

# Anteckningar TMV206 - Linjär Algebra

Max ”Krysset” Hagman

February 18, 2022

# Contents

<b>1 Geometriska vektorer</b>	<b>3</b>
1.0.1 Räkneregler . . . . .	4
1.1 Linjärkombinationer . . . . .	5
1.2 Skalärprodukten . . . . .	5
1.3 Vektorprodukten . . . . .	8
<b>2 Koordinatsystem (Avs. 1.5)</b>	<b>9</b>
2.1 Koordinatsystem i ett plan . . . . .	9
2.2 Koordinatsystem i ett rum . . . . .	10
<b>3 Linjer och plan (Avs 1.6)</b>	<b>12</b>
3.0.1 Linjer . . . . .	12
3.1 Linjer i planet . . . . .	13
<b>4 Plan i rummet</b>	<b>14</b>
4.1 Avstånd från en punkt till en linje . . . . .	15
4.2 Avstånd från en punkt till ett plan . . . . .	16
<b>5 Matrisoperationer</b>	<b>17</b>
5.1 Produkter av matriser . . . . .	18
<b>6 Determinanter (Avs. 2.2)</b>	<b>20</b>
<b>7 Matris Invers Avs 2.3</b>	<b>23</b>
<b>8 Geometrisk och linjära avbildningar</b>	<b>25</b>
8.1 Linjära avbildningar . . . . .	25
8.2 Geometri hos linjära avbildningar (Avs 3.4) . . . . .	26
<b>9 Sammansatta avbildningar (Avs 3.5)</b>	<b>29</b>
<b>10 Area- och Volymförändringar (Avs 3.6)</b>	<b>31</b>
<b>11 Affina avbildningar (Avs 3.7)</b>	<b>33</b>
<b>12 Rummet <math>\mathbb{R}^n</math></b>	<b>34</b>
12.1 Vektorer av allmän dimension (Avs 4.1) . . . . .	34
12.2 Räkneregler . . . . .	35
12.3 Matriser av godtycklig storlek (Avs 4.2) . . . . .	35

12.4 Linjära avbildningar från $\mathbb{R}^n$ till $\mathbb{R}^m$ (Avs 4.2) . . . . .	36
<b>13 Linjära Ekvationssystem</b>	<b>38</b>
13.1 Linjära ekvationer och matriser (Avs 5.1, 5.2) . . . . .	38
13.2 Gaußelimination . . . . .	40

# Chapter 1

## Geometriska vektorer

När man säger vektor menar man ofta en matris på formeln av en kolonnvektor,  
$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$$
 eller en radvektor,  $(1 \ 2 \ -3)$ .

Så kommer det även vara för oss. Men vi börjar med att diskutera geometriska vektorer.

**Definition:** En geometrisk vektor är ett objekt som har både storlek och riktning. Storleken av vektorn  $\mathbb{V}$  betecknas  $\|\mathbb{V}\|$  och kallas för vektorns längd. Det finns en vektor, nollvektor  $\mathbf{0}$ , som har längd 0 men saknar riktning.

Vi tänker på en geometrisk vektor som en pil  $\longrightarrow$

Men en pil har en start- och en slut-punkt. Det har inte vektorer. Vektorer bestäms av deras längd och riktning.

**Definition:** Vi säger att två vektorer är lika om de har samma längd och samma riktning.

**Ex** Vektorerna  $\longrightarrow$  och  $\rightarrow$  är inte lika för de har inte samma längd. De har dock samma riktning.

Vektorerna  $\rightarrow$  och  $\downarrow$  är inte lika. De har samma längd (kanske inte blir det i pdf:en) men inte samma riktning.

Vektorerna  $\nearrow$  och  $\swarrow$  är lika. De har samma längd och samma riktning. Start och slutpunkt spelar ingen roll!

**Ex** Hastighet är en vektor. I detta fall kallas storleken för fart (speed).

Givet två punkter A och B så betecknar  $\overrightarrow{AB}$  vektron från A till B.  $A \longrightarrow B$   
Vi vill kunna räkna med vektorer, dvs göra vektoralgebra.

**Definition:** Givet en vektor  $\mathbf{v}$  och ett tal  $a \neq 0$  så är vektorn av den vektorn som uppfyller

1.  $\|a \cdot \mathbf{v}\| = \|a\| \cdot \|\mathbf{v}\|$
2. om  $a > 0$  då har  $a\mathbf{v}$  och  $\mathbf{v}$  samma riktning
3. om  $a < 0$  då har  $a\mathbf{v}$  och  $\mathbf{v}$  motsatt riktning

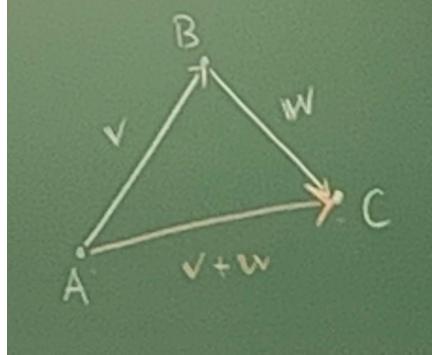
Vi låter  $0 \cdot \mathbf{v} = \mathbf{0}$ .

**Ex** Om vektorn  $\mathbf{v}$  ges av ↗ då är  $2\mathbf{v}$ ,  $\frac{1}{2}\mathbf{v}$  och  $(-1)\mathbf{v}$  vektorerna ↗ (dubbla längden) ↘ (halva längden)

**Ex** Om  $\mathbf{v}$  är en vektor med positiv längd, då är  $\mathbf{w} = \frac{1}{\|\mathbf{v}\|} \mathbf{v}$  är en vektor med längd 1. Låt oss kolla detta:  $\|\mathbf{w}\| = \|\frac{1}{\|\mathbf{v}\|} \mathbf{v}\| = \left| \frac{1}{\|\mathbf{v}\|} \right| \cdot \|\mathbf{v}\| = \frac{1}{\|\mathbf{v}\|} \|\mathbf{v}\| = 1$ . En vektor med längd 1 kallas för en enhetsvektor.

**Definition:** Om  $\mathbf{v} = \overrightarrow{AB}$  och  $\mathbf{w} = \overrightarrow{BC}$  då definierar summan av  $\mathbf{v}$  och  $\mathbf{w}$  som  $\mathbf{v} + \mathbf{w} = \overrightarrow{AC}$

Illustration:



Det är ingen inskränkning att anta att  $\mathbf{w}$  börjar där  $\mathbf{v}$  slutar eftersom vi får flytta vektorer.

### 1.0.1 Räkneregler

1.  $a \cdot (b \cdot \mathbf{v}) = (a \cdot b) \cdot \mathbf{v}$
2.  $(a + b)\mathbf{v} = a\mathbf{v} + b\mathbf{v}$
3.  $a(\mathbf{v} + \mathbf{w}) = a\mathbf{v} + a\mathbf{w}$
4.  $\mathbf{v} + \mathbf{w} = \mathbf{w} + \mathbf{v}$
5.  $\mathbf{u} + (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = (\mathbf{u} + \mathbf{v}) + \mathbf{w}$

Räkneregel 5 gör att vi kan skippa paranteser när vi adderar flera vektorer.  
Vi skriver  $\mathbf{u} + \mathbf{v} + \mathbf{w}$

## 1.1 Linjärkombinationer

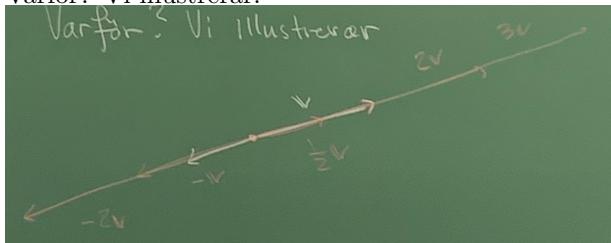
**Definition** Låt  $V$  vara en mängd vektorer och  $v_1, \dots, v_n \in V$ . En vektor på formen  $\mathbf{v} = c_1v_1 + c_2v_2 + \dots + c_nv_n$  sägs vara en linjärkombination av  $v_1, v_2, \dots, v_n$ . Mängden av alla linjärkombinationer av vektorer från  $V$  kallas spannet av  $V$  och betecknas  $\text{span}(V)$ .

**Ex** Givet  $\mathbf{v}$  och  $\mathbf{w}$  så är t.ex  $2\mathbf{v} - 3\mathbf{w}$  en linjärkombination av  $\mathbf{v}$  och  $\mathbf{w}$ .

**Ex** Varje vektor  $\mathbf{v}$  är en linjärkombination av sig själv, ty  $\mathbf{v} = 1 \cdot \mathbf{v}$

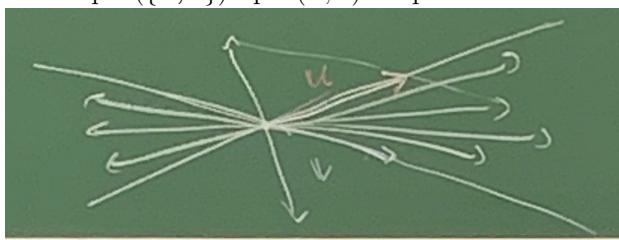
**Ex** Nollvektorn  $\mathbf{0}$  är en linjärkombination av varje mängd  $v_1, v_2, \dots, v_n$  vektorer, ty  $\mathbf{0} = 0v_1 + 0v_2 + \dots + 0v_n$ .

**Ex** Låt  $\mathbf{v}$  vara en noll-skild vektor. Då är  $\text{span}(\mathbf{v})$  ( $=\text{span}(\{\mathbf{v}\})$ ) en linje. Varför? Vi illustrerar:



Varje sådan vektor  $\mathbf{v}$  kallas för en riktningsvektor för linjen.

