

মেট্রিক্সৰ এড্‌জইণ্ট : Adjoint of the Matrix

এটা সহ-উৎপাদক মেট্রিক্স (C_{ij})ৰ ট্রান্সপ'জ হৈছে মেট্রিক্সৰ এড্‌জইণ্ট। ইয়াক $\text{Adj}(A)$ ৰে সূচিত কৰা হয়। মেট্রিক্সৰ এড্‌জইণ্ট ৰূপে পাবলৈ হ'লে সহ-উৎপাদক মেট্রিক্সৰ শাৰীসমূহক অনুৰূপ স্তম্ভলৈ স্থানান্তৰিত কৰা বা স্তম্ভসমূহক অনুৰূপ শাৰীসমূহলৈ স্থানান্তৰিত কৰা। ইতিমধ্যে নিৰ্দ্ধাৰণ কৰা সহ-উৎপাদক মেট্রিক্সৰ ৰূপটো হ'ল-

$$A - \text{মেট্রিক্সৰ সহ-উৎপাদক} = \begin{bmatrix} 2 & 2 & -5 \\ -3 & 2 & 0 \\ 2 & -3 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\therefore \text{Adj}(A) = \begin{bmatrix} 2 & -3 & 2 \\ 2 & 2 & -3 \\ -5 & 0 & 5 \end{bmatrix}$$

ইনভাৰ্চ মেট্রিক্স : Inverse Matrix

যদি A এটা মেট্রিক্স আৰু ইয়াৰ ইনভাৰ্চ বা বিপৰীত ৰূপ A^{-1} হয়, তেন্তে সিহঁতৰ মাজৰ পূৰণফল একক মেট্রিক্স (Identity matrix) ৰ সমান হ'ব লাগিব। অৰ্থাৎ

$$A \times A^{-1} = I,$$

$I \Rightarrow$ Identity matrix

ইয়াত A^{-1} ক A মেট্রিক্সৰ ইনভাৰ্চ বুলি পঢ়া হয়। A^{-1} ক সংজ্ঞা দিব পাৰি যদিহে A এটা বৰ্গ মেট্রিক্স হয়।

ইনভার্স মেট্রিক্স স্থিত : Existence of inverse matrix

1. A^{-1} ক ইনভার্স হিচাপে সংজ্ঞা দিব পাৰি যদিহে A এটা বর্গ মেট্রিক্স হয়।
2. A এটা বর্গ মেট্রিক্স হ'লেই নহব, ই Non-singular matrix হ'ব লাগিব, অর্থাৎ $(|A| \neq 0)$ ।
3. যদি A^{-1} স্থিত হয় তেতিয়া A ক A^{-1} ব ইনভার্স বুলিব পাৰি, যেনেদৰে A^{-1} ক A ব ইনভার্স বোলা হয়। অর্থাৎ- $A^{-1} A = AA^{-1} = I$

ইনভার্স মেট্রিক্স নিৰ্দ্ধারণ : Computation of inverse matrix

সূত্রব সাধাৰণ রূপ :

$$A^{-1} = \frac{1}{|A|} \text{Adj}(A) \quad \text{or} \quad A^{-1} = \frac{\text{Adi}(A)}{|A|}$$

ইয়াত, $|A| \neq 0$

পদক্ষেপসমূহ : Steps

1. বিবেচিত মেট্রিক্সটো বর্গ মেট্রিক্স হয় নে নহয় তাক পরীক্ষা কৰা।
2. বিবেচিত মেট্রিক্স A ব নির্ণায়ক মান নিৰ্দ্ধারণ $(|A| = ?)$ । যদি $|A| \neq 0$ তেতিয়া হ'লে আমি তৃতীয় পদক্ষেপলৈ আগবাঢ়িব পাৰো। কিন্তু যদি $|A| = 0$, তেতিয়া ইনভার্স নিৰ্দ্ধারণ কৰিব নোৱাৰি অর্থাৎ প্রক্রিয়াটো অনিৰ্ণায়ক (Indeterminate) হ'ব।
3. অনূবাশি (M_{ij}) আৰু সহ-উৎপাদক (C_{ij}) নিৰ্দ্ধারণ।
4. এডজইন্ট মেট্রিক্স নিৰ্ণয় অর্থাৎ $[\text{Adj}(A) = (?)]$ । অর্থাৎ সহ-উৎপাদক মেট্রিক্সক ট্রান্সপ'জ কৰা।
5. ইনভার্স পৰিমাণ কৰা অর্থাৎ $(A^{-1} = ?)$ ।
6. $A^{-1} A = I$ ব দ্বাৰা ইনভার্স পরীক্ষা কৰা।

উদাহৰণ

i) যদি $A = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$, $A^{-1} = ?$

সমাধান :

