

Københavns Universitet

LinAlgDat - Project B

Victor Vangkilde Jørgensen - kft410
kft410@alumni.ku.dk
Hold 13 Mach

18. maj 2025

Indhold

1	Opgave	3
1.a	3
1.b	3
1.c	4
1.d	5
1.e	6
2	Opgave	6
2.a	6
2.b	8
2.c	8
2.d	9
2.e	9
3		9
3.a	9
3.b	9
3.c	10
3.d	12
4	Opgave	12

1 Opgave

1.a

Vi forkaster x_1, x_2, x_3 , og bruger deres konstanter til at aflæse M_a til:

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

x_1, x_2, x_3 droppes, da disse kun indgår, når vi ganger M_a med $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$.

1.b

Vi ser først på, om T_a er injektiv. En transformation er injektiv, hvis kernen af transformationen kun er $\{0\}$. Det vil sige, at kun nulvektoren transformeret giver nulvektoren.

$$\begin{aligned} & \left[\begin{array}{ccc|c} a & -1 & -1 & 0 \\ 0 & a-1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & a+2 & 0 \end{array} \right] \cdot \frac{1}{a-1} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} a & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{a-1} & 0 \\ 0 & 2 & a+2 & 0 \end{array} \right] \rightsquigarrow -2r_2 \\ & \left[\begin{array}{ccc|c} a & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{a-1} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{a^2+a}{a-1} & 0 \end{array} \right] \cdot \frac{a-1}{a^2+a} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} a & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{a-1} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} +r_3 \\ +r_3 \cdot \frac{1}{a-1} \end{array} \rightsquigarrow \\ & \left[\begin{array}{ccc|c} a & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right] +r_2 \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} a & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right] \cdot \frac{1}{a} \rightsquigarrow \\ & \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Da $\ker T_a = \{0\}$, er T_a injektiv.

T_a er surjektiv, hvis dimensionen af det udspændte rum er det samme som dimensionen af transformationsmatricen.

$$\dim(\text{ran}(T_a)) = \text{rank}(T_a) = 3$$

da vi har 3 pivotelementer.

Da søjlerne i T_a udspænder hele \mathbb{R}^3 , er T_a surjektiv. T_a er dermed bijektiv, da den både er injektiv og surjektiv.

Vi bestemmer nu T_a^{-1} , ved at sætte enhedsmatricen på til højre, og reducere med Gauss-Jordan:

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} a & -1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a-1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & a+2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \cdot \frac{1}{a-1} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} a & -1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{a-1} & 0 & \frac{1}{a-1} & 0 \\ 0 & 2 & a+2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightsquigarrow -2r_2$$

$$\begin{aligned}
& \left[\begin{array}{ccc|ccc} a & -1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{a-1} & 0 & \frac{1}{a-1} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{a^2+a}{a-1} & 0 & -\frac{2}{a-1} & 1 \end{array} \right] \cdot \frac{a-1}{a^2+a} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} a & -1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{a-1} & 0 & \frac{1}{a-1} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \end{array} \right] + r_3 \cdot \frac{1}{a-1} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|ccc} a & -1 & 0 & 1 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{a+2}{a^2+a} & \frac{1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \end{array} \right] + r_2 \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} a & 0 & 0 & 1 & \frac{1}{a+2} & \frac{1}{a+1} \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{a+1}{a^2+a} & \frac{1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \end{array} \right] \cdot \frac{1}{a} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{a} & \frac{1}{a^2+a} & \frac{1}{a^2+a} \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{a+2}{a^2+a} & \frac{1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \end{array} \right]
\end{aligned}$$

$$T_a^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{a} & \frac{1}{a^2+a} & \frac{1}{a^2+a} \\ 0 & \frac{a+2}{a^2+a} & \frac{1}{a^2+a} \\ 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \end{bmatrix}$$

1.c

Vi opstill igen T_a , hvor $a = -1$:

$$\begin{aligned}
& \left[\begin{array}{ccc|c} -1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 2 \end{array} \right] \text{ reducer } \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} -1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \end{array} \right] + r_2 \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} -1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \cdot (-1) \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \cdot \frac{1}{2} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] - r_2 \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]
\end{aligned}$$

Vi aflæser løsninger til:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix}$$

Kigger vi nu på baserne for spændet af T_{-1} , ser vi, at vi kun skal benytte x_1 og x_2 , da x_3 er en fri variable.

$$\text{span}(T_{-1}) = \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 2 \end{bmatrix} \right\} \Rightarrow \dim(\text{ran}(T_{-1})) = 2$$

hvilket igen giver mening, da vi har 2 pivotelementer.