**Ex** Vi säger att två vektorer  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  är parallella om de har samma eller motsatt riktning. Låt  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  vara två nollskilda och icke-parallella vektorer. Då är  $\text{span}(\{\mathbf{u}, \mathbf{v}\}) = \text{span}(\mathbf{u}, \mathbf{v})$  ett plan. Varför?



## 1.2 Skalärprodukten

**Definition** Låt  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  vara två vektorer och låt  $\alpha$  vara den minsta vinkeln mellan  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$ . Vi definierar skalärprodukten av  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  genom  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \cos(\alpha)$ .

Observera att  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$  är ett tal (en skalär).

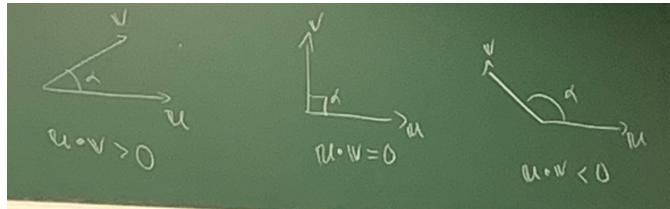
**Ex**  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = \|\mathbf{u}\|^2 \cos(0) = \|\mathbf{u}\|^2$

**Ex** Vi har att (antag att  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  är nollskilda)  
 $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0 \Leftrightarrow \mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  är ortogonala (vinkelräta)

**Lösning**  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0 \Leftrightarrow \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \cos(\alpha) = 0 \Leftrightarrow \cos(\alpha) = 0 \Leftrightarrow \alpha = \frac{\pi}{2} \Leftrightarrow \mathbf{u} \text{ och } \mathbf{v} \text{ är ortogonala}$

**Proposition 1.16** Låt  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  vara nollskilda vektorer och låt *alpha* vara vinkeln mellan dem. Då gäller att

- $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} > 0 \Leftrightarrow \alpha$  spetsig
- $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0 \Leftrightarrow \alpha$  rät
- $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} < 0 \Leftrightarrow \alpha$  trubbig

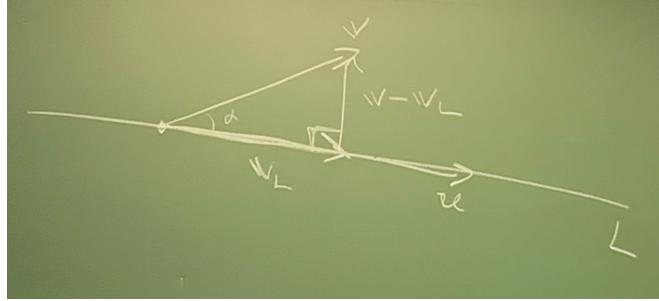


**Bevis** Eftersom  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \cos(\alpha)$  så har  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$  samma tecken som  $\cos(\alpha)$ . Så

- $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} > 0 \Leftrightarrow \cos(\alpha) > 0$
- $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0 \Leftrightarrow \cos(\alpha) = 0$
- $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} < 0 \Leftrightarrow \cos(\alpha) < 0$

Påståendet följer av egenskaper för cosinus.  $\cos(\alpha) > 0 \Leftrightarrow 0 < \alpha < \frac{\pi}{2}$

**Definition** Låt  $\mathbf{v}$  vara en vektor och  $L$  en linje. Den ortogonal projektionen av  $\mathbf{v}$  på  $L$  är den vektor  $\mathbf{v}_L$  som är parallell med  $L$  och så att  $\mathbf{v} - \mathbf{v}_L$  är ortognal med  $L$ .



**Proposition 1.18** Låt  $\alpha$  och  $\mathbf{v}$  vara vektorer och  $L$  en linje med riktningsvektor  $\mathbf{u}$ . Då gäller att  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}_L$

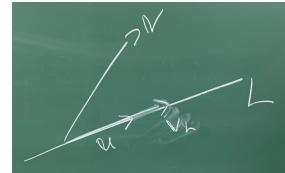
**Bevis** Låt  $\alpha$  vara vinkeln mellan  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$ . Antag att  $\alpha$  är spetsig. Då  $\cos(\alpha) = \frac{\|\mathbf{v}_L\|}{\|\mathbf{v}\|}$ .

Vi får  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \cos(\alpha) = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \cdot \frac{\|\mathbf{v}_L\|}{\|\mathbf{v}\|} = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}_L\| \cos(0) = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}_L$  v.s.b

### Proposition 1.19

1.  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$
2.  $(c\mathbf{u}) \cdot \mathbf{v} = c(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})$
3.  $\mathbf{u} \cdot (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} + \mathbf{u} \cdot \mathbf{w}$

**Sats 1.20** Låt  $\mathbf{u}$  vara en riktningsvektor för linjen  $L$ . Då gäller att  $\mathbf{v}_L = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}} \mathbf{u}$  och  $\|\mathbf{v}_L\| = \frac{|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}|}{\|\mathbf{u}\|}$ .

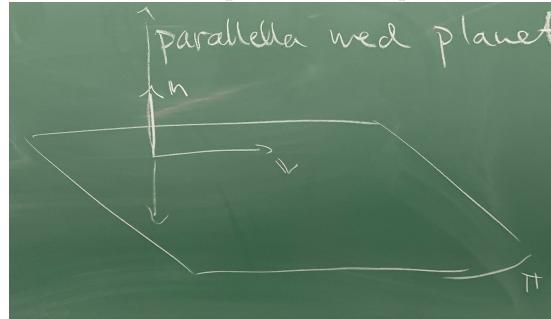


**Bevis** Vi vet att  $\mathbf{v}_L$  och  $\mathbf{u}$  är parallella och därför  $\mathbf{v}_L = t\mathbf{u}$  för något  $t \in \mathbb{R}$ .  
 $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}_L = \mathbf{u} \cdot (t\mathbf{u}) \Rightarrow t = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}}$ .

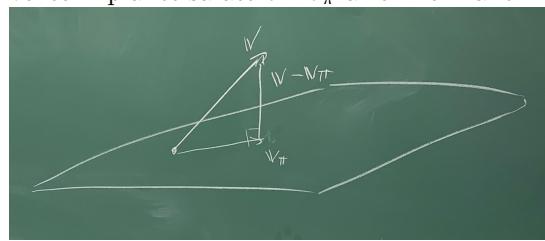
$$\text{Alltså } \mathbf{v}_L t\mathbf{u} = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}} \mathbf{u} \text{ och } \|\mathbf{v}_L\| = \left\| \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}} \mathbf{u} \right\| = \frac{|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}|}{\|\mathbf{u}\| \|\mathbf{u}\|^2} \|\mathbf{u}\| = \frac{|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}|}{\|\mathbf{u}\|}$$

### Definition

- En nollskild vektor  $\mathbf{n}$  är en normal till ett plan  $\pi$  om  $\mathbf{n} \cdot \mathbf{v} = 0$  för alla vektorer  $\mathbf{v}$  som är parallella med planeten.



- Givet en vektor  $\mathbf{v}$  så är den ortogonala projektionen av  $\mathbf{v}$  på  $\pi$ ,  $\mathbf{v}_\pi$ , den vektor i planeten så att  $\mathbf{v} - \mathbf{v}_\pi$  är en normal till  $\pi$ .



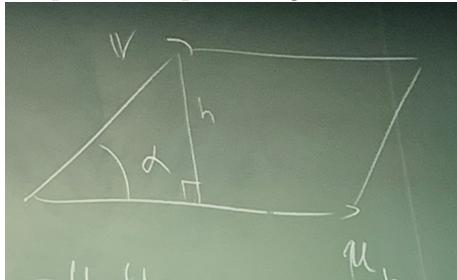
**Proposition 1.23**  $(\mathbf{u} + \mathbf{v})_\pi = \mathbf{u}_\pi + \mathbf{v}_\pi$  (Inget bevis den här gången)

## 1.3 Vektorprodukten

När vi studerar vektorprodukter är det viktigt att våra vektorer är i rummet.

**Definition** En vektortrippel  $(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w})$  sägs vara höger-orienterad om vyn från  $\mathbf{w}$ :s spets ger att den minsta vinkeln mellan  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  get att  $\mathbf{u}$  vrids moturs mot  $\mathbf{v}$ . Annars sägs trippeln vara vänsterorienterad.

Givet två vektorer  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  så spänner de ett plan. Vi kan även se det som att de spänner ett parallelogram

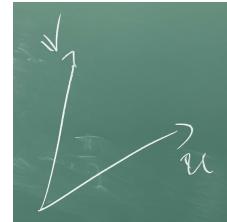


Arean av detta parallelogram är  $\|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \sin(a)$ .

**Definition** Låt  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  vara två vektorer.

Vektorprodukten (kryssprodukten) av dem är vektorn  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  så att

1.  $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = 0$  om  $\mathbf{u}, \mathbf{v}$  är parallella
2.  $\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\| = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \sin(a)$
3.  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  är ortogonal mot  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$
4.  $(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{u} \times \mathbf{v})$  är högerorienterad.



### Proposition 1.32

1.  $\mathbf{v} \times \mathbf{u} = -\mathbf{u} \times \mathbf{v}$
2.  $(c\mathbf{u}) \times \mathbf{v} = \mathbf{u} \times (c\mathbf{v}) = c(\mathbf{u} \times \mathbf{v})$
3.  $\mathbf{u} \times (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \mathbf{u} \times \mathbf{v} + \mathbf{u} \times \mathbf{w}$

# Chapter 2

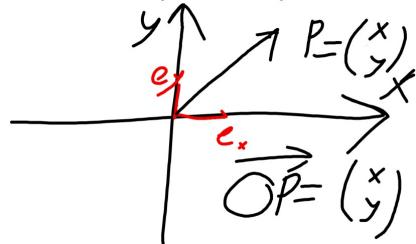
## Koordinatsystem (Avs. 1.5)

### 2.1 Koordinatsystem i ett plan

Vi inför ett koordinatsystem i planet som följer:

1. Vi fixerar en punkt  $O$ , som vi kallar origo
2. Vi väljer två vektorer  $e_x$  och  $e_y$  som är ortogonala mot varann, dvs vinkeln mellan dem är  $\frac{\pi}{2}$ . Varje vektor  $v$  i planet kan skrivas  $v = xe_x + ye_y$ .
3. x och y kallas för  $v$ :s koordinater med avseende på basen  $e_x, e_y$

Givet en bas skriver vi  $v = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ . Om  $\overrightarrow{OP} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  säger vi att punkten P har koordinaterna x och y.



