Aby otrzymać macierz

3x36 = {{4,5,6}}

Matrixform[a, b]

ROZWIĄZYWANIE RÓWNAŃ

R-nie określone jest dobrze przez dwa wyrażenia: ==

np. x^3 - 3 == => -3 + x^3 = 0

r-nie może być przyporządkowane zmiennej w celu późniejszego odwołania się do niej

eq = x^3 - 3 == 0

Rozwiązanie: — próbuje znaleźć wszystkie możliwe rozwiązania wykorzystując algebrę symboliczną

sol = Solve[eq, x]

dwuwymiarowa lista produkcji

Możemy wstawić dwa przewiastki do r-nia, aby sprawdzić, czy jest spełnione (wsk.: /.[[2]])

Gdy potrzebne jest rozwiązanie numeryczne

NSolve[eq, x] - co zwykle jest dużo szybsze

np. rozwiązanie układu r-ń (lin. lub nielin.)

eqn1 = x + 2y + 3z == 41;

eqn2 = 5x + 5y + 4z == 20;

eqn3 = 3y + 4z == 125;

sol = Solve[{eqn1, eqn2, eqn3}, {x, y, z}]

Ewaluacja funkcji w punkcie, to wyliczenie jej wartości

a = N[Sin[xy], Cos[yx^2] /. Sol[a]

b = N[Sin[xy], Cos[yx^2] /. Sol

→ opis działania

a{a1, a2, a3} b{b1, b2, b3}

Układy liniowe zapisane w postaci macierzowej można rozwiązywać za pomocą

LinearSolve[k, R], k=R

$$k = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 6 \\ 7 & 9 & 2 \\ -11 & 2 & 12 \end{bmatrix} \quad R = [1, 2, 3]$$