Da vi valgte at løse efter nulrummet for T_{-1} , har vi nu de løsninger, som udspænder netop dette:

$$\ker(T_{-1}) = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \dim(\ker(T_{-1})) = 1$$

Så dimensionen af $\text{ran}(T_{-1}) = 2$, og dimensionen af $\text{ker}(T_{-1}) = 1$

Vi gør det samme for $a = 0$:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & (0-1) & -1 & 0 \\ 0 & 2 & (0+2) & 0 \end{array} \right] \text{ reducer } \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} -r_1 \\ +2r_2 \end{array} \rightsquigarrow$$
$$\left[\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \cdot (-1) \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

Her kan løsninger aflæses til:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + s \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Vi har 1 pivotelement, som vi finder i 2. søjle.

$$\begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \text{ran}(T_0) \Rightarrow \dim(\text{ran}(T_0)) = 1$$

og for kernen:

$$\left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix} \right\} = \text{ker}(T_0) \Rightarrow \dim(\text{ker}(T_0)) = 2$$

1.d

Ganger vi M_{-1} med sig selv, får vi:

$$M_{-1}^2 = M_{-1} \cdot M_{-1} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \end{bmatrix}$$

og gør vi det endnu en gang, får vi:

$$M_{-1}^3 = M_{-1}^2 \cdot M_{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

hvilket bringer os tilbage hvor vi startede.

Hvis vi gentog denne process, ville vi blot skifte fortegn hver gang vi ganger M_{-1} på.
Vi kan dermed sige:

$$M_{-1}^n = \begin{cases} M_{-1} & \text{hvis } n \text{ er lige} \\ M_{-1}^2 & \text{hvis } n \text{ er ulige} \end{cases} \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

Ganger vi M_0 med sig selv, får vi:

$$M_0^2 = M_0 \cdot M_0 = \begin{bmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 2 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 2 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 2 & 2 \end{bmatrix}$$

Vi ser, at hvis vi ganger denne matrice med sig selv, får vi blot den samme matrice igen. Da matricen er uændret, kan vi beskrive dette som:

$$M_0^n = M_0 \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

1.e

Først bestemmer vi $T_a(\mathcal{L})$:

$$T_a(\mathcal{L}) = T_a \begin{bmatrix} t \\ t \\ -2t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} at - t - (-2t) \\ (a-1)t - (-2t) \\ 2t + (a+2)(-2t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} at - t + 2t \\ at - t + 2t \\ 2t - 2at - 4t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} at + t \\ at + t \\ 2at - 2t \end{bmatrix}$$

Dernæst bestemmer vi $T_a(P)$:

$$T_a(\mathcal{P}) = T_a \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ax_1 - x_2 - x_3 \\ (a-1)x_2 - x_3 \\ 2x_2 + (a+2)x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ax_1 - x_2 - x_3 \\ ax_2 - x_2 - x_3 \\ 2x_2 + ax_3 + 2x_3 \end{bmatrix}$$

2 Opgave

2.a

Vi opstiller et ligningssystem i form af en totalmatrix, hvor vi sætter u_1, u_2, u_3 lig hhv. v_1, v_2, v_3 , og finder løsningerne til disse, ved brug af Gauss-Jordan elimination.

$$u_1 + u_2 + u_3 = v_1 \Leftrightarrow$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 1 & 1 & -1 & -2 \\ -1 & -1 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 2 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{array}{l} \cdot 2 \\ \cdot (-2) \\ \cdot 2 \end{array}} \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 2 & 2 & -2 & -4 \\ 2 & 2 & -4 & -6 \\ 2 & 2 & 4 & 2 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{array}{l} -r_1 \\ -r_1 \\ -r_1 \end{array}} \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 2 & -5 & -13 \\ 0 & 2 & 3 & -5 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{array}{l} -r_2 \\ -r_2 \end{array}} \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 6 & 6 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{array}{l} \\ \\ +3r_3 \end{array}}$$