Den ortogonala projektionen av  $v$  på x-axeln ges av  $xe_x = \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix}$ .

## 2.2 Koordinatsystem i ett rum

Vi inför ett koordinatsystem i rummet som följer.

1. Vi fixerar en punkt O, origo
2. Vi väljer tre enhetsvektorer  $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$  som är parvis ortogonala.  
Vi skriver detta som  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$
3. Vi kallar x,y,z för  $\mathbf{v}$ :s koordinater med avseende på basen  $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$ .

En bas  $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$  av enhetsvektorer och där vektorerna är parvis ortogonala kallas för en ON-bas (Orto Normal bas).

Om  $\overrightarrow{OP} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  så säger vi att punkten P har koordinaterna x,y,z,

alltså  $\mathbf{v} = \mathbf{v}_x + \mathbf{v}_y + \mathbf{v}_z = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z$

Vi väljer (nästan alltid) en ON-Bas så att  $(\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z)$  är högerorienterad

**Proposition 1.37** Följande regler gäller för koordinaterna av vektorer:

1.  $\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + x_2 \\ y_1 + y_2 \\ z_1 + z_2 \end{pmatrix}$
2.  $c \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} cx_1 \\ cy_1 \\ cz_1 \end{pmatrix}$

**Sats 1.38** Om  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix}$  och  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix}$  i en ON-bas då är  
 $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = x_1x_2 + y_1y_2 + z_1z_2$   
 $\|\mathbf{u}\|^2 = x_1^2 + y_1^2 + z_1^2$

**Bevis** Låt  $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$  vara ON-basen.  
Då är  $\|\mathbf{e}_x\| = 1 = \|\mathbf{e}_y\| = \|\mathbf{e}_z\|$  och  $\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_y = 0 = \mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_z = \mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_z$ .  
Vi har dessutom att

$$\mathbf{u} = x_1\mathbf{e}_x + y_1\mathbf{e}_y + z_1\mathbf{e}_y + z_1\mathbf{e}_z$$

$$\mathbf{v} = x_2\mathbf{e}_x + y_2\mathbf{e}_y + z_2\mathbf{e}_y + z_2\mathbf{e}_z$$

$$\begin{aligned} \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} &= (x_1\mathbf{e}_x + y_1\mathbf{e}_y + z_1\mathbf{e}_y + z_1\mathbf{e}_z) \cdot (x_2\mathbf{e}_x + y_2\mathbf{e}_y + z_2\mathbf{e}_y + z_2\mathbf{e}_z) = \\ &= x_1x_2\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_x + y_1y_2\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_y + z_1z_2\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_z = x_1x_2\|\mathbf{e}_x\|^2 + y_1y_2\|\mathbf{e}_y\|^2 + z_1z_2\|\mathbf{e}_z\|^2 = \\ &= x_1x_2 + y_1y_2 + z_1z_2 \text{ v.s.b} \end{aligned}$$

**Ex** Beräkna vinkeln mellan  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$  och  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

**Lösning** Låt  $\alpha$  vara vinkeln. Då är  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \cos(\alpha)$

$$\text{Vi vet att } \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} = 2 \cdot 3 + 1 \cdot 4 + 3 \cdot 1 = 6 + 4 + 3 = 13 \quad \|\mathbf{u}\| = \sqrt{2^2 + 1^2 + 3^2} = \sqrt{4 + 1 + 9} = \sqrt{14} \quad \|\mathbf{v}\| = \sqrt{3^2 + 4^2 + 1^2} = \sqrt{9 + 16 + 1} = \sqrt{26} \quad \text{Alltså: } \cos(\alpha) = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\|} = \frac{13}{\sqrt{4} \sqrt{26}} = \frac{13}{\sqrt{2} \sqrt{7} \sqrt{2} \sqrt{13} \sqrt{13}} = \frac{\sqrt{13}}{2\sqrt{7}} \quad \text{Därför är } \alpha = \arccos\left(\frac{\sqrt{13}}{2\sqrt{7}}\right).$$

**Sats 1.42** Om  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix}$  och  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix}$  i en högerorienterad ON-bas då är

$$\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{pmatrix} y_1 z_2 - z_1 y_2 \\ z_1 x_2 - x_1 z_2 \\ x_1 y_2 - y_1 x_2 \end{pmatrix}$$

**Ex** Bestäm en vektor som är ortogonal mot både  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$  och  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}$ .

**Lösning** Vi vet att  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  är ortogonal mot  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$ !

$$\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{pmatrix} 3 \cdot 5 - 4 \cdot 1 \\ 4 \cdot 2 - 2 \cdot 5 \\ 2 \cdot 1 - 3 \cdot 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 15 - 4 \\ 9 - 16 \\ 2 - 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 11 \\ -7 \\ -4 \end{pmatrix}$$

# Chapter 3

## Linjer och plan (Avs 1.6)

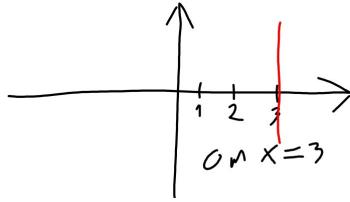
### 3.0.1 Linjer

Samtliga linjer i planet går att beskriva med en ekvation på  $Ax + By + C = 0$ . Om  $B \neq 0$  så är det samma sak som  $By = -C - Ax \Leftrightarrow y = \frac{C}{B} - \frac{A}{B}x$  så typ  $y = kx + m$

**Ex** Vad är  $x = 3$  för linje?

Här är  $B = 0$ !

Värt att tillägga är att  $y$ -axeln beskrivs av ekvationen  $x=0$ .



**Definition** En linje bestäms av en punkt  $P_0$  och en riktningsvektor  $\mathbf{v}$ . Samtliga punkter på linjen går att skriva som

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{pmatrix} = P_0 + t\mathbf{v}, \forall t \in \mathbb{R}$$

**Definition** En linje beskriven på formen  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = P_0 + t\mathbf{v}$  sägs vara på parameterform.

Alltså är det linjens ekvation på parameterform och  $t$  är parametern.

**Ex** Bestäm en ekvation för den linje som går igenom  $P = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  och  $Q = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

**Lösning** Vektorn  $\mathbf{v} = \overrightarrow{QP} = Q - P = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$   
 Linjen ges av:  $\begin{pmatrix} y \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+t \\ 1 \\ -t \end{pmatrix}$

### 3.1 Linjer i planet

Vi har sett att linjer i planet går att beskriva med en ekvation  $Ax + By + C = 0$ . Detta sägs vara linjens ekvation på normalform.

Vektorn  $\begin{pmatrix} 0 \\ -C/B \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -C/A \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C/A \\ -C/B \end{pmatrix}$  är en riktningsvektor.

Men då är även  $\frac{AB}{C} \begin{pmatrix} C/A \\ -C/B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B \\ -A \end{pmatrix}$  är en riktningsvektor!

Vilket leder till att  $\mathbf{n} = \begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix}$  en normal! Varför? Jo,

$$\begin{pmatrix} B \\ -A \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} = BA + (-A)B = 0$$

En linje beskriven av ekvationen  $Ax + By + C = 0$  har  $\mathbf{n} = \begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix}$  som en normal.

Vektorn  $\begin{pmatrix} B \\ A \end{pmatrix}$  är en riktningsvektor.

**Ex** En linje ges av  $\begin{cases} x = 1 + t \\ y = 3 + 2t \end{cases}$ . Skriv linjen på normalform.

**Lösning** Vi vill bli av med t!

$$t = 1 - x \text{ och } 2t = y - 3 \Leftrightarrow t = \frac{y-3}{2}$$

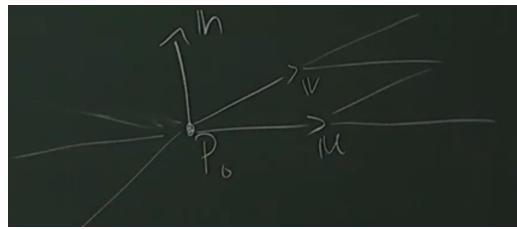
$$\text{Alltså: } 1 - x = \frac{y-3}{2} \Leftrightarrow x + \frac{y}{2} - \frac{3}{2} - 1 = 0 \Leftrightarrow 2x + y - 5 = 0$$

Vi ser att  $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$  är en normal!

# Chapter 4

## Plan i rummet

Ett plan bestäms av en punkt och två icke-parallelala vektorer som ligger i planet. Ett plan kan dessutom bestämmas av en punkt samt en normalvektor. Vi kan exempelvis välja  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  som normal.

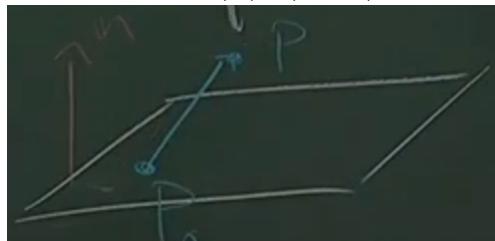


Planets ekvation på parameterform: 
$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} u_x \\ u_y \\ u_z \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{pmatrix}$$

Här är  $s, t$  parametrar.

