

Négyzetes mátrix inverze

A továbbiakban m és n mindig pozitív egész számot jelöl.

Az inverzmátrix értelmezése

Emlékeztetünk arra, hogy a mátrixok (speciálisan a vektorok) körében az osztás műveletét nem értelmeztük, és jegyezzük meg azt, hogy nem is lehet azt értelmezni úgy, hogy az \mathbb{R} -ben „megszokott” tulajdonságok érvényben maradjanak. A valós számok körében a zérustól különböző számmal való osztás egyértelmű elvégzésének a lehetősége másképpen kifejezve azt jelenti, hogy az $ax = b$ egyenletnek tetszőleges b esetében pontosan egy megoldása van, ha $a \neq 0$; éppen ez a megoldás a $\frac{b}{a}$ hányados. Speciálisan, ha $b = 0$ és $a \neq 0$, akkor az $ax = 0$ egyenletnek egyetlen megoldása $x = 0$. Mátrixok szorzására ez az állítás nem érvényes. Két mátrix szorzata a zérusmátrix lehet anélkül, hogy bármelyik tényező a zérusmátrix lenne. Például:

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

Bizonyos négyzetes mátrixokkal való osztás, azaz bizonyos négyzetes mátrix **reciproka** vagy **inverze** azonban értelmezhető.

DEFINÍCIÓ. Azt mondjuk, hogy az n -edrendű $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix **invertálható (van inverze)**, ha létezik olyan $\underline{B} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix, amelyre

$$\underline{A} \cdot \underline{B} = \underline{B} \cdot \underline{A} = \underline{E}_n$$

teljesül, ahol \underline{E}_n az n -edrendű egységmátrix. A \underline{B} mátrixot az \underline{A} mátrix **inverzének** vagy **reciprokának** nevezzük és az \underline{A}^{-1} vagy az $\frac{1}{\underline{A}}$ szimbólumok valamelyikével jelöljük.

Igazolható, hogy ha \underline{A} -nak van inverze, akkor az egyértelműen meghatározott.

A definíció a következő **kérdéseket** veti fel:

- 1) *Hogyan lehet jellemezni azokat a mátrixokat, amelyeknek van inverze?*
- 2) *Az inverzmátrixot hogyan lehet kiszámolni?*

A továbbiakban ezekre a kérdésekre válaszolunk.

Az inverzmátrix létezése és tulajdonságai

Szerencsére több olyan feltétel is megadható, amelyek biztosítják mátrix inverzének a létezését. Ezeket soroljuk fel a következő állításban.

TÉTEL. Az n -edrendű $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix invertálható

- \iff ha $\det \underline{A} \neq 0$;
- \iff ha sorvektorai, illetve oszlopvektorai lineárisan függetlenek;
- \iff ha $\text{rang}(\underline{A}) = n$.

Azokat a négyzetes mátrixokat, amelyek invertálhatók **reguláris mátrixnak** is nevezzük. A mátrix **szinguláris**, ha nem reguláris.

Érdemes megjegyezni az inverzre vonatkozó alábbi (egyébként egyszerűen igazolható) állításokat.

TÉTEL. Legyen \underline{A} és \underline{B} n -edrendű komplex elemű reguláris mátrix. Ekkor

- (i) $\det \underline{A}^{-1} = (\det \underline{A})^{-1}$;
- (ii) az \underline{A} inverze is reguláris és $(\underline{A}^{-1})^{-1} = \underline{A}$.
- (iii) az \underline{A} transzponáltja, \underline{A}' is reguláris és $(\underline{A}')^{-1} = (\underline{A}^{-1})'$;
- (iv) az $\underline{A} \cdot \underline{B}$ is reguláris és $(\underline{A} \cdot \underline{B})^{-1} = \underline{B}^{-1} \cdot \underline{A}^{-1}$.

Az inverzmátrix meghatározása (asszociálttal)

DEFINÍCIÓ. Az n -edrendű $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix **asszociáltjának** nevezzük és $\hat{A} = [\hat{a}_{ik}]$ -pal jelöljük azt az n -edrendű mátrixot, amelynek elemei

$$\hat{a}_{ik} := (-1)^{i+k} \det \underline{A}_{ki} \quad (i, k = 1, 2, \dots, n),$$

ahol \underline{A}_{ki} az \underline{A} mátrix a_{ki} eleméhez tartozó minormátrix.

Az \hat{A} asszociált mátrixot tehát így kapjuk meg:

- (1) az \underline{A} mátrixot a főátlójára tükrözzük, azaz vesszük az \underline{A} transzponáltját;
- (2) \underline{A}' -ben minden elemet kicseréljük a hozzá tartozó minormátrix determinánsának a „sakktábla-szabály” szerinti előjelezésével.

