

Alle malen in Evolution: 2. Tag:

Alle molaren in evolutione i dag:

$$AJ_n = I_n A = A.$$

Definition: V ist ein B ein reines maximale \mathbb{Z} -Modul

$$AB = I_n \text{ y } BA = I_n$$

U zien al A en interferentie tussen de twee en in een richting.

Behauptung: Es existiert λ mit $\lambda \cdot \text{Id}$ in $\text{Ker } \varphi$.

Basis: Aute al lade B og C a minere modier til A. Vi vil seie
al $B=C$. anmerk

$$B = I_n B = \underbrace{(CA)}_{I_n} B \stackrel{\text{associative}}{=} C \underbrace{(AB)}_{I_n} = CI_n = C$$

Hins λ an unwechselnde Maschine, belegen in der inneren Maschine
mod A^{-1} (also $AA^{-1} = I_n, A^{-1}A = I_n$)

Beispiel: Finden den inversen Matrix B zu $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}$.

Sei $B = \begin{pmatrix} x & y \\ z & u \end{pmatrix}$. Da $BA = I_2$, das

$$\begin{pmatrix} x & y \\ z & u \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+2y & 2x-y \\ z+2u & 2z-u \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Liquinger:
$$\begin{array}{r|l} x+2y=1 & 2+2a=0 \\ 2x-y=0 & 2z-4=1 \end{array}$$

$$\begin{array}{l|l} y = 2x & z = -2u \\ x + 2(2x) = 1 & 2(-2u) - u = 1 \\ 5x = 1 \Rightarrow x = \frac{1}{5} & -5u = 1 \Rightarrow u = -\frac{1}{5} \\ y = \frac{2}{5} & z = \frac{2}{5} \end{array}$$

$B = \begin{pmatrix} \frac{1}{5} & \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} & -\frac{1}{5} \end{pmatrix}$ har den synderlige at $BA = I$,
 Na også har at $AB = I$.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{5} & \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} & -\frac{1}{5} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{5} + \frac{4}{5} & \frac{2}{5} - \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} - \frac{2}{5} & \frac{4}{5} + \frac{1}{5} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} \frac{1}{5} & \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} & -\frac{1}{5} \end{pmatrix} \text{ an der inneren modularen hilf } A'.$$

Solung: Hvis $AB = I_n$, så er også $BA = I_n$. Vi kan nemlig
 se på B som en invers matrix til A . Indsæt det i sætningen
 om inverser og få $BA = I_n$ og $AB = I_n$.

Beispiel: Prov: für ein reelles $n \times n$ -Matrix $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$

Sådan $B = \begin{pmatrix} x & y \\ u & z \end{pmatrix}$ og løsningen af $BA = I_2$.

$$\begin{pmatrix} \lambda & y \\ u & z \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda + 2y & 2x + 4y \\ u + 2z & 2u + 4z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{r} x + 2y = 1 \\ 2x + 4y = 0 \\ \hline 2x + 4y = 2 \end{array}$$
 Inconsistent

Nachschreibung: Hieran liest man die Lösung $\vec{y} = A\vec{x}$ (für \vec{x})

Quel est X à insérer: Braker X^2 et hyper résider

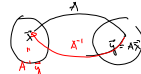
$$A^{-1}y = A^{-1}(Ax)$$

$$A^{-1}y = \underbrace{(A^{-1}A)}_{I_n} \vec{x}$$

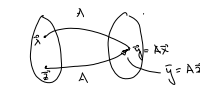
$$A^{-1}y = I_n \vec{x} = \vec{x}$$

Lösung: $\vec{x} = \underline{A^{-1} \vec{y}}$

A^{-1} in dem in der
Transformationsmatrix zu A



Ingen inrens:



Solning: Hvis A og B er involutter, så er AB involutter og

$$(AB)^{-1} = B^{-1} A^{-1}$$

Basis: $\forall i$ wir wissen $(\lambda B)(B^{-1}A^{-1}) = I_n$

$$\begin{aligned} \text{Basis: } V &= \{u, v, w, x, y, z\} \quad (A \cdot B)^T = (B^T \cdot A^T)^T \\ (A \cdot B)^T &= (B^T \cdot A^T)^T = A \cdot (B^T \cdot A^T) = A \cdot (A^T \cdot B^T) = A \cdot A^T = I_n \\ (A \cdot B) \cdot C &= A \cdot (B \cdot C) \end{aligned}$$

Determinanter

Til hver kvadratisk matrise $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$ har vi det el
 det A , $\det(A)$ eller $\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}$, som kaldes determinanten
 af A .