Antag att  $\mathbf{n} = (A, B, C)$  är en normal till planeten. Då är  $(x, y, z)$  en punkt planeten

$$\Leftrightarrow \mathbf{n} \cdot \overrightarrow{P_0P} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} A \\ B \\ C \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow Ax + By + Cz - (Ax_0 + By_0 + Cz_0) = 0$$



Alltså: Planet ges av  $Ax + By + Cz + D = 0$  där  $\mathbf{n} = (A, B, C)$  är en normal till planeten!/? Detta är planets ekvation på normalform!

**Ex** Punkterna  $P = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ ,  $Q = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$  och  $R = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 8 \end{pmatrix}$  ligger på ett plan. Skriv ner planets ekvation på parameterform och på normalform.

### Lösning

$$\mathbf{u} = \overrightarrow{PQ} = \overrightarrow{OQ} - \overrightarrow{OP} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{v} = \overrightarrow{PR} = \overrightarrow{OR} - \overrightarrow{OP} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 8 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Planet på parameterform:  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 - s + 2t \\ y = 2 + 2s + t \\ z = 3 + 2d + 5t \end{cases}$

En normal ges av  $\mathbf{n} = \mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{pmatrix} 2 \cdot 5 - 2 \cdot 1 \\ 2 \cdot 2 - (-1) \cdot 5 \\ (-1) \cdot 1 - 2 \cdot 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 9 \\ 5 \end{pmatrix}$

Planet ges av  $8x = 9y - 5z + D = 0$ . Punkten  $p = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$  liggger på planet!

$$8 \cdot 1 + 9 \cdot 2 - 5 \cdot 3 + D = 0 \Leftrightarrow 26 - 15 + D = 0 \Leftrightarrow D = 15 - 26 = -11$$

$$\text{Planets ekvation på normalform: } 8x + 9y - 5z - 11 = 0$$

## 4.1 Avstånd från en punkt till en linje

Antag att vi har en linje L och en punkt P. Tag R på linjen och låt Q vara den punkt på L som är närmast P.

$$\text{Då är } \overrightarrow{RQ} = \overrightarrow{RP_L}. \quad d = \|\overrightarrow{RP} - \overrightarrow{RQ}\| = \|\overrightarrow{RP} - \overrightarrow{RP_L}\|$$

**Ex** Beräkna avståndet från  $P = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  till linjen L som ges av  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$

**Lösning** Låt  $R = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ .  $\overrightarrow{RP} = \overrightarrow{OP} - \overrightarrow{OR} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  En riktningsvektor för linjen är  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$  Då är  $\overrightarrow{RP_L} = \frac{\overrightarrow{RP} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \mathbf{v} = \frac{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{1+2}{1+4} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{3}{5} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

$$d = \|\overrightarrow{RP} - \overrightarrow{RP_L}\| = \left\| \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{3}{5} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\| = \left\| \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{2}{5} \\ -\frac{1}{5} \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{0^2 + \frac{2^2}{5} + (-\frac{1}{5})^2} = \frac{1}{5} \sqrt{4 + 1} = \frac{\sqrt{5}}{5}$$

## 4.2 Avstånd från en punkt till ett plan

Låt  $\pi$  vara ett plan givet av  $Ax + By + Cz + D = 0$  och  $P = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  någon punkt.

Tag  $P_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix}$  i planet.

$$\text{N är en linje som är normal till } \pi. d = \|\overrightarrow{P_0 P_N}\| = \frac{\|\overrightarrow{P_0 P_N} \cdot \mathbf{n}\|}{\|\mathbf{n}\|} = \frac{\left\| \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} A \\ B \\ C \end{pmatrix} \right\|}{\left\| \begin{pmatrix} A \\ B \\ C \end{pmatrix} \right\|}$$

# Chapter 5

## Matrisoperationer

**Definition** En matris är ett tvådimensionellt fält av reella tal. Om matrisen har  $m$  rader och  $n$  kolumner sägs det vara en  $(m \times n)$ -matris, eller en matris

av typ  $m \times n$ .  $\begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \vdots & \dots \\ \dots & & & \end{pmatrix}$  Matriser av samma typ adderas komponentvis. Exempelvis:

$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 5 & 8 \\ 6 & 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+5 & 2+8 \\ 4+6 & 3+7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 10 \\ 10 & 10 \end{pmatrix}$  Matriser av olika typ adderas inte! Vi har sett exempel på matriser i kolonnvektorer. En matris på formen  $\begin{pmatrix} a_1 & a_2 & \dots & a_n \end{pmatrix}$  är en radvektor.

Produkten av en matris med ett reellt tal definieras också ”komponentvis”. Exempelvis:

$$2 \cdot \begin{pmatrix} 2 & 6 \\ 4 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \cdot 2 & 3 \cdot 6 \\ 3 \cdot 4 & 3 \cdot 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 18 \\ 12 & 24 \end{pmatrix}$$

**Definition** Givet en  $3 \times 3$ -matris  $A = \begin{pmatrix} | & | & | \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ | & | & | \end{pmatrix}$  och en (kolumn)vektor  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$  definierar vi deras produkt som

### Proposition 2.11

1.  $A + B = B + A$
2.  $A(\mathbf{u} + \mathbf{v}) =$
3.  $(A + B)\mathbf{v} = A\mathbf{v} + B\mathbf{v}$
4.  $A(c\mathbf{v}) = c(A\mathbf{v}) = (cA)\mathbf{v}$

## 5.1 Produkter av matriser

**Definition** Låt  $A$  och  $B$  vara  $3 \times 3$ -matriser och  $B = \begin{pmatrix} | & | & | \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ | & | & | \end{pmatrix}$ .

Vi definierar produkten av  $A$  och  $B$  genom  $AB = A \begin{pmatrix} | & | & | \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ | & | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} | & | & | \\ Ab_1 & Ab_2 & Ab_3 \\ | & | & | \end{pmatrix}$

**Ex** Låt  $A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 4 & 6 \end{pmatrix}$  och  $B = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 5 & 7 \end{pmatrix}$ . Beräkna  $AB$  och  $BA$ .

$$\text{Lösning } AB = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 4 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 5 & 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & 14 \\ 34 & 54 \end{pmatrix}$$

**Proposition 2.14** Låt  $A$  och  $B$  vara  $n \times n$ -matriser där  $A$  på position  $(i, j)$  har talet  $a_{ij}$  och  $B$  på position  $(i, j)$  har talet  $b_{ij}$ . Låt  $C = AB$  och låt  $c_{ij}$  vara talet för  $C$  på position  $(i, j)$ . Då  $c_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik}b_{kj}$ .

$$c_{ij} = \underbrace{\sum_{k=1}^n}_{\text{talet } a_{ik} \text{ i } A \text{ och } b_{kj} \text{ i } B} a_{ik}b_{kj}.$$

$$\xrightarrow{\text{talet } a_{ik} \text{ i } A \text{ och } b_{kj} \text{ i } B} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \dots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1} & b_{n2} & \dots & b_{nn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} & \dots & c_{1n} \\ c_{21} & c_{22} & \dots & c_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{n1} & c_{n2} & \dots & c_{nn} \end{pmatrix}$$

Låt oss använda Prop 2.14 för att beräkna  $AB$  från exemplet ovan:

$$AB = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 4 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 5 & 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \cdot 1 + 2 \cdot 5 & 0 \cdot 3 + 2 \cdot 7 \\ 4 \cdot 1 + 6 \cdot 5 & 4 \cdot 3 + 6 \cdot 7 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 10 & 14 \\ 34 & 54 \end{pmatrix}$$

**Propostion 2.16** Låt  $A, B, C$  vara  $n \times n$ -matriser.

1.  $A(cB) = c(AB) = (cA)B$
2.  $A(B + C) = AB + AC$
3.  $(B + C)A = BA + CA$
4.  $A(Bv) = (AB)v$
5.  $A(BC) = (AB)C$

Kom ihåg att  $AB \neq BA$ !

**Definition** Givet en  $m \times n$ -matris  $A$  så ges dess transponat,  $A^t$ , av den  $n \times m$ -matris av att  $a_{ij}^t = a_{ji}$ .

**Ex** Om  $a = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 3 & 6 & 9 \end{pmatrix}$  då  $A^t = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 6 \\ 4 & 9 \end{pmatrix}$

**Definition** En  $n \times n$ -matris  $A$  sägs vara symmetrisk om  $A^t = A$ .

**Ex** Matriserna  $\begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 5 & 3 \end{pmatrix}$  och  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 10 \\ -1 & 10 & 8 \end{pmatrix}$  är symmetriska.

**Proposition 2.21** Låt  $A, B$  vara  $n \times n$ -matriser.

1.  $(A^t)^t = A$
2.  $(A + B)^t = A^t + B^t$
3.  $(cA)^t = cA^t$
4.  $(AB)^t = B^t A^t$

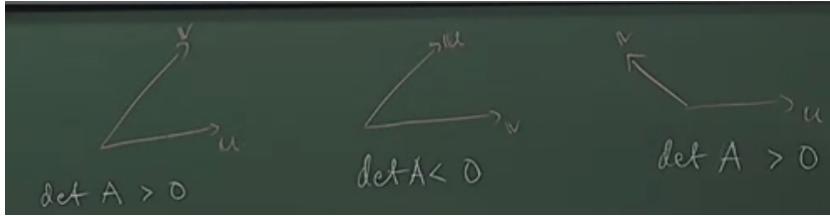
# Chapter 6

## Determinanter (Avs. 2.2)

**Definition** Givet en  $2 \times 2$ -matris  $a = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  låter vi dess determinant vara  $\det(A) = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$ .

**Ex** Om  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  då är  $\det(A) = \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 2 \cdot 1 - 0 \cdot 0 = 2$ . Om vi låter  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  då är arean av parallelogramet som  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  spänner 2.

