

Eksamens

1. f_1, \dots, f_n S.A. $f_i(x_i) = 1, f_i(x_j) = 0$ når $i \neq j$; hvor $x_1 < x_2 < \dots < x_n$

(a) Lineart uavhengig betyr at $c_1f_1 + \dots + c_nf_n = 0$ hvis $c_i = 0$

Siden $f_i(x_i) = 1$ vil $c_1f_1(x_1) + c_2f_2(x_2) + \dots + c_nf_n(x_n) = c_1 \cdot 1 + c_2 \cdot 1 + \dots + c_n \cdot 1$

Som vil si at $c_i = 0$, som vil bety at $\{f_1, \dots, f_n\}$ er lineart uavhengig

(b)

(c) $g(0.3, 0.5, 2.1) = 97$

$$a_i = f(x_i) = \ln(g(x_i) + 0.1), x_1, \dots, x_n$$

Det vil alltid finnes et polynom p S.A. $a_i = p(x_i) \quad \forall x_1, \dots, x_n$ fordi:

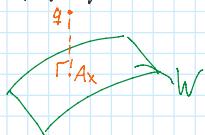
$g(x_i) \geq 0$ fordi vi bare har negative resirkerte smittede på os dato

Som vil si at $a_i = \ln(g(x_i) + 0.1)$ alltid finnes

(d) Ved minste kvaadratens metode kan vi finne $E = \|q - Ax\|^2$

$$\text{der } A = \begin{pmatrix} f_1(x_1) & f_2(x_1) & \dots & f_n(x_1) \\ \vdots & & & \\ f_1(x_6) & f_2(x_6) & \dots & f_n(x_6) \end{pmatrix}$$

Ved projeksjonsleiret kan vi finne \times S.A. $E = \|q - Ax\|^2$



$$q - Ax \perp R(A) = W$$

$$\text{d.v.s. } \langle q - Ax, z \rangle = 0 \quad \forall z$$

$$\langle A^*(q - Ax), z \rangle = 0 \quad \forall z$$

$$\text{d.v.s. } A^*Ax = A^*q$$

Dette har alltid løsning fordi:

$$R(A^*) = R(A^*A)$$

Vi har 10 punkter så med minste kvaadratens metode kan vi finne et polynom som er minst 10. grads.

d.v.s. at vi kan produksere en 3. grads polynom q

(e) Jeg ville valgt p fordi antall smittede varierer så mye at et 3. grads polynom vil være for upassende

Et 3. grads polynom kan også ha negativ og den kan ikke verringe seg slik at antall smittede vil gå mot uendelig

$$2. Dx(t) = x(t) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \frac{x(t+\delta) - x(t)}{\delta}$$

$$p(z) = (z-i)(z+i)(z+5)$$

$$A = p(D)$$

$$b \in V$$

$$A = p(D)$$

DEF

$$(a) p(D) = (D-i)(D+i)(D+5)$$

Kalb.
 $= D^3 + 5D^2 + D + 5$

$$p(D)x = D^3x + 5D^2x + Dx + 5x$$
$$= x''' + 5x'' + x' + 5x$$

$$x''' + 5x'' + x' + 5x = b$$

n -te orden differentialligning er på formen

$$a_n x^{(n)} + a_{n-1} x^{(n-1)} + \dots + a_1 x^{(1)} + a_0 x = b$$

Vivet at $V = \{x : x : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}\}$

Som vi i si at $p(D)x = b$ er en 3. ordens differentialligning og $x \in V$

(b) $Ax = 0$

$$x''' + 5x'' + x' + 5x = 0$$

$$\begin{aligned} p(t) &= t^3 + 5t^2 + t + 5 \\ &= (t+5)(t^2 + 1) \\ &= (t+5)(t+i)(t-i) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow t = -5 \vee t = -i \vee t = i$$

Som vi i si at Basis Vir $\{e^{-st}, e^{it}, e^{-it}\}$

Siden basisen til $N(A)$ har tre elementer vil $\dim(N(A)) = 3$

(c) $Ax = b$ har ikke altid en løsning

3(c) Vektorer har ikke altid en lengde

En vektor i et normert rom har altid en lengde

Og et reproduktrom er altid normalisert, så alle vektorer i et reproduktrom har lengde

Men siden 0 vektoren har ingen lengde, kan den ikke være normalisert

Det vi i si at alle vektorer ikke har en lengde

(d) Den adjungerede operatoren finnes altid i Hilbertrom, fordi den er definert slik

Teorem 6.9 sier at hvis dimensjonen til et reproduktrom er endelig, så finnes det en adjungeret operator

Men dette er ikke samtidig dimensjonen er uendelig

Hvis A er definert av en matrise finnes den altid