Legyen például

$$\underline{A} := \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 2 & -1 & 3 \end{bmatrix}, \quad \text{azaz} \quad \underline{A}' = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 2 & 5 & -1 \\ 3 & 6 & 3 \end{bmatrix}.$$

Ekkor

$$\hat{A} = \begin{bmatrix} 21 & -9 & -3 \\ 0 & -3 & 6 \\ -14 & 5 & -3 \end{bmatrix}.$$

Például a 2. sor 3. elemét (6-ot) úgy kaptuk meg, hogy \underline{A}' -ben vettük a 2. sor 3. eleméhez tartozó minormátrix determinánsát:

$$\det \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 3 & 6 \end{bmatrix} = 1 \cdot 6 - 3 \cdot 4 = -6,$$

és ezt elláttuk a „sakktábla-szabály” szerint adódó – előjellel.

A determináns elemi tulajdonságait felhasználva egyszerűen igazolható, hogy

$$\underline{A} \cdot \hat{A} = \hat{A} \cdot \underline{A} = (\det \underline{A}) \underline{E}_n.$$

Ebből már következik az alábbi állítás.

TÉTEL. Az n -edrendű $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix akkor és csak akkor invertálható, ha $\det \underline{A} \neq 0$. Ekkor az egyértelműen létező inverze:

$$\underline{A}^{-1} = \frac{1}{\det \underline{A}} \hat{A}.$$

A fenti \underline{A} mátrix esetén $\det \underline{A} = -21$, ezért a mátrix invertálható és

$$\underline{A}^{-1} = -\frac{1}{21} \begin{bmatrix} 21 & -9 & -3 \\ 0 & -3 & 6 \\ -14 & 5 & -3 \end{bmatrix}.$$

Az inverzmátrix meghatározása (elemi sorszformációkkal)

Mátrix invertálhatóságának vizsgálatához és inverzének az előállításához a legegyszerűbb általános módszert a rang meghatározásánál ismertetett elemi sorműveletek segítségével nyerünk. E módszer alapja a következő észrevétel: **mindegyik sorművelet eredményeként kapott mátrixot felírhatjuk úgy, hogy az adott mátrixot balról megszorozzuk egy alkalmas mátrixszal.**

Az m -edrendű \underline{S} mátrixot **elemi mátrix**nak nevezzük, ha \underline{S} az m -edrendű \underline{E}_m mátrixból egy elemi sorművelettel kapott mátrix. Lássunk néhány példát elemi mátrixra:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Igazolhatók az alábbi állítások:

1. Ha \underline{S} m -edrendű elemi mátrix és \underline{A} tetszőleges $m \times n$ -es mátrix, akkor az $\underline{S} \cdot \underline{A}$ mátrix egyenlő azzal a mátrixszal, amit \underline{A} -ból az „ \underline{S} -nek megfelelő” elemi sorművelettel nyerünk.

Tekintsük például az

$$\underline{A} := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 2 & -1 & 3 & 6 \\ 1 & 4 & 4 & 0 \end{bmatrix}$$

mátrixot, és az első sor háromszorosát adjuk hozzá a harmadik sorhoz. Ezt így is megkaphatjuk:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 2 & -1 & 3 & 6 \\ 4 & 4 & 10 & 9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 2 & -1 & 3 & 6 \\ 1 & 4 & 4 & 0 \end{bmatrix} = \underline{S} \cdot \underline{A}.$$

Mivel $\det \underline{E}_m = 1$, ezért a determinánsok elemi tulajdonságaiból azonnal adódik, hogy

2. minden \underline{S} elemi mátrix invertálható, és az inverze is elemi mátrix.

3. Az n -edrendű $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix akkor és csak akkor invertálható, ha \underline{A} -ból elemi sorműveletekkel az \underline{E}_n egységmátrix megkapható, azaz \underline{A} ekvivalens az \underline{E}_n egységmátrixszal.

Tegyük most fel, hogy $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ invertálható. Ekkor \underline{A} elemi sorműveletekkel az egységmátrixba transzformálható, azaz léteznek olyan $\underline{S}_1, \underline{S}_2, \dots, \underline{S}_k$ elemi mátrixok, hogy

$$(1) \quad \underline{S}_k \dots \underline{S}_2 \underline{S}_1 \underline{A} = \underline{E}_n.$$