**Sats 2.24** Låt  $A = (\mathbf{u} \quad \mathbf{v}) = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  och låte D vara parallelogramet som spänns av  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$ . Då är  $|\det(A)| = \text{area}(D)$ . Dessutom är  $\det(A) > 0$  om och endast om vinkeln mellan  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$ , då  $\mathbf{u}$  vrids moturs till  $\mathbf{v}$ , är mellan 0 och  $\pi$ .



**Bevis** Vad är  $\text{area}(D)$ ? Låt L vara en linje som är ortogonal mot  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix}$ . Då är  $\mathbf{r} = \begin{pmatrix} c \\ -a \end{pmatrix}$  en riktningsvektor för L ty  $\mathbf{r} \cdot \mathbf{u} = 0$ .

$$\text{area}(D) = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}_L\| = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}}\| = \|\mathbf{u}\| \cdot \frac{|\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}|}{\|\mathbf{r}\|^2} \cdot \|\mathbf{r}\| = \frac{\|\mathbf{u}\|}{\|\mathbf{r}\|} |\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}| = \frac{\sqrt{a^2 + c^2}}{\sqrt{c^2 + (-a)^2}} \left| \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix} \right|$$

$$\left| \begin{pmatrix} c \\ -a \end{pmatrix} \right| = bc - da = |ad - bc| = |\det(A)|$$

Observera att Sats 2.24 speciellt ger att  $\det(A) = 0 \Leftrightarrow \mathbf{u}, \mathbf{v}$  parallella

**Definition** Låt  $A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{pmatrix}$ . Då ges dess determinant av  $\det(A) =$

$$\begin{vmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{vmatrix} = x_1(y_2z_3 - z_2y_3) - x_2(y_1z_3 - z_1y_3) + x_3(y_1z_2 - z_1y_2)$$

En minnesregel för kryssprodukt:

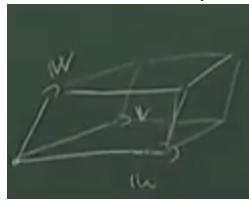
$$\mathbf{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}, \mathbf{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} \text{ i } e_x, e_y, e_z. \text{ Då ges } \mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{vmatrix} e_x & e_y & e_z \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix} = e_x(u_2v_3 - v_2u_3) - e_y(u_1v_3 - v_1u_3) + e_z(u_1v_2 - v_1u_2)$$

**Proposition 2.28** Låt  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}$  vara kolumnvektorer i rummet och låt  $A = \begin{pmatrix} \mathbf{u} \\ \mathbf{v} \\ \mathbf{w} \end{pmatrix}$

Då är  $\det(A) = (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{w}$ .

**Sats 2.29** Låt  $A = \begin{pmatrix} \mathbf{u} \\ \mathbf{v} \\ \mathbf{w} \end{pmatrix}$  där  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}$  är kolumnvektorer i rummet och låt  $V$  vara volymen av parallelepipeden som spänns av  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}$ .

Då är  $\det(A) = \begin{cases} V & \text{om } \mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w} \text{ högerorienterat} \\ -V & \text{om } \mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w} \text{ vänsterorienterat} \end{cases}$



**Ex** Låt  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \mathbf{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \mathbf{w} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Avgör om  $(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w})$  är högerorienterat.

**Lösning**

$$\det(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}) = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 3 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot (3 \cdot 1 - 1 \cdot 1) - 2(0 \cdot 1 - 2 \cdot 1) + 2(0 \cdot 1 - 2 \cdot 3) = 2 + 4 - 12 = -6$$

Determinanten är negativ, alltså är  $(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w})$  vänsterorienterat.

**Proposition 2.31** Låt  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}, \mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2$  vara vektorer i rummet.

$$1. \begin{vmatrix} | & | & | \\ e_x & e_y & e_z \\ | & | & | \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1$$

$$2. |c\mathbf{u} \quad \mathbf{v} \quad \mathbf{w}| = c|\mathbf{u} \quad \mathbf{v} \quad \mathbf{w}|$$

3.  $|u \quad v \quad w| = -|v \quad u \quad w| = -|w \quad v \quad u|$
4.  $|u \quad v \quad w_1 + w_2| = |u \quad v \quad w_1| + |u \quad v \quad w_2|$
5.  $|u \quad u \quad v| = 0$
6.  $\det(A^t) = \det(A)$

# Chapter 7

## Matris Invers Avs 2.3

**Definition** En  $n \times n$ -matris  $I$  kallas för en matrisidentitet om  $AI = A = IA$  för alla  $n \times n$ -matriser  $A$ . En  $n \times n$ -matris  $B$  sägs vara invers till  $A$  om  $AB = I = BA$ .

För tal är 1 identiteten och inversen av  $a \neq 0$  är  $\frac{1}{a}$ .

För  $2 \times 2$ -matriser är  $I = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

För  $3 \times 3$ -matriser är  $I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

Dessa är de enda identiteterna.

Om en matris  $A$  har en invers då är den unik. Vi betecknar den  $A^{-1}$ .

**Sats 2.36** En  $2 \times 2$ -matris  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  har en invers om och endast om  $\det(A) \neq 0$ . Om  $A$  har en invers då är den  $A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$ .

**Bevis** Antag att  $\det(A) \neq 0$ . Då är

$$\begin{aligned} A \left( \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \right) &= \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} = \\ \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} ad - bc & a(-b) + ba \\ cd + d(-c) & c(-b) + da \end{pmatrix} &= \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} ad - bc & 0 \\ 0 & ad - bc \end{pmatrix} = \\ \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} \det(A) & 0 \\ 0 & \det(A) \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Att  $\left( \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} a & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \right) A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  visas på samma sätt.

Då är alltså  $\frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$  inversen till  $A$ . Antag att  $\det(A) = 0$ .

Eftersom determinanten är arean som spänns av kolumnvektorerna så är kolumnvektorerna i detta fall parallella.

$$A = \begin{pmatrix} \mathbf{u} & k\mathbf{u} \end{pmatrix}$$

Då är  $BA \Rightarrow$

$$\begin{pmatrix} | & | \\ \mathbf{u} & k\mathbf{u} \\ | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{v}^t \cdot \mathbf{u} & k\mathbf{v}^t \cdot \mathbf{u} \\ \mathbf{w}^t \cdot \mathbf{u} & k\mathbf{w}^t \cdot \mathbf{u} \end{pmatrix}$$

men också

$$BA = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Speciellt är  $\mathbf{w}^t \cdot \mathbf{u} = 0$  men  $k\mathbf{w}^t \cdot \mathbf{u} = 1 \Leftrightarrow \mathbf{w}^t \cdot \mathbf{u} = \frac{1}{k}$  vilket är omöjligt! Därför finns det ingen invers! ■

# Chapter 8

## Geometrisk och linjära avbildningar

### 8.1 Linjära avbildningar

**Definition** Låt  $V$  och  $W$  vara mängder av vektorer. En funktion  $f : V \rightarrow W$  sägs vara en linjär avbildning om

$$f(\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2) = \overline{f(\mathbf{v}_1) + f(\mathbf{v}_2)}, \forall \mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2 \in V$$
$$f(c\mathbf{v}) = c \cdot f(\mathbf{v}), \forall \mathbf{v} \in V, c \in \mathbb{R}$$

**Ex** Låt  $V$  vara någon mängd av vektorer (en linje, ett plan eller ett rum) och låt  $a \in \mathbb{R}$ . Vi definierar en funktion  $f : V \rightarrow V$  genom  $f(\mathbf{v}) = a\mathbf{v}$ . Då är  $f$  linjär! Varför? Jo:

$$f(\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2) = a(\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2) = a\mathbf{v}_1 + a\mathbf{v}_2 = f(\mathbf{v}_1) + f(\mathbf{v}_2)$$

$$f(c\mathbf{v}) = a(c\mathbf{v}) = (ac)\mathbf{v} = c(a\mathbf{v}) = c(f(\mathbf{v})) = c \cdot f(\mathbf{v})$$

**Ex** Låt  $V = \mathbb{R}$  och  $f(x) = x^2$ . Då är  $f$  inte linjär! Varför? Jo:

$$f(cx) = (cx)^2 = c^2x^2 \neq cx^2 = c \cdot f(x) \text{ så länge } c \neq 0 \text{ och } c \neq 1$$

Alltså  $f(cx) \neq cf(x)$  och därför är  $f$  inte linjär.

**Ex** Låt  $V$  vara planet eller rummet och säg att vi har fixerat ett koordinatsystem så att vektorer kan skrivas som  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} \mathbf{v}_x \\ \mathbf{v}_y \\ \mathbf{v}_z \end{pmatrix}$ . Låt  $A$  vara en matris. Då är funktionen  $f : V \rightarrow V$  given av  $f(\mathbf{v}) = A\mathbf{v}$  en linjär avbildning. Varför? Jo:

$$f(\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2) = A(\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2) = A\mathbf{v}_1 + A\mathbf{v}_2 = f(\mathbf{v}_1) + f(\mathbf{v}_2)$$

$$f(c\mathbf{v}) = A(c\mathbf{v}) = cA\mathbf{v} = c \cdot f(\mathbf{v})$$

**Ex** Om  $f : V \rightarrow W$  är linjär då är  $f(\mathbf{O}) = 0$ .

**Lösning** Vi har att  $f(cv) = c \cdot f(v)$ ,  $\forall c \in \mathbb{R}$ . Låt  $c = 0$  så får  $f(0 \cdot v) = 0f(v) \Leftrightarrow f(0) = \mathbf{0}$

**Sats 3.11 (Bassatsen)** Låt  $V$  vara planet eller rummet. Om  $f : V \rightarrow V$  är en linjär avbildning då är  $f = f_A$ , där  $A = \begin{pmatrix} f(e_x) & f(e_y) & f(e_z) \end{pmatrix}$ .

