

CONTENTS

1. Invers till en kvadratisk matris	1
2. Hur bestämmer man inversen	1
3. Linjära system på matris form	1

1. INVERS TILL EN KVADRATISK MATRIS

Låt A vara en $n \times n$ matris. En invers till A är en $n \times n$ matris B sådan att

$$AB = BA = I_n.$$

För varje kvadratisk matris A finns det högst en invers, som beteckas med A^{-1} . En matris A säges *inverterbar* om inversen A^{-1} existerar.

Observera att:

- $(A^{-1})^{-1} = A$, d.v.s att om A är inverterbar, så är A^{-1} .
- $(kA^{-1})^{-1} = \frac{1}{k}A^{-1}$, d.v.s att om A är inverterbar, så är kA^{-1} , för varje $k \neq 0$.
- $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$, d.v.s att om A är inverterbar, så är A^T .
- $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$, d.v.s att om A, B är inverterbara, så är AB .

2. HUR BESTÄMMER MAN INVERSEN

Låt A vara en $n \times n$ inverterbar matris och låt

$$A' = \left(A \quad I_n \right) \text{ den är en } n \times (2n) \text{ matris}$$

Genom Gauss-Jordan eliminering får man:

$$A' = \left(A \quad I_n \right) \rightsquigarrow \left(I_n \quad A^{-1} \right)$$

3. LINJÄRA SYSTEM PÅ MATRIS FORM

Låt

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n} & = & d_1 \\ a_{21}x_1 + \dots + a_{2n} & = & d_2 \\ a_{31}x_1 + \dots + a_{3n} & = & d_3 \\ \dots & = & \dots \\ a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn} & = & d_m \end{cases} \text{ vara ett system av } m \text{ ekvationer in } n \text{ variabler.}$$

Om man sätter:

$$M = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & \dots & a_{3n} \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}, X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \\ \dots \\ d_n \end{pmatrix}$$

då kan man skriva systemet som:

$$MX = D.$$

Observera att om M är inverterbar då har systemet precis en lösning:

$$X = M^{-1}D.$$

Ett system kallas ett *homogent* system om $D = 0$.

Om ett homogent system $MX = 0$ är så att M är inverterbar då har systemet precis en lösning nämligen den triviella lösningen $X = 0$.