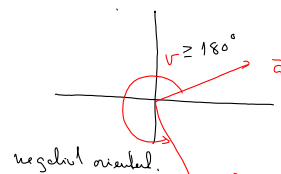
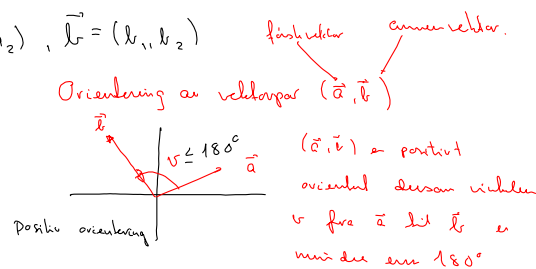
2x2-kaldet

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, \det(A) = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = \underline{ad - bc}$$

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}, \det(A) = \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 4 \end{vmatrix} = 3 \cdot 4 - 1 \cdot 2 = \underline{10}$$

To vektorer: $\vec{a} = (a_1, a_2)$, $\vec{b} = (b_1, b_2)$

$$\det(\vec{a}, \vec{b}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$

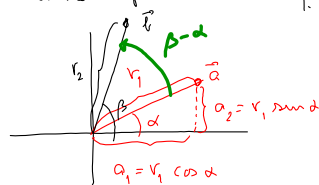


So vi kan på $\det(\vec{a}, \vec{b}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} r_1 \cos \alpha & r_1 \sin \alpha \\ r_2 \cos \beta & r_2 \sin \beta \end{vmatrix} = r_1 r_2 \cos \alpha \sin \beta - r_1 r_2 \sin \alpha \cos \beta$

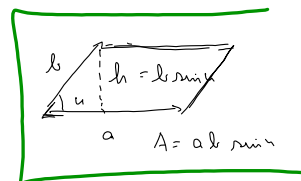
$= r_1 r_2 [\sin \beta \cos \alpha - \cos \beta \sin \alpha]$

$= r_1 r_2 \sin(\beta - \alpha)$

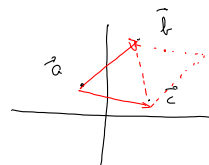
$\sin(\beta - \alpha)$



Sætning: Forholdet til $\det(\vec{a}, \vec{b})$ er positivt hvis par (\vec{a}, \vec{b}) har positiv orientering og negativt hvis par (\vec{a}, \vec{b}) har negativ orientering. Tallet $|\det(\vec{a}, \vec{b})|$ er lig arealet til parallelogrammet udspændt af \vec{a} og \vec{b} .



Eksempel: Find arealet til trekanten med hjørner $\vec{a} = (2, 1)$, $\vec{b} = (3, 4)$ og $\vec{c} = (-1, 3)$.



$$A = \frac{1}{2} |\det(\vec{b} - \vec{a}, \vec{c} - \vec{a})|$$

$$= \frac{1}{2} \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ -3 & 2 \end{vmatrix} = \frac{1}{2} |1 \cdot 2 - 3(-3)|$$

$$= \frac{1}{2} |2 + 9| = \underline{\underline{\frac{11}{2}}}$$

Kontroll: $\vec{b} - \vec{a}$

$$= (3, 4) - (2, 1) = (1, 3)$$

$$\vec{c} - \vec{a} = (-1, 3) - (2, 1)$$

$$= (-3, 2)$$

3x3- determinanter

$$A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{pmatrix} \quad 3 \times 3\text{- matrise}$$

$$\det(A) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = a_1 \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix}$$

OBS

Eksempel:

$$\begin{vmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 2 & 4 & 1 \end{vmatrix} = 3 \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ 4 & 1 \end{vmatrix} - (-1) \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} + 1 \cdot 2 \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 4 \end{vmatrix}$$

$$= 3(0 \cdot 1 - (-1) \cdot 4) + 1(1 \cdot 1 - (-1) \cdot 2) + 2(1 \cdot 4 - 0 \cdot 2)$$

$$= 12 + 3 + 8 = \underline{\underline{23}}$$

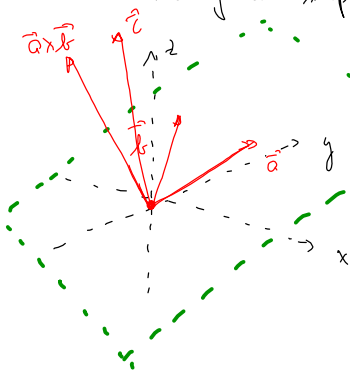
Tre vektorer: $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$, $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$, $\vec{c} = (c_1, c_2, c_3)$

$$\det(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})$$

Skning: Volumet til parallelepiped utgjort av $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ er

lik $|\det(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})|$. Volumet til pyramiden utgjort av $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ er dermed $\frac{1}{6} |\det(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})|$.

Orientering av trippel $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$:



planet utgjort av \vec{a} og \vec{b}

$(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ er positivt orientert om

\vec{c} ligger på samme side av planet som $\vec{a} \times \vec{b}$.

Det viser at trippel $(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ er positivt

orientert når $\det(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ er positiv.