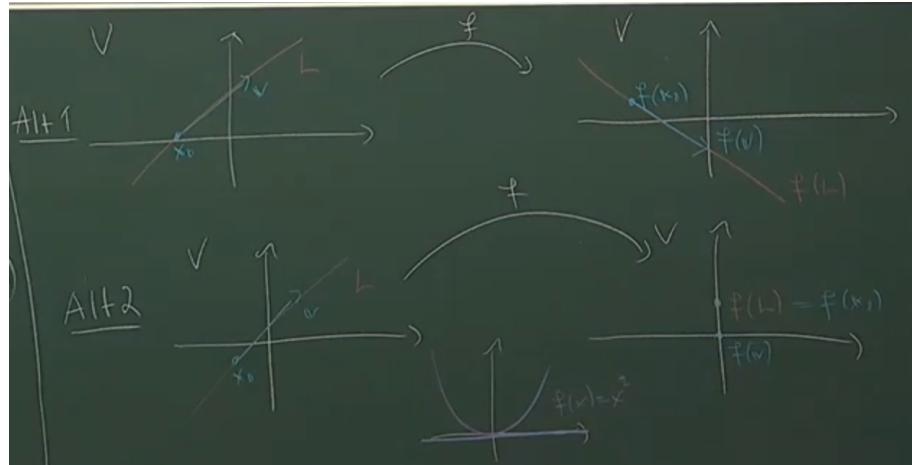
**Bevis** Låt  $v = \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{pmatrix} = v_x e_x + v_y e_y + v_z e_z$ . Eftersom  $f$  är linjär så får vi

$$f(v) = f(v_x e_x + v_y e_y + v_z e_z) = v_x f(e_x) + v_y f(e_y) + v_z f(e_z) = \\ (f(e_x) \quad f(e_y) \quad f(e_z)) \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{pmatrix} = A\mathbf{v} \blacksquare$$

**Sats 3.12** Varje linjär avbildning är en matrisavbildning och varje matrisavbildning är en linjär avbildning.

## 8.2 Geometri hos linjära avbildningar (Avs 3.4)

**Proposition 3.14** Låt  $f : V \rightarrow V$  vara en linjär avbildning och låt  $L \subseteq V$  vara en linje. Då är  $f(L)$  en linje eller en punkt.



**Bevis** Skriv linjen på formen  $x_0 + t\mathbf{v}$ . Då ges  $f(L)$  av alla punkter (vektorer) av  $f(x_0 + t\mathbf{v}) = f(x_0) + tf(\mathbf{v})$  vilket beskriver en linje om  $f(\mathbf{v} \neq \mathbf{0})$ . Om  $f(\mathbf{v}) = \mathbf{0}$  då är  $f(L) = f(x_0)$  ■

**Proposition 3.16** Ortogonal projektion på en linje är en linjär avbildning.

**Bevis** Låt  $\mathbf{r}$  vara en riktningsvektor för linjen. För en allmän vektor  $\mathbf{v}$  ges den ortogonalprojektionen på  $L$  av  $f(\mathbf{v}) = \frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} \mathbf{r}$ . Visa nu att  $f(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = f(\mathbf{u}) + f(\mathbf{v})$  och  $f(c\mathbf{v}) = cf(\mathbf{v})$  ■

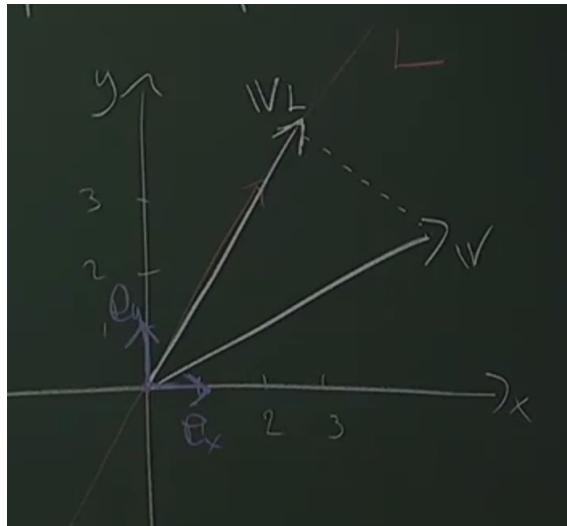
**Ex** Låt  $L$  vara en linje med riktningsvektor  $\mathbf{r} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ . Bestäm matrisen för ortogonal projektion på  $L$ .

**Lösning** Matrisen ges av  $A = \begin{pmatrix} f(e_x) & f(e_y) \end{pmatrix}$  där  $f$  är den otro. proj.p på  $L$ .

$$f(e_x) = \frac{\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} \mathbf{r} = \frac{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{2}{13} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$f(e_y) = \frac{\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} \mathbf{r} = \frac{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{3}{13} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

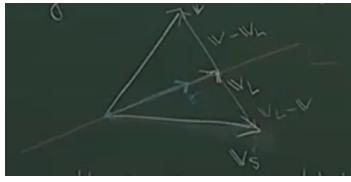
$$\text{Alltså är } A = \begin{pmatrix} f(e_x) & f(e_y) \\ | & | \end{pmatrix} = \frac{1}{13} \begin{pmatrix} 2 \cdot 2 & 3 \cdot 2 \\ 2 \cdot 3 & 3 \cdot 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{13} \begin{pmatrix} 4 & 6 \\ 6 & 9 \end{pmatrix}$$



**Ex** Beskriv geometriskt vad  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$  är för linjär avbildning.

**Lösning** Låt  $f$  vara den linjära avbildningen. Då är  $f(\mathbf{e}_x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \mathbf{e}_x$  och  $f(\mathbf{e}_y) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \mathbf{0}$ . Detta är ortogonal projektion på x-axeln.

På sätt är  $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  ortogonal projektion på y-axeln och  $B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  är ortogonal projektion på z-axeln (i rummet).



**Ex** Beskriv vilken linjär avbildning  $a = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$  bestämmer.

**Lösning** Om  $f$  är den linjära avbildningen så  $f(e_x) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = e_y$  och  $f(e_y) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = e_x$ . Så  $f$  byter plats på basvektorerna.

**Ex (Spegling)** Låt  $L$  vara en linje med riktningsvektor  $\mathbf{r}$  och genom origo. [h]  $\mathbf{v}_s$  är speglingen av  $\mathbf{v}$  i linjen  $L$ .  $\mathbf{v}_s = \mathbf{v}_L + \mathbf{v}_L - \mathbf{v} = 2\mathbf{v}_L - \mathbf{v} = 2\frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}}\mathbf{r} - \mathbf{v}$ . Låt  $\mathbf{r} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ . Då är

$$(e_x)_s = 2\frac{e_x \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}}\mathbf{r} - e_x = 2\frac{4}{13}\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{13}(\begin{pmatrix} 8 \\ 12 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 13 \\ 0 \end{pmatrix}) = \frac{1}{13}\begin{pmatrix} -5 \\ 12 \end{pmatrix}$$

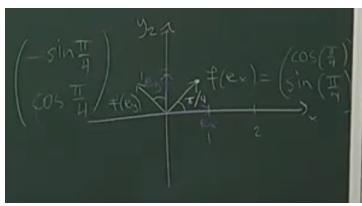
$$(e_y)_s = 2\frac{e_y \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}}\mathbf{r} - e_y = 2\frac{3}{13}\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{13}(\begin{pmatrix} 12 \\ 18 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 13 \end{pmatrix}) = \frac{1}{13}\begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Matrisen för speglingen är  $A_s = \frac{1}{13}\begin{pmatrix} -5 & 12 \\ 12 & 5 \end{pmatrix}$

**Proposition 3.18** Rotation  $\beta$  radianer moturs runt origo är en linjär avbildning vars matris ges av  $A = \begin{pmatrix} \cos\beta & -\sin\beta \\ \sin\beta & \cos\beta \end{pmatrix}$

Beviset använder additionsformlerna för de trigonometriska funktionerna.

**Ex** Låt  $f$  vara rotation  $\frac{\pi}{4}$  moturs runt origo. Beräkna matrisen till  $f$ .



**Lösning** Matrisen ges av  $\begin{pmatrix} \cos\left(\frac{\pi}{4}\right) & -\sin\left(\frac{\pi}{4}\right) \\ \sin\left(\frac{\pi}{4}\right) & \cos\left(\frac{\pi}{4}\right) \end{pmatrix}$

## Chapter 9

# Sammansatta avbildningar (Avs 3.5)

**Proposition 3.22** Låt  $f : V \rightarrow W$  och  $g : W \rightarrow V$  vara linjära avbildningar som ges  $A$  respektive  $B$ . Då är  $fog : W \rightarrow W$  och  $gof : V \rightarrow V$  linjära avbildningar med matriser  $AB$  respektive  $BA$ .

Eftersom vi vet att i allmänhet så är  $AB \neq BA$  och därför är  $fog \neq gof$ .

Till exempel är resultatet inte samma om vi roterar och sen projiceras som om vi projiceras och sedan roterar.

**Proposition 3.26** Låt  $f : V \rightarrow V$  vara en linjär avbildning med matris  $A$ .

Då är  $f$  inverterbar om och endast om  $A$  är inverterbar.

Om  $f$  är inverterbar då är  $f^{-1}$  linjär och dess matris är  $A^{-1}$ .

**Ex** Rotation är en inverterbar linjär avbildning.

**Bevis** Rotation  $\beta$  radianer moturs ges av  $A = \begin{pmatrix} \cos\beta & -\sin\beta \\ \sin\beta & \cos\beta \end{pmatrix}$ .

