_1^{-1} & & \\ & d_2^{-1} & \\ & & \ddots \\ & & & d_n^{-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & \ddots \\ & & & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{I},$$

och därmed är

$$D^{-1} = \begin{pmatrix} d_1^{-1} & & \\ & d_2^{-1} & \\ & & \ddots \\ & & & d_n^{-1} \end{pmatrix}$$

Om däremot något $d_i = 0$, då är D inte inverterbar. (Varför inte?)

Några av diagonalmatrisernas trevliga egenskaper gäller mer generellt även för

nedre triangulära matriser $\begin{pmatrix} d_1 & & & \\ & d_2 & & 0 \\ & & \ddots & \\ & & & d_n \end{pmatrix}$ respektive övre triangulära matriser $\begin{pmatrix} d_1 & & & \\ & d_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & d_n \end{pmatrix}$

i följande bemärkelse.

Sats Produkten av två $\begin{cases} \text{övre} \\ \text{nedre} \end{cases}$ triangulära matriser är $\begin{cases} \text{övre} \\ \text{nedre} \end{cases}$ triangulär.

En $\begin{cases} \text{övre} \\ \text{nedre} \end{cases}$ triangulär matris är inverterbar om alla dess diagonalelement är nollskilda.

I så fall är inversen igen $\begin{cases} \text{övre} \\ \text{nedre} \end{cases}$ triangulär.

Ex. 5 $A = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 6 \\ & 2 & 5 \\ & & 3 \end{pmatrix}$ är inverterbar;

$B = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 6 \\ & 0 & 5 \\ & & 3 \end{pmatrix}$ är inte inverterbar.