

Plenum 5/11-2013

6.3.1 Skriv \vec{x} som $\vec{y} + \vec{w}$ hvor $\vec{y} \in \text{span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$
og $\vec{w} \in \text{span}\{\vec{u}_4\}$. ($\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_4$ er orthonormal basis)

Velg $W = \text{span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$. Da er $W^\perp = \text{span}\{\vec{u}_4\}$.

$$\begin{aligned} \text{Pegner var } \vec{x} &= \text{proj}_{W^\perp} \vec{x} = \frac{\vec{x} \cdot \vec{u}_4}{\vec{u}_4 \cdot \vec{u}_4} \vec{u}_4 \\ &= \frac{50+24-2}{25+9+1+1} \begin{bmatrix} 5 \\ -3 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= 2 \cdot \vec{u}_4 = \begin{bmatrix} 10 \\ -6 \\ -2 \\ 2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Da er (fra 6.1.1) $\vec{y} = \vec{x} - \vec{x}^\perp \in W = \text{span}\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_3\}$.

$$\text{Så } \vec{y} = \begin{bmatrix} 10 \\ -8 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 10 \\ -6 \\ -2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2 \\ 4 \\ -2 \end{bmatrix} \in W.$$

Så $\vec{x} = \vec{y} + \vec{x}^\perp$ og $\vec{y} \in W$ og $\vec{x}^\perp \in W^\perp$.

6.3.4 $\vec{y} = \begin{bmatrix} 6 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}$ $\vec{u}_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$ $\vec{u}_2 = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}$

Pegner var $\text{proj}_W \vec{y}$ da $W = \text{span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2\}$

$$\begin{aligned} \vec{y} &= \frac{\vec{y} \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 + \frac{\vec{y} \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2 \\ &= \frac{18+12}{18+12} \vec{u}_1 + \frac{-15}{25} \vec{u}_2 = \frac{6}{5} \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{-3}{5} \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 30 & 30 \\ 15 & 15 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \checkmark \end{aligned}$$

6.3.7 $\vec{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{bmatrix}$ $\vec{u}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}$ $\vec{u}_2 = \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$

Lad $W = \text{span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2\}$. Skriv \vec{y} som sum $\vec{w} \in W$
og $\vec{x} \in W^\perp$.

Første regne $\vec{\hat{y}} = \text{proj}_W \vec{y} = \frac{\vec{y} \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 + \frac{\vec{y} \cdot \vec{u}_2}{\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2} \vec{u}_2$

$$= \frac{0}{2} \vec{u}_1 + \frac{28}{42} \vec{u}_2$$

$$= \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} =: \vec{w}$$

og $\vec{y} - \vec{\hat{y}} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} =: \vec{x}$

Da $\vec{y} = \vec{x} + \vec{w}$ og $\vec{x} \in W^\perp$ og $\vec{w} \in W$.

6.3.16 (se ex-6-3.16.m)

6.3.18 $\vec{y} = \begin{bmatrix} 7 \\ 9 \end{bmatrix}$ $\vec{u}_1 = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{10}} \\ \frac{3}{\sqrt{10}} \end{bmatrix}$ $W = \text{span}\{\vec{u}_1\}$

$$U^T \quad 1 \times 2$$

a) La $U = [\vec{u}_1]$ 2×1 -matrix

$$UU^T = \frac{1}{\sqrt{10}} \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -3 \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{10} \begin{bmatrix} 1 & -3 \\ -3 & 9 \end{bmatrix}$$

$$U^T U = \frac{1}{10} \begin{bmatrix} 1 & -3 \end{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix} = \frac{1}{10} [10] = \underline{[1]} \quad 1 \times 1\text{-matrix}$$

b) $\text{proj}_W \vec{y} = \frac{\vec{y} \cdot \vec{u}_1}{\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1} \vec{u}_1 = \frac{-20}{\sqrt{10}} \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix}$

$$= -2 \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

c) $UU^T \vec{y} = \frac{1}{10} \begin{bmatrix} 1 & -3 \\ -3 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 7 \\ 9 \end{bmatrix}$

$$= \frac{1}{10} \begin{bmatrix} -20 \\ 60 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Samme svar!

