

Sa sistemima linearnih jednačina i nekim od načina njihovog rešavanja sreli smo se prvi put još u osnovnoj školi. Tada smo radili sisteme dve jednačine sa dve nepoznate i rešavali smo ih metodom zamene, metodom suprotnih koeficijenata i grafičkom metodom, a kasnije i Gauss-ovim metodom i Cramer-ovim pravilom. Cilj ovog rada je da obnovimo već stečeno znanje i naučimo nešto novo o sistemima linearnih jednačina i načinima njihovog rešavanja, kao i o sistemima linearnih nejednačina.

## 2. SISTEMI LINEARNIH JEDNAČINA

### 2.1. SISTEMI LINEARNIH JEDNAČINA

#### DEFINICIJA 1:

Konjunkcija jednačina (S) gde je

(S):  $a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n = b$

gde su  $x_1, x_2, \dots, x_n$  nepoznate,  $a_1, a_2, \dots, a_n$  koeficijenti, a  $b$  slobodni članovi, zove se sistem od  $m$  linearnih jednačina sa  $n$  nepoznatih.

Za sistem (S) važi:  $m=n$ , sistem je kvadratni

$m \neq n$ , sistem je pravougli

Sistem (S) je: nehomogen (ako je bar jedan od slobodnih članova različit od nule)

homogen (ukoliko su svi slobodni članovi jednaki nuli)

#### DEFINICIJA 2:

$n$ -torka  $((x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n)$  je rešenje sistema (S) ako  $(i=1, \dots, m)$   $a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \dots + a_{in}x_n = b_i$

Neka je  $R_S = ((a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in}) \in \mathbb{R}^n)$  je rešenje sistema (S)  $\in \mathbb{R}^n$ . Tada je sistem (S):

saglasan ako je  $R_S \neq \emptyset$

nesaglasan ako je  $R_S = \emptyset$ .

Za homogen (saglasan) sistem (H) važi:

rešenje  $(0, 0, \dots, 0) \in \mathbb{R}^n$  je trivijalno rešenje

ako postoje, ostala rešenja su trivijalna.

Saglasan sistem može da ima:

jedinstveno rešenje ili

beskonačno mnogo rešenja.

#### TEOREMA 1:

Ako su  $((x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n)$  i  $((y_1, y_2, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n)$  različita rešenja sistema (S) i  $((z_1, z_2, \dots, z_n) \in \mathbb{R}^n)$  je rešenje sistema (S), različito od prethodnih.

Dokaz:

$((i=1, \dots, m)$   $a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \dots + a_{in}x_n = b_i$

$((a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \dots + a_{in}x_n) + (1-x_1)(a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \dots + a_{in}x_n) = b_i + (1-x_1)b_i = b_i$

Očigledno,  $R_H \in \mathbb{R}^n$ . ■

#### TEOREMA 2:

Ako je (H) homogen sistem sa  $n$  nepoznatih i  $A = ||a_{ij}||$  matrica sistema, tada je  $R_H \in \mathbb{R}^n$  i  $\dim R_H = n - \text{rang} A$ .

#### DEFINICIJA 3:

Sistemi  $S_1$  i  $S_2$  sa isti brojem nepoznatih su ekvivalentni ako za njihove skupove rešenja važi da je  $R_{S_1} = R_{S_2}$ .

### 2.2. REŠAVANJE SISTEMA LINEARNIH JEDNAČINA

Rešiti dati sistem jednačina znači naći sva njegova rešenja, ako sistem ima rešenja, ili utvrditi da ne postoje realni brojevi koji su rešenja datog sistema, ako sistem nema rešenja.

----- **OSTATAK TEKSTA NIJE PRIKAZAN. CEO RAD MOŽETE PREUZETI NA SAJTU.** -----

[www.maturskiradovi.net](http://www.maturskiradovi.net)

MOŽETE NAS KONTAKTIRATI NA E-MAIL: [maturskiradovi.net@gmail.com](mailto:maturskiradovi.net@gmail.com)