Vegyük mindkét oldal inverzét:

$$\underline{E}_n = \underline{E}_n^{-1} = (\underline{S}_k \dots \underline{S}_2 \underline{S}_1 \underline{A})^{-1} = \underline{A}^{-1} \underline{S}_1^{-1} \underline{S}_2^{-1} \dots \underline{S}_k^{-1},$$

majd szorozzuk meg ezt egyenletet jobbról, egymás után az $\underline{S}_k, \dots, \underline{S}_2, \underline{S}_1$ mátrixokkal:

$$(2) \quad \underline{A}^{-1} = \underline{S}_k \dots \underline{S}_2 \underline{S}_1 \underline{E}_n.$$

Az (1) és a (2) egyenlőség a következőt jelenti: az \underline{A}^{-1} mátrixot az \underline{E}_n egységmátrixból megkapjuk úgy, hogy \underline{E}_n -re azokat a sorműveleteket alkalmazzuk, amelyek \underline{A} -t az \underline{E}_n egységmátrixba transzformálják.

Az eddigieket összefoglalva a következő módszert kapjuk:

Az $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix mellé írjuk le az \underline{E}_n egységmátrixot. Elemi sorműveleteket végzünk az $[\underline{A} | \underline{E}_n]$ mátrixon. Az \underline{A} mátrix akkor és csak akkor invertálható, ha \underline{A} az egységmátrixba transzformálható, azaz $[\underline{A} | \underline{E}_n]$ -ből az $[\underline{E}_n | \underline{B}]$ mátrix nyerhető. Ebben az esetben \underline{A} inverze a \underline{B} mátrix. Ha \underline{A} -ból elemi sorműveletekkel nem lehet megkapni az \underline{E}_n mátrixot, akkor \underline{A} nem invertálható.

1. Példa. Az ismertetett módszerrel határozzuk meg az alábbi mátrix inverzét:

$$\underline{A} := \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 3 \\ 1 & 0 & 8 \end{bmatrix}.$$

Téglalaplátmátrix rangja

A továbbiakban m és n mindig pozitív egész számot jelöl.

Emlékeztetünk arra, hogy a \mathbb{C}^n -beli $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m$ **vektorrendszer rangján** a belőlük kiválasztható lineárisan független vektorok maximális számát értjük. Tegyük fel, hogy az iménti vektorrendszer rangja r ($= \text{rang}(\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m)$), és az $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_r$ vektorok lineárisan függetlenek. Szinte nyilvánvaló, hogy ekkor az $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m$ vektorok ugyanazt az alteret generálják, mint az $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_r$ vektorok, azaz $\langle \underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m \rangle = \langle \underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_r \rangle$, tehát $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_r$ az $\langle \underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m \rangle$ altér egy bázisa. Ebből az is következik, hogy a vektorok által generált altér dimenziója és a vektorrendszer rangja között a következő kapcsolat van:

$$\dim \langle \underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m \rangle = \text{rang}(\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m).$$

Vegyük észre azt, hogy minden esetben $r \leq m$. Ha $r < m$ áll fenn, akkor a megadott $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m$ vektorok által generált altér m -nél kisebb számú vektorral (például az $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_r$ vektorokkal) is generálható.

Természetes módon vetődik fel a következő **kérdés**: *Tetszőlegesen megadott \mathbb{C}^n -beli $\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_m$ vektorok közül hogyan választható ki maximális számú lineárisan független vektor?* E pont végén egy jól használható módszert mutatunk ilyen vektorok kiválasztására.

Most néhány jelölést és elnevezést vezetünk be. Legyen adott az $m \times n$ -es

$$\underline{A} := \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1k} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & \cdots & \vdots & \cdots & \vdots \\ a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{ik} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & \cdots & \vdots & \cdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mk} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

mátrix. A k -edik oszlopvektorát \underline{a}_k -val, az i -edik sorvektorát pedig $\underline{\alpha}'_i$ -vel jelöljük. Ekkor \underline{a}_k egy m -dimenziós oszlopvektor, $\underline{\alpha}'_i$ pedig egy n -dimenziós sorvektor:

$$\underline{a}_k = \begin{bmatrix} a_{1k} \\ \vdots \\ a_{mk} \end{bmatrix} \in \mathbb{C}^m \ (\mathbb{C}^{m \times 1}), \quad \underline{\alpha}'_i = [a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in}] \in \mathbb{C}^n \ (\mathbb{C}^{1 \times n}).$$

Ezekkel a jelölésekkel az \underline{A} mátrixot így is írhatjuk: $\underline{A} = [\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_n] = \begin{bmatrix} \underline{\alpha}'_1 \\ \underline{\alpha}'_2 \\ \vdots \\ \underline{\alpha}'_m \end{bmatrix}$.

Minden mátrixhoz két lineáris alteret rendelhetünk hozzá: az egyik az oszlopvektorai által generált altér (ez az m -dimenziós \mathbb{C}^m -térnek egy altere), a másik a sorvektorai által generált altér (ez pedig az n -dimenziós \mathbb{C}^n -térnek egy altere). Be lehet látni azt, hogy a két altér dimenziója egyenlő.