6.3.23 A $m \times n$ -matrise
 Vis at alle $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ kan skrives unik som
 $\vec{x} = \vec{p} + \vec{u}$ der $\vec{p} \in \text{Row } A$
 og $\vec{u} \in \text{Null } A$. ($\mathbb{R}^n = \text{Row } A \oplus \text{Null } A$)

Basis da $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$. da $W = \text{Row } A$. Da
 $W^\perp = (\text{Row } A)^\perp = \text{Null } A$.

Da følger der fra Thm 8 at $\vec{x} = \text{proj}_W \vec{x} + \vec{w}$
 unik, m/ $\vec{p} = \text{proj}_W \vec{x} \in \text{Row } A$ og $\vec{w} \in W^\perp = \text{Null } A$.

[Hvis $A\vec{x} = \vec{b}$ har en løsning så eksisterer der unik ($\exists!$)
 alle løsninger på formen $\vec{p} \in \text{Row } A$ m/ $A\vec{p} = \vec{b}$.
 $\vec{p} + \vec{u}$ der \vec{u} er løsning af den homogene
 ligning $A\vec{x} = \vec{0}$. Ved det at er denne dekomposition
 unik. (\forall Thm 8)]

6.3.25 (hvis tid)

6.4.9

$$A = \begin{matrix} \vec{u}_1 & \vec{u}_2 & \vec{u}_3 \\ \begin{bmatrix} 3 & -5 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & 5 & 2 \\ 3 & -7 & 8 \end{bmatrix} \end{matrix} \sim \dots \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 20 \\ 0 & -2 & 7 \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 15 \\ 0 & 0 & 20 \\ 0 & -2 & 7 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 7 \\ 0 & 0 & 20 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

søylor

Alle \checkmark pivotsøylor, så $\dim \text{Col } A = 3$.

Bare Gram-Schmidt på søylene.

$$\bullet \quad \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\vec{v}_2 = \vec{u}_2 - \frac{\vec{v}_1 \cdot \vec{u}_2}{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_1} \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} -5 \\ 1 \\ 5 \\ -7 \end{bmatrix} + \frac{40}{20} \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 7 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{v}_3 = \vec{u}_3 - \frac{\vec{u}_3 \cdot \vec{v}_1}{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_1} \vec{v}_1 - \frac{\vec{u}_3 \cdot \vec{v}_2}{\vec{v}_2 \cdot \vec{v}_2} \vec{v}_2$$

$$= \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \\ 8 \end{bmatrix} - \frac{30}{20} \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

6.4.15) (se ex_6.4.15.m)

$$5 \times 3 \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 5 \\ -1 & 1 & -4 \\ -1 & 4 & -3 \\ 1 & -4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= QR$$

5x3-matrix
m/ orthonormale søjler,
basis for $\text{col } A$.



Upper
Triangular

1. Find Q : basis for $\text{col } A$, orthonormal.
2. Then $R = Q^T A$.
 1. Use Gram-Schmidt på søjlerne for at få orthonormal basis.
 2. Del hver søjle på sin længde.
 3. Find $Q = [\bar{u}_1 \ \bar{u}_2 \ \bar{u}_3]$ ny den resulterende orthonormale basisen.
 4. $R = Q^T A$.

6.4.19 $A = QR$ Q - søjler ortogonale.

Andre søjler i A er lin. uafhængige.
 Da er R invertibel.

"Fake proof" $\det(A) = \det Q \cdot \det R$
 $\neq 0 \Rightarrow \det R \neq 0$ så R invertibel.

Men beviser faktisk kun om A er $n \times n$.

Man kan finde $n \times n$ -undermatrise i A med lin. uafhængige søjler.

Så skriv $A = \begin{bmatrix} A' \\ A'' \end{bmatrix}$ hvor A' er $n \times n$.