প্রথম পদক্ষেপ : মেট্রিক্সৰ পরীক্ষা

A এটা 2×2 মাত্রার বর্গ মেট্রিক্স।

দ্বিতীয় পদক্ষেপ : নির্ণায়কৰ মান নিৰ্ণয়

$$|A| = \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 6 - 4 = 2$$

$$\therefore |A| = 2 \neq 0$$

যিহেতু $|A| = 2$, গতিকে A এটা Non-singular matrix।

তৃতীয় পদক্ষেপ : সহ-উৎপাদকসমূহৰ নিৰ্ণয়

$$A \text{ মেট্রিক্সৰ সহ-উৎপাদকসমূহ} = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -4 & 3 \end{bmatrix}$$

চতুর্থ পদক্ষেপ : এডজইন্ট মেট্রিক্স নিৰ্ণয়

$$\text{Adj}(A) = \begin{bmatrix} 2 & -4 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$$

পঞ্চম পদক্ষেপ : ইনভার্স মেট্রিক্স নিৰ্ণয়

$$\therefore A^{-1} = \frac{\text{Adj}(A)}{|A|} = \frac{\begin{bmatrix} 2 & -4 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}}{2}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{2}{2} & \frac{-4}{2} \\ \frac{-1}{2} & \frac{3}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -\frac{1}{2} & \frac{3}{2} \end{bmatrix}$$

ষষ্ঠ পদক্ষেপ : ইনভার্স মেট্রিক্সৰ পরীক্ষা

$$A^{-1}A = I$$

$$\text{L.H.S.} = A^{-1}A$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -\frac{1}{2} & \frac{3}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 \times 3 + (-2) \times 1 & 1 \times 4 + (-2) \times 2 \\ -\frac{1}{2} \times 3 + \frac{3}{2} \times 1 & -\frac{1}{2} \times 4 + \frac{3}{2} \times 2 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \text{ Proved, } \therefore \text{L.H.S} = \text{R.H.S.}$$

i) যদি $A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 3 \\ 4 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & 2 \end{bmatrix}$, $A^{-1} = ?$

সমাধান :

প্রথম পদক্ষেপ : মেট্রিক্সৰ পরীক্ষা

A এটা 3×3 মাত্রার বর্গ মেট্রিক্স।

দ্বিতীয় পদক্ষেপ : নির্ণায়ক মান নির্ণয়

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 4 & 3 \\ 4 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & 2 \end{vmatrix} = -12 \quad \therefore |A| = -12 \neq 0$$

যিহেতু $|A| = -12$, গতিকে A এটা Non-singular matrix।

তৃতীয় পদক্ষেপ : সহ-উপাদকসমূহের নির্ণয়

$$A \text{ মেট্রিক্সের সহ-উপাদকসমূহ} = \begin{bmatrix} + \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 2 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 4 & 1 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 4 & 2 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} \\ - \begin{vmatrix} 4 & 3 \\ 2 & 2 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} \\ + \begin{vmatrix} 4 & 3 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 1 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 4 & 2 \end{vmatrix} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 2 & -5 & 2 \\ -2 & -7 & 10 \\ -2 & 11 & -14 \end{bmatrix}$$

চতুর্থ পদক্ষেপ : এডজুইন্ট মেট্রিক্স নির্ণয়

$$\therefore \text{Adj}(A) = \begin{bmatrix} 2 & -2 & -2 \\ -5 & -7 & 11 \\ 2 & 10 & -14 \end{bmatrix}$$

পঞ্চম পদক্ষেপ : ইনভার্স মেট্রিক্স নির্ণয়

$$\therefore A^{-1} = \frac{\text{Adj}(A)}{|A|} = \frac{\begin{bmatrix} 2 & -2 & -2 \\ -5 & -7 & 11 \\ 2 & 10 & -14 \end{bmatrix}}{-12}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{2}{-12} & \frac{-2}{-12} & \frac{-2}{-12} \\ \frac{-5}{-12} & \frac{-7}{-12} & \frac{10}{-12} \\ \frac{2}{-12} & \frac{10}{-12} & \frac{-14}{-12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} & \frac{1}{6} \\ \frac{5}{12} & \frac{7}{12} & -\frac{5}{6} \\ \frac{1}{-6} & \frac{5}{-6} & \frac{7}{6} \end{bmatrix}$$

বৈখিক সহ সমীকরণ সমাধানত ইনভার্স মেট্রিক্স কৌশলৰ প্ৰয়োগ Application of Inverse Matrix Technique in the Solution of Linear Simultaneous Equations

দুটা পদ্ধতিৰ দ্বাৰা বৈখিক সহসমীকৰণ সমাধান কৰিব পাৰি। এটা হৈছে ক্ৰমাৰৰ নিয়ম আৰু আনটো হৈছে ইনভাৰ্চ মেট্ৰিক্স কৌশল। আগৰ অধ্যায়ত ক্ৰমাৰৰ নিয়মৰ প্ৰয়োগ সম্পৰ্কে আলোচনা কৰা হৈছে। ইয়াত ইনভাৰ্চ মেট্ৰিক্স কৌশল সম্পৰ্কে আলোচনা কৰা হ'ব।