TÉTEL. Bármely mátrix oszlopvektorterének dimenziója megegyezik a sorvektorterének a dimenziójával, azaz az oszlopvektor-rendszerének a rangja megegyezik a sorvektor-rendszerének a rangjával, azaz $\text{rang}(\underline{a}_1, \underline{a}_2, \dots, \underline{a}_n) = \text{rang}(\underline{\alpha}'_1, \underline{\alpha}'_2, \dots, \underline{\alpha}'_m)$.

A fenti tétel alapján mátrix rangját így értelmezzük:

DEFINÍCIÓ. Az $\underline{A} \in \mathbb{C}^{m \times n}$ mátrix oszlop-, illetve sorvektorterének a közös dimenzióját, azaz az oszlopvektor-rendszerének és a sorvektor-rendszerének a közös rangját a **mátrix rangjának** nevezzük, és ezt a számot $\text{rang}(\underline{A})$ -val jelöljük.

Nyilvánvaló, hogy $0 \leq \text{rang}(\underline{A}) \leq \min(m, n)$. Vegyük észre azt, hogy abban az esetben, amikor a mátrix csak 0 vagy 1 elemet tartalmaz, akkor a rangja „ránézésre” megállapítható. Például

$$\text{rang} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = 2, \quad \text{rang} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = 3.$$

Ezt az észrevételt így általánosíthatjuk: *Ha egy mátrix csak 0 és 1 elemeket tartalmaz úgy, hogy bármelyik sorban és oszlopban legfeljebb egyetlen 1-es áll, akkor az ilyen mátrix rangja a zérustól különböző elemek számával egyenlő.*

Mátrix rangjának meghatározása szempontjából rendkívül fontos az a tény, hogy bizonyos mátrixokon elvégzett műveletek nem változtatják meg a mátrix rangját. Ezzel kapcsolatos a következő állítás.

TÉTEL. Az $\underline{A} \in \mathbb{C}^{m \times n}$ mátrix rangja nem változik meg, ha a mátrix

- (a) két sorát felcseréljük, vagy
- (b) egy sorát tetszőleges $\lambda \neq 0$ számmal megszorozzuk, vagy
- (c) egy sorvektorának tetszőleges μ számszorosát hozzáadjuk egy másik sorhoz.

A tételben leírt műveleteket **elemi sorműveleteknek** nevezzük. Hasonlóan értelmezhetjük az **elemi oszlopműveleteket** is, **amelyekre hasonló állítás érvényes**. Megállapodunk még abban is, hogy az azonos típusú \underline{A} és \underline{B} mátrixokat **ekvivalensnek** nevezzük (jelben $\underline{A} \sim \underline{B}$), ha a rangjuk megegyezik.

Jegyezzük meg azt is, hogy mátrix rangját determinánsokkal is lehet jellemezni. Nevezzük az $\underline{A} \in \mathbb{C}^{m \times n}$ mátrix **minormátrixának** azokat a mátrixokat, amelyek \underline{A} -ból bizonyos számú sora, illetve oszlopa elhagyásával keletkeznek. Fennáll a következő állítás:

TÉTEL. Az n -edrendű $\underline{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ mátrix rangja akkor és csak akkor r , ha \underline{A} -nak van olyan r -edrendű minormátrixa, amelynek a determinánsa nullától különböző, de minden r -nél magasabbrendű minormátrixának a determinánsa nulla.

Mátrix rangjának meghatározása

Bármely mátrixból kiindulva elemi sor- vagy oszlopműveletek egymás utáni alkalmazásával mindig olyan, vele ekvivalens mátrixhoz juthatunk, ami csak 0 és 1 elemeket tartalmaz úgy, hogy bármelyik sorban és oszlopban legfeljebb egyetlen 1-es áll. Ezt az észrevételt kiegészítve a korábban kimondott állításokkal a következő jól használható módszert kapjuk **mátrix rangjának** meghatározásához.

Elemi sor- és oszlopműveletek segítségével minden mátrixból olyan vele ekvivalens mátrix képezhető, amelynek minden sorában és minden oszlopában legfeljebb egy zérustól különböző elem áll. Ha már ilyen felépítésű mátrixhoz jutottunk, akkor a rang egyszerűen a zérustól különböző elemek számával egyenlő.

1. PÉLDA. Határozzuk meg a következő mátrix rangját:

$$\begin{bmatrix} 2 & -3 & 0 & 4 \\ 1 & -1 & 5 & 2 \\ 5 & -7 & 5 & 10 \end{bmatrix}.$$