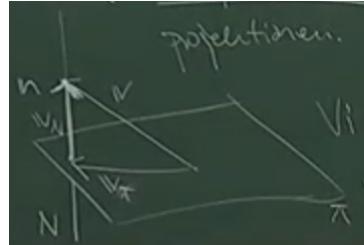
$$\det(A) = \cos^2\beta + \sin^2\beta = 1 \neq 0$$

Därför är  $A$  inverterbar och alltså är rotation inverterbar.

$$a^1 = \begin{pmatrix} \cos\beta & \sin\beta \\ -\sin\beta & \cos\beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(-\beta) & -\sin(-\beta) \\ \sin(-\beta) & \cos(-\beta) \end{pmatrix}$$

**Ex** Låt  $f$  vara först ortogonal projektion på  $2x + y + 3z = 0$  och sedan rotation av  $yz$ -planet  $\pi/3$  radianer moturs runt origo. Hitta matrisen till  $f$ .

**Lösning** Projektionen Låt  $P$  vara matrisen till projektionen.



$$\mathbf{v}_\pi = \mathbf{v} - \mathbf{v}_n = \mathbf{v} - \frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{n}}{\mathbf{n} \cdot \mathbf{n}} \mathbf{n}$$

Vi kan välja  $\mathbf{n} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ .  
Vi tar reda på  $(\mathbf{e}_x)_{pi}, (\mathbf{e}_y)_{pi}, (\mathbf{e}_z)_{pi}$

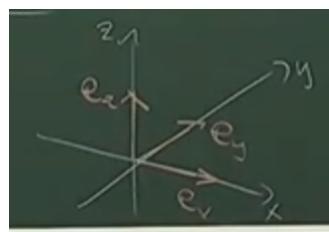
$$(\mathbf{e}_x)_{pi} = \mathbf{e}_x - \frac{\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{n}}{\mathbf{n} \cdot \mathbf{n}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{(1 \quad 0 \quad 0) \cdot (2 \quad 1 \quad 3)}{(2 \quad 1 \quad 3) \cdot (2 \quad 1 \quad 3)} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{2}{14} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{2}{14} \begin{pmatrix} 10 \\ -2 \\ -6 \end{pmatrix}$$

$$(\mathbf{e}_y)_{pi} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} -2 \\ -14 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$(\mathbf{e}_z)_{pi} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{3}{14} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} -6 \\ -3 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\text{Matrisen ges av } P = \begin{pmatrix} (\mathbf{e}_x)_{pi} & (\mathbf{e}_y)_{pi} & (\mathbf{e}_z)_{pi} \end{pmatrix} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 10 & -2 & -6 \\ -2 & -14 & -3 \\ -6 & -3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Relationen Låt  $R$  vara matrisen till rotationen.



$$R = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \frac{\pi}{3} & -\sin \frac{\pi}{3} \\ 0 & \sin \frac{\pi}{3} & \cos \frac{\pi}{3} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{3} & -\sin \frac{\pi}{3} \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Matrisen till  $f$  ges av  $RP$ .

$$RP = \frac{1}{28} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\sqrt{3} \\ 0 & \sqrt{3} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 10 & -2 & -6 \\ -2 & -13 & -3 \\ -6 & -3 & 5 \end{pmatrix} = \frac{1}{28} \begin{pmatrix} 20 & -4 & -12 \\ -2 + 6\sqrt{3} & -13 + 3\sqrt{3} & -3 - 5\sqrt{3} \\ -2\sqrt{3} - 6 & -13\sqrt{3} - 3 & -3\sqrt{3} + 5 \end{pmatrix}$$

# Chapter 10

## Area- och Volymförändringar (Avs 3.6)

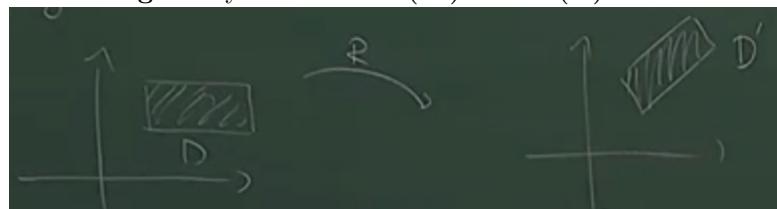
**Sats 3.29** Antag att  $D$  är ett godtyckligt område i planet. Låt  $D'$  vara bilden av  $D$  under den linjära avbildningen med matris  $A$ .

Då är  $\frac{\text{area}(D')}{\text{area}(D)} = |\det(A)|$ .



**Ex** Låt  $D$  vara en rektangel i planet och  $R$  vara en rotation. Vad är arean av  $R(D)$  eller då bilden av  $D = D'$ ?

**Lösning** Vi tycker att  $\text{arean}(D') = \text{arean}(D)$ . Hur visar vi det?



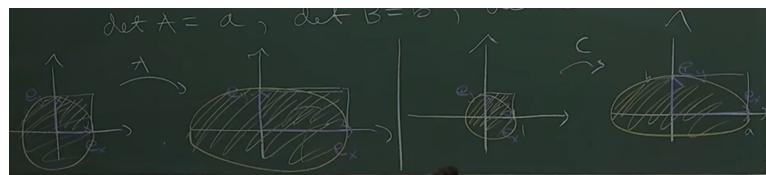
Rotationer ges av  $R = \begin{pmatrix} \cos\beta & -\sin\beta \\ \sin\beta & \cos\beta \end{pmatrix}$  och  $\det(R) = \cos^2\beta + \sin^2\beta = 1$  så enligt sats 3.29 är  $\frac{\text{area}(D')}{\text{area}(D)} = 1$

**Ex** Hur förändras arean av ett område under följande avbildningarna?

$$A = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix}$$

**Lösning** Engligt sats 3.29 så ges areaförändringen av determinanten:

$$\det(A) = a, \det(B) = b, \det(C) = ab$$



**Sats 3.31** Antag att  $D$  är ett godtyckligt område i rummet och låt  $D'$  vara bilden av  $D$  under en linjär avbildning med matris  $A$ . Då är

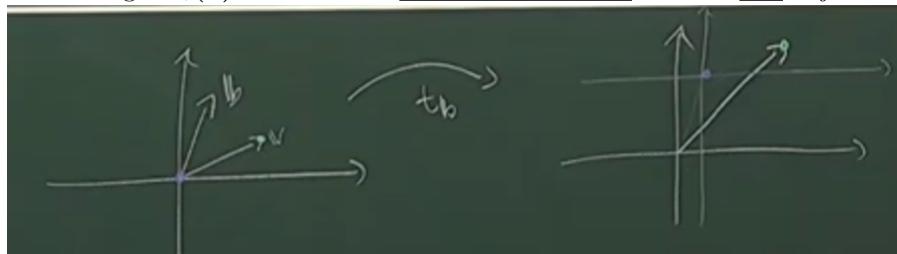
$$\frac{\text{Volym}(D')}{\text{Volym}(D)} = |\det(A)|$$

## Chapter 11

# Affina avbildningar (Avs 3.7)

Låt  $V$  vara planet eller rummet och låt  $\mathbf{b}$  vara en vektor i  $V$ .

Avbildningen  $t_{\mathbf{b}}(\mathbf{v}) = \mathbf{b} + \mathbf{v}$  kallas translationen med  $\mathbf{b}$ . Den är inte linjär!



Allting förflyttas med  $\mathbf{b}$ !

En funktion på formen  $f(\mathbf{w}) = A\mathbf{v} + \mathbf{b}$  sägs vara en affin avbildning. Affina avbildningar liknar linjära avbildningar. De avbildar linjer på linjer eller på punkter. Sammansättningen av affina avbildningar är affin.

Varje linjär avbildning är också en affin avbildning (låt  $\mathbf{b} = \mathbf{0}$ ).

**Ex**  $f(x) = kx$  är en affin och linjär avbildning.  $g(x) = kx + m$  är inte linjär utan endast affin!

# Chapter 12

## Rummet $\mathbb{R}^n$

### 12.1 Vektorer av allmän dimension (Avs 4.1)

**Definition** En vektor av dimension n, n-vektor,  $v$ är en n-tupel av reella tal och vi skriver  $v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$ . Mängden av alla n-vektorer är  $\mathbb{R}^n$ .

Vi låter

$$u + v = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_1 + v_1 \\ \vdots \\ u_n + v_n \end{pmatrix}$$

$$cv = c \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} cv_1 \\ \vdots \\ cv_n \end{pmatrix}$$

$$u \cdot v = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} = u_1 v_1 + u_2 v_2 + \dots + u_n v_n$$

$$\|u\| = \left\| \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + \dots + u_n^2}$$

#### Definition

Två vektorer  $u$  och  $v$  är parallella om  $u = cv$  för något  $c \neq 0$ .

Två vektorer  $u$  och  $v$  är ortogonala om  $u \cdot v = 0$ .

Vinkel mellan  $u$  och  $v$  är det unika tal så att  $\cos \alpha = \frac{u \cdot v}{\|u\| \cdot \|v\|}$  där  $0 \leq \alpha \leq \pi$

## 12.2 Räkneregler

Vi får räkneregler såsom

$$\mathbf{u} + \mathbf{v} = \mathbf{v} + \mathbf{u}$$

$$(\mathbf{u} + \mathbf{v}) + \mathbf{w} = \mathbf{u} + (\mathbf{v} + \mathbf{w})$$

och så vidare... (Proposition 4.5)

Pythagoras sats gäller:  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$  är ortogonala  $\Leftrightarrow \|\mathbf{u} + \mathbf{v}\|^2 = \|\mathbf{u}\|^2 + \|\mathbf{v}\|^2$

En vektor på formeln  $a_1\mathbf{v}_1 + a_2\mathbf{v}_2 + \dots + a_m\mathbf{v}_m$  är en linjärkombination av  $\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2 + \dots + \mathbf{v}_m$ . Standardbasen för  $\mathbb{R}^n$  ges av  $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$  där

$$\mathbf{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \mathbf{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, \mathbf{e}_n = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

**Sats 4.11** Varje vektor i  $\mathbb{R}^n$  går att skriva som en unik linjärkombination av  $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_m$ .

