

جبر خطی

دانشکده مهندسی کامپیوتر

حمیدرضا ربیعی، مریم رمضانی
بهار ۱۴۰۲



عنوان تمرین

تمرین سوم

تاریخ انتشار: ۱ اسفند ۱۴۰۱

۱. پرسش‌های خود در مورد این تمرین را در سامانه کوئرا مطرح کنید.

۲. سیاست ارسال با تاخیر پاسخ: شما در مجموع در طول نیم‌سال می‌توانید تا سقف ۱۵ روز تمرین خود را با تاخیر ارسال کنید. پس از آن به ازای هر ساعت تاخیر ۵۰ درصد نمره کسر خواهد شد. مقیاس محاسبه تاخیر ساعت است و تاخیر شما رو به بالا گرد خواهد شد تا به مقیاس ساعت درآید. به عنوان مثال ۲ ساعت و ۱۰ دقیقه تاخیر معادل ۳ ساعت در نظر گرفته خواهد شد. تمرین تئوری و عملی در محاسبه تاخیرها دو تمرین جداگانه در نظر گرفته خواهند شد. یعنی ۲ روز تاخیر بر تمرین تئوری و ۱ روز تاخیر بر تمرین عملی در مجموع برابر ۳ روز در نظر گرفته خواهد شد. در نهایت اگر بیش از ۱۵ روز تاخیر داشته باشید، تاخیر مجاز شما به نحو بهینه‌ای توزیع خواهد شد که کمترین میزان نمره را از دست بدهید.

۳. سیاست مشارکت دانشجویان در حل تمرین: دانشجویان می‌توانند در حل تمرین برای رفع ابهام و یا بدست آوردن ایده کلی با یک دیگر مشارکت و هم‌فکری کنند. این کار مورد تایید و تشویق تیم ارائه درس می‌باشد چرا که هم‌فکری و کار گروهی می‌تواند موجب تقویت یادگیری شود. اما بدست آوردن جزئیات راه‌حل و نگارش پاسخ باید تماماً منحصر توسط خود دانشجو انجام شود. بیشینه اندازه مجاز گروهی که در آن می‌توانید برای حل تمرین هم‌فکری کنید برابر ۴ نفر است. رعایت آداب‌نامه‌ی انجام تمرین‌های درسی الزامی است. در صورت مشاهده تخلف مطابق قوانین دانشکده و دانشگاه برخورد خواهد شد.

سوالات تئوری (۱۴۰ نمره)

پرسش ۱ (۲۰ نمره)

(آ) (۱۰ نمره) فرض کنید $A \in M_n(C)$ است، اگر $AA^T = I$ و $|A| \neq 1$ باشد، مقدار $|A + I|$ را بیابید.

(ب) (۱۰ نمره) اگر A یک ماتریس باشد که $A^2 = 2I$. ثابت کنید که ماتریس $B = A^2 - 2A + 2I$ یک ماتریس وارون پذیر است.

پرسش ۲ (۲۰ نمره) پایه‌های $A = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix} \right\}$ و $B = \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix} \right\}$ را برای فضای برداری V و همچنین بردار

$$x = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 6 \\ -3 \end{bmatrix}$$

را در این فضا در نظر بگیرید.

(آ) (۵ نمره) ماتریس $P_{A \leftarrow B}$ را بیابید.

(ب) (۵ نمره) ماتریس $P_{B \leftarrow A}$ را بیابید.

(ج) (۵ نمره) نشان دهید که ماتریس‌های $P_{A \leftarrow B}$ و $P_{B \leftarrow A}$ وارون یکدیگرند.

(د) (۵ نمره) $[x]_B$ و $[x]_A$ را محاسبه کنید.