ধৰা হওক দুটা অজ্ঞাত চলক x আৰু y ৰ বাবে দুটা সহসমীকৰণ আছে। গতিকে -

$$a_{11}x + a_{12}y = c_1$$

$$a_{21}x + a_{22}y = c_2$$

উক্ত সমীকৰণদ্বয়ৰ মেট্ৰিক্স ৰূপটো হ'ব :

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix}$$

ধৰা হওক,

$$\Rightarrow AX = C \quad \therefore X = A^{-1}C$$

$$\text{যত, } A^{-1} = \frac{\text{Adj}(A)}{|A|} \quad \text{আৰু } |A| \neq 0$$

টোকা : যদি $|A| \neq 0$ হয় তেতিয়া চলকৰ মানসমূহ একক তথা নির্ণায়ক হয়। কিন্তু $|A| = 0$ হ'লে চলকৰ মানসমূহ একক ৰূপত পোৱা নাযায়, অৰ্থাৎ অনির্নায়ক (indeterminant) হয় বা অসীম হয়।

উদাহৰণ :

i) ইনভাৰ্চ মেট্ৰিক্স কৌশলৰ দ্বাৰা তলত উল্লেখ কৰা সহ-সমীকৰণদ্বয়ক সমাধান কৰা।

$$2x + 3y - 7 = 0$$

$$4x + 2y - 10 = 0$$

সমাধান :

$$2x + 3y = 7 \dots\dots\dots (1)$$

$$4x + 2y = 10 \dots\dots\dots (2)$$

প্রথম পদক্ষেপ : সহসমীকৰণদ্বয়ক মেট্ৰিক্সলৈ ৰূপান্তৰ

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 10 \end{bmatrix}$$

ধৰা হওক,

$$\Rightarrow AX = C \quad \therefore X = A^{-1}C$$

$$\text{যত, } A^{-1} = \frac{\text{Adj}(A)}{|A|}$$

তৃতীয় পদক্ষেপ : নির্ণায়ক মান নির্ণয়

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 6 \end{vmatrix} = -1$$

$$\therefore |A| = -1 \neq 0$$

যিহেতু $|A| = -1$, গতিকে A এটা Non-singular matrix।

চতুর্থ পদক্ষেপ : সহ-উৎপাদকসমূহের নির্ণয়

$$A \text{ মেট্রিক্সের সহ-উৎপাদকসমূহ} = \begin{vmatrix} +|4 & 5 & -2 & 5| & +2 & 4 \\ |5 & 6 & 3 & 6| & 3 & 5 \\ -|2 & 3 & +1 & 3| & -1 & 2 \\ |5 & 6 & 3 & 0| & 3 & 5 \\ +|2 & 3 & -1 & 3| & +1 & 2 \\ |4 & 5 & 2 & 5| & 2 & 4 \end{vmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -1 & 3 & -2 \\ 3 & -3 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

পঞ্চম পদক্ষেপ : এডজুইন্ট মেট্রিক্স নির্ণয়

$$\therefore \text{Adj}(A) = \begin{bmatrix} -1 & 3 & -2 \\ 3 & -3 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

ষষ্ঠ পদক্ষেপ : ইনভার্স মেট্রিক্স নির্ণয়

$$\therefore A^{-1} = \frac{\text{Adj}(A)}{|A|} = \frac{\begin{bmatrix} -1 & 3 & -2 \\ 3 & -3 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \end{bmatrix}}{-1}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{-1}{-1} & \frac{3}{-1} & \frac{-2}{-1} \\ \frac{3}{-1} & \frac{-3}{-1} & \frac{1}{-1} \\ \frac{-2}{-1} & \frac{1}{-1} & \frac{0}{-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -3 & 3 & -1 \\ 2 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

সপ্তম পদক্ষেপ : চলকসমূহের মান নির্ণয়

$$X = A^{-1}C$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -3 & 3 & -1 \\ 2 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 11 \\ 21 \\ 27 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 \times 11 + (-3) \times 21 + 2 \times 27 \\ -3 \times 11 + 3 \times 21 + (-1) \times 27 \\ 2 \times 11 + (-1) \times 21 + 0 \times 27 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 11 - 63 + 54 \\ -33 + 63 - 27 \\ 22 - 21 + 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

উত্তরসমূহ : ভাষাসাম্য ভাষ্যমানসমূহ $x=2$, $y=3$, $z=1$

টোকা : ইনভার্স মেট্রিক্স কৌশলক উৎপাদক-উৎপন্ন আর্হি (Input-Output Model) ত বিস্তৃত ভাবে ব্যবহার করা হয়।

Exercise

1. Find $A+B$, $A-B$ and $2A-3B+4C$ for the matrices

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -5 & 1 \\ 3 & 0 & -4 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & -2 & -3 \\ 0 & -1 & -1 \end{bmatrix} \text{ and}$$

$$C = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

2. Let $A = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}$, $B = \begin{bmatrix} -2 & 3 \\ 6 & 4 \end{bmatrix}$ and $C = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$

Verify that $(A+B)-C = A+(B-C)$

3. If $A = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix}$ and $B = [4 \ 2 \ -1 \ 0]$, Find AB and BA .