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix} = v_1\mathbf{e}_1 + v_2\mathbf{e}_2 + \dots + v_n\mathbf{e}_n$$

## 12.3 Matriser av godtycklig storlek (Avs 4.2)

**Definition** En  $m \times n$ -matris är ett tvådimensionellt fält med reella tal som har  $m$  rader och  $n$  kolumner.

$$A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \dots & a_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m,1} & a_{m,2} & \dots & a_{m,n} \end{pmatrix} = (\mathbf{a}_1 \quad \mathbf{a}_2 \quad \dots \quad \mathbf{a}_n)$$

Addition av matriser går till som tidigare och det gör även multiplikation med ett tal. Om  $A$  är en matris med talet  $a_{i,j}$  på plats  $(i,j)$  då är  $A^t$ , transponatet av  $A$ , matrisen med tal  $a_{j,i}$  på plats  $(i,j)$ .

$$A^t = \begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{2,1} & \dots & a_{m,1} \\ a_{1,2} & a_{2,2} & \dots & a_{m,2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1,n} & a_{2,n} & \dots & a_{m,n} \end{pmatrix}$$

Om  $A$  är  $m \times n$ -matris sår är  $A^t$   $n \times m$ -matris.

**Definition** Om  $A$  är en  $m \times n$ -matris och  $\mathbf{v}$  är en  $n$ -vektor så låter vi

$$A\mathbf{v} = (\mathbf{a}_1 \quad \mathbf{a}_2 \quad \dots \quad \mathbf{a}_n) \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} = v_1\mathbf{a}_1 + v_2\mathbf{a}_2 + \dots + v_n\mathbf{a}_n$$

Observera att  $A\mathbf{v}$  är en  $m$ -vektor!

**Definition** Om  $A$  är en  $m \times n$ -matris och  $B$  är en  $n \times p$ -matris då låter vi

$$AB = A(b_1 \quad b_2 \quad \dots \quad b_p) = (Ab_1 \quad Ab_2 \quad \dots \quad Ab_p)$$

Observera att  $AB$  är en  $m \times p$ -matris.

**Proposition 4.21** Låt  $A$  vara  $m \times n$ -matris och  $B$  en  $n \times p$ -matris och låt  $C = AB$ . Då ges  $c_{i,j}$ , elementet på plats  $(i,j)$  för  $C$ , av

$$c_{i,j} = \sum_{k=1}^n a_{i,k} b_{kj}$$

**Proposition 4.23** Om  $A = \begin{pmatrix} r_1^t \\ r_2^t \\ \vdots \\ r_m^t \end{pmatrix}$  och  $B = (b_1 \quad b_2 \quad \dots \quad b_p)$  då är

$$AB = \begin{pmatrix} r_1^t b_1 & r_1^t b_2 & \dots & r_1^t b_p \\ r_2^t b_1 & r_2^t b_2 & \dots & r_2^t b_p \\ \vdots & & & \vdots \\ r_m^t b_1 & & & \end{pmatrix}$$

Det finns flera naturliga räkneregler för addition och multiplikation av matriser men fortfarande är  $AB \neq BA$  i allmänhet.

**Proposition 4.25** Matrisen  $I_n = (e_1 \quad e_2 \quad \dots \quad e_n)$  är en identitetsmatris (för  $n \times n$ -matriser). Dvs om  $A$  är en  $n \times n$  matris så är  $AI_n = A = I_n A$ . En  $n \times n$ -matris  $B$  är en invers till  $n \times n$ -matrisen  $A$  om  $AB = I_n = BA$ . Om det finns en invers så är den unik, så vi kan prata om inversen till  $A$  (om den finns).

**Proposition 4.27** Om  $A_1, A_2, \dots, A_m$  är inverterbara då är  $A_1 \cdot A_2 \cdot \dots \cdot A_m$  inverterbar och  $(A_1 A_2 \dots A_m)^{-1} = A_m^{-1} \dots A_2^{-1} A_1^{-1}$

## 12.4 Linjära avbildningar från $\mathbb{R}^n$ till $\mathbb{R}^m$ (Avs 4.2)

En funktion  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  sägs vara linjär om

$$f(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = f(\mathbf{u}) + f(\mathbf{v}) \quad \forall \mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$$

$$f(c\mathbf{v}) = cf(\mathbf{v}) \quad \forall c \in \mathbb{R}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$$

Givet en  $m \times n$ -matris  $A$  så får vi en linjär avbildning  $f_A : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ . Genom  $f_A(\mathbf{v}) = A\mathbf{v}$ . Vi tänker ofta på matrisen som avbildningen och struntar då i notationen  $f_A$ .

**Sats (Bassatsen)** Om  $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  är en linjär avbildning då är  $f$  en matrisavbildning med matrisen

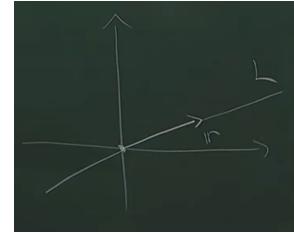
$$A = (f(\mathbf{e}_1) \quad f(\mathbf{e}_2) \quad \dots \quad f(\mathbf{e}_m))$$

**Ex** Ortogonal projektion på en linje

I  $\mathbb{R}^n$  ges en linje fortfarande av två punkter eller en punkt och en riktningsvektor  $\mathbf{r} \neq \mathbf{0}$ . Om linjen går genom irgo  $\mathbf{0}$  så kan vi välja punkten att vara origo och då behöver vi bara en riktningsvektor. Den ortogonala projektionen av en vektor  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$  på en linje  $L$ , riktningsvektor  $\mathbf{r}$  ges av  $f_L(\mathbf{v}) = \frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} \mathbf{r}$ . Funktionen  $F_L$  är linjär! Matrisen till  $f_L$  ges av:

$$A = \begin{pmatrix} \frac{\mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} \mathbf{r} & \frac{\mathbf{e}_2 \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} \mathbf{r} & \dots & \frac{\mathbf{e}_n \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}} \mathbf{r} \end{pmatrix}$$

Avbildningen  $A$  är alltså en avbildning från  $\mathbb{R}^n$  till  $\mathbb{R}^n$  men  $A\mathbf{v}$  ligger på linjen  $L$  för varje  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ .



# Chapter 13

## Linjära Ekvationssystem

### 13.1 Linjära ekvationer och matriser (Avs 5.1, 5.2)

En ekvation på formen  $a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n = b$  där  $a_1, a_2, \dots, a_n$  och  $b$  är reella tal och vi letar efter  $x_1, x_2, \dots, x_n$  kallas för en linjär ekvation med  $n$  variabler ( $n$  okända).

**Ex** Lös ekvationen  $3x = 2$ .

**Lösning**  $3x = 2 \Leftrightarrow x = \frac{2}{3}$ .

När har ekvationen  $ax = b$  lösningar?  
Om  $a \neq 0$  så är  $x = \frac{b}{a}$  den enda lösningen.  
Om  $a = 0$  då är ekvationen  $0 = b$  så då gäller

$b \neq 0$  då finns inga lösningar

$b = 0$  då är alla reela tal  $x$  lösningar

Om  $a \neq 0$  så beskriver  $ax = b$  en punkt!  
Ekvationen  $a_1x + a_2y = b$  beskriver en linje (i planet).  
Ekvationen  $a_1x + a_2y + a_3z = b$  beskriver ett plan (i rummet).

Om vi har flera linjära ekvationer som ska vara uppfyllda

$$a_{1,1}x_1 + a_{1,2}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

$$a_{2,1}x_1 + a_{2,2}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2$$

:

$$a_{m,1}x_1 + a_{m,2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m$$

har vi ett ekvationssystem med linjära ekvationer. Vi har  $m$  ekvationer och  $n$  variabler. Om vi sätter koefficienterna  $a_{i,j}$  i en matris  $A$  och låter

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ och } \mathbf{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} \text{ så är ekvationssystemet ekvivalent med } A\mathbf{x} = \mathbf{b}.$$

**Ex** Löser  $\begin{cases} x + 3y = 1 \\ 2x - y = 2 \end{cases}$

**Lösning**  $\begin{cases} x + 3y = 1 \\ 2x - y = 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x + 3y = 1 \\ -7y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 \\ y = 0 \end{cases}$

**Ex** Löser  $\begin{cases} 2x + 3y = 2 \\ 4x + by = 5 \end{cases}$

**Lösning**  $\begin{cases} 2x + 3y = 2 \\ 2x + 6y = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x + 3y = 2 \\ 0 = 1 \end{cases}$

Ekvationssystemet saknar lösningar!

**Ex** Löser  $\begin{cases} 3x + 2y + z = 0 \\ 3x + 3y + 2z = 1 \\ -3x - y = 1 \end{cases}$

**Lösning**  $\begin{cases} 3x + 2y + z = 0 \\ 3x + 3y + 2z = 1 \\ -3x - y = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 3x + 2y + z = 0 \\ y + z = 1 \\ y + z = 1 \end{cases} \Leftrightarrow$  Låt  $z = t$   $\begin{cases} 3x + 2y = -t \\ y = 1 - t \\ z = t \end{cases} \Leftrightarrow$

$$\begin{cases} 2x = 2y - t = -2(1 - t) - t = -2 + t \\ y = 1 - t \\ z = t \end{cases}$$

Lösningarna ges av  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Lösningarna är en linje!

**Proposition 5.2** Antag att  $A$  är en inverterbar  $n \times n$ -matris. Då har det linjära ekvationssystemet  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  den unika lösningen  $\mathbf{x} = A^{-1}\mathbf{b}$ .

## 13.2 Gaußelimination

**Definition** Givet ett ekvationssystem  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  så kallas vi matrisen  $T = (A \quad | \quad \mathbf{b})$  för totalmatrisen.

**Definition** Givet ett ekvationssystem  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  eller en totalmatris  $T$  kallas följande för elementära radoperationer:

1. att byta plats på två rader
2. multiplicera en rad med ett nollskilt tal
3. adderar multipel av en rad på en annan