پرسش ۳ (۲۰ نمره) گزاره‌های زیر را اثبات کنید:

(آ) (۱۰ نمره) در صورتی که W_1 و W_2 هیچ کدام زیرفضای دیگری نباشد، $\dim(W_1 + W_2) > \dim(W_1 \cap W_2) + 1$

(ب) (۵ نمره) $\dim(N(A)) + \dim(N(B)) \geq \dim(N(BA))$

(ج) (۵ نمره) در صورتی که A, B دو ماتریس $n \times n$ باشند و B از رنک n باشد اثبات کنید:

$$\text{rank}(AB) = \text{rank}(A)$$

$$\text{rank}(BA) = \text{rank}(A)$$

پرسش ۴ (۲۰ نمره) اگر ما یک ماتریس خودتوان داشته باشیم ($A^2 = A$) و ابعاد آن $n \times n$ باشد، نشان دهید:

$$\text{rank}(A - I) + \text{rank}(A) = n.$$

پرسش ۵ (۲۰ نمره) فرض کنید داریم $n \in \mathbb{N}$ و T نگاشتی خطی روی فضای ضرب داخلی n بعدی V می‌باشد. نشان دهید حکم‌های زیر دو به دو معادل هستند.

(آ) به ازای هر $x \in V$ داریم $\|T(x)\| = \|x\|$

(ب) به ازای هر $x, y \in V$ داریم $\langle T(x), T(y) \rangle = \langle x, y \rangle$

(ج) به ازای هر پایه متعامد و یک برای V بعد از عبور از نگاشت T نیز آن یک پایه متعامد و یک برای V میباشد.

پرسش ۶ (۲۰ نمره) فرض کنید A, B و X ماتریس های مربعی با ابعاد $n \times n$ هستند همچنین A, X و $A - AX$ وارون پذیر هستند و معادله زیر برقرار است.

$$(A - AX)^{-1} = X^{-1}B$$

(آ) توضیح دهید که چرا ماتریس B هم وارون پذیر است.

(ب) با حل معادله داده شده ماتریس X را بر حسب ماتریس های A و B بدست آورید. در هر مرحله اگر به وارون یک ماتریس نیاز داشتید حتما استدلال کنید که ماتریس مورد نظر وارون پذیر است سپس از وارون آن برای رسیدن به جواب استفاده کنید.

پرسش ۷ (۲۰ نمره) فرض کنید A یک ماتریس مربعی $n \times n$ است. نشان دهید ماتریس A یک ماتریس پادمتقارن است اگر و تنها اگر به ازای هر بردار n بعدی x داشته باشیم $x \perp (Ax)$ ، که به معنای عمود بودن Ax بر x است.

پرسش ۸ (۲۰ نمره) فرض کنید U و V دو ماتریس متعامد با ابعاد $n \times n$ هستند.

(آ) نشان دهید که ماتریس UV یک ماتریس متعامد است.

(ب) نشان دهید ماتریس زیر یک ماتریس متعامد است.

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} U & U \\ V & -V \end{bmatrix}$$

تاریخ تحویل: ۳۰ اسفند ۱۴۰۱

سوالات عملی (۳۰ نمره)

پرسش ۱ (۳۰ نمره)

دنای چند بعدی را تصور کنید که تعدادی سفینه در حال جنگ با هم هستند. دستگاهی در این سفینه وجود دارد که موقعیت سفینه را طی زمان مشخصی به ایستگاه فرماندهی مخابره می کند. به جهت اهمیت جلوگیری از ردیابی موقعیت سفینه توسط بقیه سفینه ها، این دستگاه قبل از فرستادن موقعیت سفینه، چندین تبدیل خطی روی آن انجام می دهد. برای مثال داریم:

موقعیت اصلی سفینه:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -5 \end{bmatrix}$$

ماتریس تبدیل خطی دستگاه:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

موقعیت مخابره شده توسط دستگاه:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -8 \\ 5 \\ -4 \end{bmatrix}$$

