

# Jak se počítá inverzní matice?

Radek Kučera

Říjen 2015

# Jak se počítá inverzní matice?

- k čemu inverzní matici potřebujeme?
- k čemu potřebujeme matici?
- lineární zobrazení (operátor) mezi prostory konečné dimenze

$$\mathbf{A} : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^n$$

- zápis úlohy:

$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$$

- máme vypočítat buď  $\mathbf{b}$  nebo  $\mathbf{x}$
- potřebujeme inverzní zobrazení:

$$\mathbf{A}^{-1} : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^n, \quad \mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = \mathbf{I}$$

- pro vyjádření řešení:

$$\mathbf{x} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b}$$

# Jak se počítá inverzní matice?

- $A^{-1}$  pomocí adjungované matice, tj. pomocí determinantů
- $n = 20$ :

$$\begin{aligned}(n^2(n-1)! + n!) \times T &\approx (n+1)! \times T \\ &\approx 5.1 \cdot 10^{19} \times 10^{-9} \\ &\approx 14\,191\,928 \text{ hodin} \\ &\approx 1\,625 \text{ let} \\ &\text{(Theodosius a Valentinianus)}\end{aligned}$$

- $n = 100$ :

$$\begin{aligned}(n^2(n-1)! + n!) \times T &\approx 3 \cdot 10^{143} \text{ let} \\ &\text{(velký třesk před } 13.8 \cdot 10^9 \text{ let)}\end{aligned}$$

# Jak se počítá inverzní matice?

- Pomocí definice:  $\mathbf{AA}^{-1} = \mathbf{I}$

$$\mathbf{A}(\mathbf{a}^{(1)}, \dots, \mathbf{a}^{(n)}) = (\mathbf{e}^{(1)}, \dots, \mathbf{e}^{(n)})$$

- $\mathbf{Aa}^{(i)} = \mathbf{e}^{(i)}$ , což je  $n$  lineárních soustav pro  $i = 1, \dots, n$
- použijeme GEM
- $n = 20$ :

$$n \times \frac{2}{3}n^3 \times T \approx 1.1 \cdot 10^{-4} \text{ sekundy}$$

- $n = 1000$ :  $\approx 11$  minut
- $n = 10000$ :  $\approx 77$  dnů

(semestr má 70 dnů )

# Jak se počítá inverzní matice?

## Nepočítá se

- $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  se řeší pomocí GEM
- $n = 20$ :

$$\frac{2}{3}n^3 \times T \approx 5.3 \cdot 10^{-6} \text{ sekundy}$$

- $n = 1000$ :  $\approx 0.7$  sekundy
- $n = 10000$ :  $\approx 11$  minut

$$\mathbf{x} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b} \quad \text{Akce inverze!}$$

Například:

$$\mathbf{u} = \mathbf{BA}^{-1}\mathbf{Mv}$$

$$\mathbf{y}_1 = \mathbf{Mv}, \quad \mathbf{Ay}_2 = \mathbf{y}_1, \quad \mathbf{u} = \mathbf{By}_2$$