Egenværdier og egenvektorer Afsnit 5.1 og 5.8

20. februar 2021

SLIAL

Forår 2021



kanoniske basisvektorer

Diagonalmatricer og kanonisk basis



Vektorerne
$$\mathbf{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \ \mathbf{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \dots, \ \mathbf{e}_n = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}$$
 kaldes de

Giver særligt pæne produkter med diagonalmatricer:

$$A = \begin{bmatrix} \frac{2}{0} & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} e_1 = 2e_1 \qquad \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = A e_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} = -1 e_2$$

En anden matrix



Lad
$$A = \begin{bmatrix} -4 & 3 \\ -6 & 5 \end{bmatrix}$$
 og definer $\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ og $\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

Da har vi

$$A\mathbf{v}_{1} = \begin{bmatrix} -4 & 3 \\ -6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 \cdot 1 + 3 \cdot 2 \\ -6 \cdot 1 + 5 \cdot 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix} = 2 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$A\mathbf{v}_{2} = \begin{bmatrix} -4 & 3 \\ -6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 + 3 \\ -6 + 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = -1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\$$

A opfører sig altså som en diagonalmatrix, men med 'forkert' basis

Egenvektorer



Definition

For en $n \times n$ -matrix A kaldes $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ en *egenvektor* for A, hvis

$$A\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}$$
 $\lambda \in \mathbb{R}$

for et reelt tal λ . Tallet λ kaldes *egenværdien* hørende til \mathbf{v} .

Bemærk: Egenværdien kan være nul, men egenvektoren må ikke være nulvektoren

Egenvektorer



Eksempel

$$\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}$$
 er en egenvektor for $A = \begin{bmatrix} 7 & 4 \\ -3 & -1 \end{bmatrix}$. Hvad er den

tilhørende egenværdi?

$$A \cdot V = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ -3 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \cdot 2 + 4(-1) \\ -6 + 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -6 + 1 \\ -5 \end{bmatrix}$$

Eksempel

Eksempel Er
$$\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}$$
 en egenvektor for $B = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$?

Metode til at finde egenvektorer



Antag, at λ er en kendt egenværdi. Hvordan finder vi de tilhørende egenvektorer?

Fra definitionen skal en egenvektor **v** opfylde...
$$A \cdot V = \lambda V$$

Vi skal altså finde løsninger til systemet...

$$Av - \lambda Iv$$

$$= (A - \lambda I)v = 0$$

$$v \neq 0$$

Metode til at finde egenvektorer



Eksempel

$$\lambda = 10$$
 er en egenværdi for $A = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -3 & 9 \end{bmatrix}$.

Hvad er de tilhørende egenvektorer?

$$A - \lambda I = \begin{bmatrix} -3 & -2 \\ -3 & -1 \end{bmatrix} - 10 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -6 & -2 \\ -3 & -1 \end{bmatrix}$$

$$(A - \lambda I) V = \begin{bmatrix} -6 & -2 \\ -3 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0 \\ 0 \end{bmatrix} \qquad V = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} -6v_1 - 2v_2 = 0 \\ -3v_1 - 1v_2 = 0 \end{cases} \qquad (=) -3v_1 - v_2 = 0$$

$$v_2 = -3v_1 \qquad v_3 = \begin{bmatrix} -3v_1 \\ -3v_2 = -3v_1 \\ -3v_3 = -3v_1 \end{bmatrix}$$
Figure 7.

$$\frac{1}{1}$$
 $\frac{1}{1}$ $\frac{1}$

Betingelser for egenværdier:



Vi husker, at egenvektorerne og -værdierne opfylder $(A - \lambda I)\mathbf{v} = \mathbf{0}$

Hvad sker der, hvis $A - \lambda I$ er inverterbar? Da er $\mathbf{v} = (A - \lambda \mathbf{1})^{-1} O = O$

Vi må derfor kræve, at $A - \lambda I...$

or the huerterbar!

Triangulære (og diagonale) matricer



Eksempel

Egenværdierne for
$$\begin{bmatrix} 4 & \sqrt{2} & \pi \\ 0 & 1 & 99 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
 findes let da...

Egenværdierne for
$$\begin{bmatrix} 4 & \sqrt{2} & \pi \\ 0 & 1 & 99 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
 findes let da...
$$A - \lambda = \begin{bmatrix} 4 & \sqrt{2} & \pi \\ 0 & 1 & 99 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
 findes let da...
$$A - \lambda = \begin{bmatrix} 4 & \sqrt{2} & \pi \\ 0 & 1 & 99 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
 findes let da...
$$A - \lambda = \begin{bmatrix} 4 & \sqrt{2} & \pi \\ 0 & 1 & 99 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
 findes let da...
$$A - \lambda = \begin{bmatrix} 4 & \sqrt{2} & \pi \\ 0 & 1 & 99 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
 findes let da...
$$A - \lambda = \begin{bmatrix} 4 & \sqrt{2} & \pi \\ 0 & 1 & 99 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$
 findes let da...

$$O = \vee (I \wedge - A)$$

Har vi altid (reelle) egenværdier?