ماتریس های تبدیل خطی در ایستگاه فرماندهی نیز موجود هستند تا موقعیت شما رمزگشایی شوند. متأسفانه طی یکی از نبردهایتان دستگاه مخابره موقعیت سفینه خراب می شود. از آنجا که شما آشنایی خوبی با جبر خطی دارید تصمیم می گیرید مخابره موقعیت سفینه را با استفاده از دستگاه دیگری که فقط قابلیت ارسال پیام به ایستگاه فرماندهی دارد انجام دهید ولی نیاز است فرایند تغییر مختصات را به صورت دستی انجام دهید. به این منظور اطلاعات مختصات اصلی سفینه و تبدیل هایی که دستگاه روی آن ها انجام داده را جمع آوری می کنید. قصد دارید با استفاده از این اطلاعات ماتریس های تبدیل خطی را بیابید و سپس مختصات های جدید را مخابره کنید. از درس جبر خطی به یاد دارید که اعمال چند تبدیل خطی روی یک نقطه معادل یک تبدیل خطی است که ماتریس تبدیل این تبدیل خطی برابر ضرب ماتریس های تبدیل های خطی جزئی است. لذا در واقع به دنبال یافتن یک ماتریس تبدیل هستید. اگر ستون های ماتریس X مختصات های اولیه سفینه و ستون های ماتریس Y خروجی مختصات مخابره شده توسط دستگاه باشد مسئله مورد نظر یافتن ماتریس A است که در رابطه $AX = Y$ صدق کند.

ماتریس X در معادله بالا لزوماً مربعی نیست لذا نمی توان به سادگی A را بدست آورد. در ادامه درس جبر خطی با مفهومی به نام pseudo inverse آشنا می شوید که می توان با این نوع خاص از معکوس ماتریس چنین معادلاتی را حل کرد. اثبات می شود که با داشتن شرایطی ماتریس A با استفاده از رابطه زیر محاسبه می شود:

$$A = YX^T(XX^T)^{-1}$$

در صورتیکه معکوس ماتریس XX^T وجود داشته باشد ماتریس A به صورت بالا جواب مورد نظر خواهد بود. جالب است بدانید که ممکن است اصلاً جوابی به صورت دقیق برای ماتریس A وجود نداشته باشد ولی باز با این حال رابطه بالا بهترین A ای را می دهد که اگر در ماتریس X ضرب شود مقادیر ماتریس حاصل به مقادیر Y نزدیک خواهد بود. کاری که در این تمرین شما باید انجام دهید این است که با داشتن مختصات اولیه سفینه و تبدیل های خطی انجام شده

روی آن توسط دستگاه ماتریس‌های فوق را تشکیل دهید و با استفاده از رابطه فوق ماتریس A را محاسبه کرده و سپس به ازای مختصات جدیدی که در ورودی داده می‌شود حاصل مختصات نهایی رمز شده را برگردانید.

ورودی

خط اول: تعداد سری مختصات‌های رمزنگاری شده توسط دستگاه (m)

خط دوم: تعداد تبدیل‌های خطی انجام شده توسط دستگاه (n)

خط سوم: تعداد کوثری‌هایی (مختصات‌هایی) که در ادامه می‌خواهیم رمزنگاری کنیم. (p)

در ادامه به ازای هر سری مختصات رمزنگاری شده، ابتدا مختصات اولیه سفینه و سپس به تعداد n خط مختصات‌های تبدیل شده توسط دستگاه می‌آید. سپس به تعداد کوثری‌ها در هر خط مختصات نقاط کوثری می‌آید.

مثال:

```
1 3
2 2
3 3
4 1 2 3
5 3 5
6 8
7 -10 2 3
8 -8 5
9 -3
10 2 9 1
11 11 10
12 21
13 2 4 9
14 3 1 3
15 -2 2 2
```

خروجی

۳ حالت خروجی امکان دارد رخ دهد. ممکن است وارون ماتریس XX^T وجود نداشته باشد و در این صورت کافی است در خروجی تنها یک خط عبارت The results are unknown را چاپ کنید. یکی از مواقعی که این حالت رخ می‌دهد موقعی است که ماتریس X ماتریس tall باشد. حالت دوم حالتی است که وارون ماتریس XX^T وجود دارد ولی به دلیل نویز موجود در دستگاه پس از یافتن ماتریس A طبق رابطه بالا، حاصل AX دقیقاً با Y برابر نمی‌شود. توجه داشته باشید همانطور که قبلاً اشاره شد ماتریس A به فرمت بالا، جواب بهینه برای دستگاه موردنظر است. در این حالت قبل از چاپ مختصات نقاط تبدیل شده باید عبارت The results are noisy چاپ شود. (راهنمایی: برای تشخیص وجود نویز در دستگاه کافی است پس از یافتن A ، شرط زیر را چک کنید.

```
1 np.sum(np.abs(A@X-Y)) > 0.01
```

در صورتیکه عبارت بالا برقرار باشد یعنی اختلاف بین AX و Y به طور معناداری زیاد است و لذا در دستگاه نویز موجود بوده و ماتریس A پیدا شده دارای نویز می‌باشد.