Kutter ud de samme rækker i Q og får Q' . Da er

$$A' = Q'R$$

$$\begin{bmatrix} A' \\ A'' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Q' \\ Q'' \end{bmatrix} R = \begin{bmatrix} Q'R \\ Q''R \end{bmatrix}$$



2 pivot-søjler

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \quad A' = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad A'' = \begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Da er $A = \begin{bmatrix} A' \\ A'' \end{bmatrix}$

Men nu er A', Q', R kvadratiske, så nå
 faktisk beviser det.



$$6.4.20 \quad A = \overset{m \times n}{Q} \overset{m \times n}{R} \overset{n \times n}{I} \quad m) \quad R \text{ invertibel}$$

$$\forall s \text{ or } \text{Col } A = \text{Col } Q$$

Generelt: hvis $U \subseteq V$ og $V \subseteq U$,
så $U = V$.

$$\begin{aligned} \textcircled{\subseteq} \quad \vec{a} \in \text{Col } A. \quad \text{Da } \vec{a} &= A \vec{x} \text{ for } \vec{x} \in \mathbb{R}^n. \\ &= QR \vec{x} \\ &= Q(R \vec{x}) \\ &= Q \vec{y} \quad (\text{der } \vec{y} = R \vec{x}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \textcircled{\supseteq} \quad \text{så } \vec{a} \in \text{Col } Q. \\ \text{Da } \vec{q} \in \text{Col } Q. \quad \vec{q} &= Q \vec{y} \\ &= AR^{-1} \vec{y} \\ &= A(R^{-1} \vec{y}) = A \vec{x} \quad (\vec{x} = R^{-1} \vec{y}) \end{aligned}$$

$$\text{så } \vec{q} \in \text{Col } A.$$

*** 6.4.21)** Givet $A = QR$. Hvis der findes $m \times n$
 $m \times m$ -matrise Q_1 så $A = Q_1 \begin{bmatrix} R \\ 0 \end{bmatrix}$. $m \times n$
 $m \times m$

Spøjserne i Q er lin. uafhængige vektorer i \mathbb{R}^m , så de kan
vendes til en orthonormal basis. Læ $Q_1 = [Q \ q_{n+1} \dots q_m]$
Da er Q_1 $m \times m$ orthonormal.

$$\text{Da er } A = Q_1 \begin{bmatrix} R \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{Col } Q_1 = \mathbb{R}^m$$

"Basis":

$\text{Col } A = \text{Col } Q$, så
trenger ingen koefficienter for
 q_{n+1}, \dots, q_m .

Thm $\{ \text{minste quadrat-lös. til } A\bar{x} = \bar{b} \}$

$\{ \text{lös. til } A^T A \hat{x} = A^T \bar{b} \}$

Om søjlerne er lin. uafhængige, så er

$$\hat{x} = (A^T A)^{-1} A^T \bar{b}.$$

Thm uafhængige søjler i $A \Rightarrow \hat{x} = \bar{R}^{-1} Q^T \bar{b}$

der $A = QR$.

6.5.2

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

$$\bar{b} = \begin{bmatrix} -5 \\ 8 \\ 1 \end{bmatrix}$$

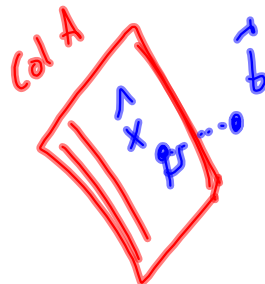
Normal-
ligningene

$$A^T A = \begin{bmatrix} 12 & 8 \\ 8 & 10 \end{bmatrix}$$

$$A^T \bar{b} = \begin{bmatrix} -24 \\ -2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 12 & 8 & -24 \\ 8 & 10 & -2 \end{bmatrix} \sim \dots \sim \dots \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & -4 \\ 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\hat{x} = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix}$$



6.5.20

Anta at $A^T A$ er invertibel.
 Vis at søylene i A er lin. uavhengige

søylene i A lin. uavh.

A

$$\text{Null } A = \{0\}$$

bring opp

$$\text{Null } A^T A = \{0\}$$

$A^T A$ invertibel.

6.5.19 $\text{Null } A = \text{Null } A^T A.$

Samme som å si at

$$A\bar{x} = 0$$

$$\Leftrightarrow A^T A\bar{x} = 0$$

$$\underbrace{x^T A^T A x}_{= \|A\bar{x}\|^2} = (A\bar{x})^T A\bar{x} = (A\bar{x}) \cdot (A\bar{x}) = \|A\bar{x}\|^2 = 0$$

$$\Leftrightarrow A\bar{x} = 0$$

Så hvis $A^T A\bar{x} = 0$ er også $A\bar{x} = 0$

Og hvis $A\bar{x} = 0$ er $A^T A\bar{x} = 0$. \square