Eksempel

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$
. Husk at $A - \lambda I$ er inverterbar $\iff \det(A - \lambda I) \neq 0$.

$$0 = \det \left(A - \lambda I \right) = \det \left[\frac{1 - \lambda}{1 - \lambda} \right]$$

$$= (1 - \lambda)(1 - \lambda) - (-1) \cdot 1 = \frac{(1 - \lambda)^2 + 1}{20} \neq 0$$

$$= \lambda \in \mathbb{R}$$

Egenværdier og rækkeoperationer



Bemærk, at vi *ikke* kan bruge rækkeoperationer til at bestemme egenværdier

Altså, hvis A rækkereducerer til R, giver egenværdierne for R generelt ikke nogen information om egenværdierne for A

Men vi kan selvfølgelig bruge rækkeoperationer til at bestemme egenvektorer som løser $(A - \lambda I)v = 0$

Beregning af egenværdier:



For matriser større end 5×5 skal der bruges iterative numeriske algoritmer

Hvis vi kender en egenvektor, kan tilsvarende egenværdi

bestemmes fra



Eks: beregning af egenværdier/vektorer



Har sett at
$$\lambda = 10$$
 er (den største) egenværdi for $A = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -3 & 9 \end{bmatrix}$ med tilsvarende egenvektor $v \approx \begin{bmatrix} -0.32 \\ 0.95 \end{bmatrix}$

Begynder med en tilfeldig vektor $x_0 \in \mathbb{R}^2$ og beregner $x_{k+1} = Ax_k$:

Eks: beregning af egenværdier/vektorer



Har sett at
$$\lambda=10$$
 er (den største) egenværdi for $A=\begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -3 & 9 \end{bmatrix}$ med tilsvarende egenvektor $v\approx\begin{bmatrix} -0.32\\ 0.95 \end{bmatrix}$

Begynder med en tilfeldig vektor $x_0 \in \mathbb{R}^2$ og beregner $x_{k+1} = Ax_k$:

Power iteration:



```
Tilfældig x_0 \in \mathbb{R}^n

for k = 0, 1, ... do

y_k = Ax_k \leftarrow

\mu_k = ||y_k|| \leftarrow but paragraphic

x_{k+1} = \mu_k^{-1} y_k

end for
```

Stop når $\mu_k \approx \mu_{k+1} \approx \mu_{k+2} \approx \dots$

Forventer $\mu_k \to \text{største egenværdi}$

Xu = egenvelebr

Beregning af egenværdier:



For matriser større end 5×5 *skal* der bruges iterative numeriske algoritmer.

Antagelser:

- ightharpoonup A af størrelse $n \times n$
- ▶ $v_1, ..., v_n \in \mathbb{R}^n$ er egenvektorer til A med tilsvarende egenværdier $\lambda_1, ..., \lambda_n \in \mathbb{R}$:

$$Av_i = \lambda_i v_i$$
 , $i = 1...$

 $ightharpoonup \lambda_1$ er *den største* egenværdi:

$$|\lambda_1| > |\lambda_2| \ge |\lambda_3| \ge \cdots \ge |\lambda_n|$$

► Egenvektorer $v_1, ..., v_n$ er lineært uafhengige

Hvorfor fungerer power iteration?



Da v_1, \ldots, v_n er lineært uafhengige, har ligningen

$$(x_0) = c_1 v_1 + c_2 v_2 + \cdots + c_n v_n$$

entydig løsning for alle $x_0 \in \mathbb{R}^n$

CIVIT CIVIT. I CV 200 Wen privid lossing CI = CL = ...CL=0

Dessuden: for næsten alle tilfeldige x_0 er $c_1 \neq 0$

Hvorfor fungerer power iteration?



$$A_{x_0} = \lambda \left(c_1 \vee_1 + c_2 \vee_2 + \cdots + c_n \vee_n \right)$$

$$\Rightarrow x_0 = c_1 \vee_1 + c_2 \vee_2 + \cdots + c_n \vee_n$$

$$\Rightarrow A_{x_0} = c_1 \lambda_1 \vee_1 + c_2 \lambda_2 \vee_2 + \cdots + c_n \lambda_n \vee_n$$

$$\Rightarrow A^2 x_0 = c_1 \lambda_1^2 \vee_1 + c_2 \lambda_2^2 \vee_2 + \cdots + c_n \lambda_n^2 \vee_n$$

$$\vdots$$

$$\Rightarrow A^k x_0 = c_1 \lambda_1^k \vee_1 + c_2 \lambda_2^k \vee_2 + \cdots + c_n \lambda_n^k \vee_n$$
Konklusionen:
$$\lambda_1^{-k} A^k x_0 = c_1 \vee_1 + c_2 \lambda_2^k \vee_2 + \cdots + c_n \lambda_n^k \vee_n$$

$$\Rightarrow c_1 \vee_1 \qquad \Rightarrow c_1 \vee_1 \qquad \Rightarrow$$

$$\operatorname{da}(\lambda_i^k/\lambda_1^k o 0)$$

Hvorfor fungerer power iteration?



Hvis $\mathit{x_k} \to \mathsf{egenvektor}$ så $\mu_k = \|\mathit{Ax_k}\| / \|\mathit{x_k}\| \to \mathsf{egenværdi}$

Hvad med andre egenværdier?



Se f.eks. "The inverse power method" i lærebogen