در حالت سوم هیچکدام از حالت‌های بالا رخ نمی‌دهد و تنها کافی است مختصات نقاط تبدیل شده کوثری در هر خط با فاصله چاپ شوند.

نکات

- توجه داشته باشید شما مجاز به استفاده از هیچ کتابخانه‌ای به جز numpy نیستید. همچنین برای محاسبه وارون ماتریس نیز نمی‌توانید از تابع آماده np.linalg.inv استفاده کنید. به این منظور می‌توانید از روش Gauss jordan که در اسلایدهای درس موجود است استفاده کنید.
- جواب‌های خود را قبل از پرینت کردن تا ۲ رقم اعشار گرد کنید. همچنین به دلیل اینکه ممکن است طی این اقدام برای مثال عدد 0.00000001 به 0.00 و عدد 0.00000001 به 0.00 تبدیل شود باید برای حالت خاص صفر این دو عدد با هم برابر در نظر گرفته شوند. به منظور سادگی می‌توانید با استفاده از تابع آماده زیر و اعمال آن روی مختصات نقاطی خروجی این فرایند گرد شدن را انجام دهید.

```
1 def custom_round(x):
2     x[np.abs(x) < 0.000001] = 0
3     return np.round(x,2)
```

چند نمونه تست کیس

ورودی ۱

```
1 3
2 2
3 3
4 1 2 3
5 3 5
6 -2
7 -10 2 3
8 -8 5
9 -3 -13
10 2 9 1
```

```

11 11 10
12 21 1
13 2 4 9
14 3 1 3
15 -2 2 2

```

خروجی ۱

```

1 19.0 -7.0
2 8.0 0.0
3 4.0 -4.0

```

در این تست کیس حالت سوم اتفاق می افتد و ماتریس تبدیل نیز به صورت زیر خواهد بود:

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

ورودی ۲

```

1 4
2 2
3 3
4 1 2 3
5 3 5
6 8 -2
7 -10 2 3
8 -8 5
9 -3 -13
10 2 9 1
11 11 10
12 21 1
13 2 9 1
14 11 10
15 21 1
16 2 4 9
17 3 1 3
18 -2 2 2

```

خروجی ۲

```

1 The results are noisy
2 16.8 -5.9
3 6.98 0.51
4 3.85 -3.92

```

در این تست کیس خروجی نهایی دارای نویز است و ماتریس تبدیل نویزدار به صورت زیر خواهد بود:

$$\begin{bmatrix} 0.88115413 & 2.04097684 & 0.76374223 \\ 1.05942293 & -0.2048842 & -0.88187112 \end{bmatrix}$$

دقت کنید که ماتریس تبدیل فوق به ماتریس تبدیل ورودی یک نزدیک است چرا که در این تست کیس یک دسته مختصات جدید به معادلات اضافه شدند که دارای نویز بودند. همچنین مقادیر خروجی نیز به مقادیر خروجی قسمت قبل نزدیک هستند.

ورودی ۳:

```

1 3
2 2
3 3
4 1 2 3
5 3 5
6 8 -2
7 1 2 3
8 -8 5
9 -3 -13
10 2 9 1
11 11 10
12 21 1
13 2 4 9
14 3 1 3
15 -2 2 2

```

^۱ The results are unknown

در این حالت واضح است که باید خروجی unknown باشد چرا که نقطه $(۱, ۲, ۳)$ طی تبدیل خطی دستگاه یکبار به $(۸, -۲)$ و یکبار به $(-۳, -۱۳)$ تبدیل می‌شود.