$$\begin{aligned}
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \cdot (-\tfrac{1}{2}) \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} -1r_3 \\ +3r_3 \end{array} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 0 & 6 \\ 0 & 2 & 0 & -8 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} \cdot \frac{1}{2} \\ \cdot \frac{1}{2} \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & -4 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \\
& \text{Vores første kolonne i } P_{B \leftarrow C} \text{ er dermed: } \left[\begin{array}{c} 3 \\ -4 \\ 1 \\ 0 \end{array} \right]
\end{aligned}$$

$$u_1 + u_2 + u_3 = v_2 \Leftrightarrow$$

$$\begin{aligned}
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ -1 & -1 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 2 & -3 \end{array} \right] \begin{array}{l} \cdot 2 \\ \cdot (-2) \\ \cdot 2 \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & -2 & 0 \\ 2 & 2 & -4 & 2 \\ 2 & 2 & 4 & -6 \end{array} \right] \begin{array}{l} -r_1 \\ -r_1 \\ -r_1 \end{array} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & -3 & 1 \\ 0 & 2 & -5 & 3 \\ 0 & 2 & 3 & -5 \end{array} \right] \begin{array}{l} -r_2 \\ -r_2 \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 6 & -6 \end{array} \right] \begin{array}{l} +3r_3 \end{array} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \cdot (-\tfrac{1}{2}) \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} -1r_3 \\ +3r_3 \end{array} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} \cdot \frac{1}{2} \\ \cdot \frac{1}{2} \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \\
& \text{Vores anden kolonne i } P_{B \leftarrow C} \text{ er dermed: } \left[\begin{array}{c} 0 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{array} \right]
\end{aligned}$$

$$u_1 + u_2 + u_3 = v_3 \Leftrightarrow$$

$$\begin{aligned}
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 2 & 2 \end{array} \right] \begin{array}{l} \cdot 2 \\ \cdot (-2) \\ \cdot 2 \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 2 & 2 & -2 & -2 \\ 2 & 2 & -4 & -4 \\ 2 & 2 & 4 & 4 \end{array} \right] \begin{array}{l} -r_1 \\ -r_1 \\ -r_1 \end{array} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 2 & -5 & -7 \\ 0 & 2 & 3 & 1 \end{array} \right] \begin{array}{l} -r_2 \\ -r_2 \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 6 & 6 \end{array} \right] \begin{array}{l} +3r_3 \end{array} \rightsquigarrow
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \cdot (-\tfrac{1}{2}) \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} -1r_3 \\ +3r_3 \end{array} \rightsquigarrow \\
& \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} \cdot \frac{1}{2} \\ \cdot \frac{1}{2} \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \\
& \text{Vores sidste kolonne i } P_{B \leftarrow C} \text{ er dermed: } \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

Sammensætter vi nu vores tre kolonner til en matrix, får vi:

$$P_{B \leftarrow C} = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 1 \\ -4 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

2.b

Som givet af opgaven, bestemmes x som $v_1 + v_2 + v_3$:

$$x = \begin{bmatrix} 7 \\ -2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 \\ -3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Da konstanterne foran v i hvert led er 1, og $v_1, v_2, v_3 \in \mathcal{C}$, er koordinaterne for x med henhold til \mathcal{C} :

$$[x]_{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Vi benytter vores basisskriftmatrice til at transformere vores koordinater til basen \mathcal{B} fra \mathcal{C} :

$$[x]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 1 \\ -4 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -6 \\ 1 \end{bmatrix}$$

2.c

Vi ganger kolonne 2 i vores basisskriftmatrice på u_1 og u_2 :

$$0 \cdot u_1 + (-1) \cdot u_2 + (-1) \cdot u_3 = -1 \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + (-1) \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \\ -3 \end{bmatrix}$$

Vi får v_2 , så v_2 må dermed række spannet af u_2 og u_3 , da den kan skrives som en linearkombination af disse.

På samme måde skal vi vise, at v_1 hverken tilhører spannet af $\{u_1, u_2\}$, $\{u_2, u_3\}$ eller $\{u_1, u_3\}$.

Hvis vi tænker over hvad dette betyder, så skal vi kigge på basisskriftmatricen:

$$[v_1]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 3 \\ -4 \\ 1 \end{bmatrix} = 3 \cdot u_1 + (-4) \cdot u_2 + 1 \cdot u_3$$

hvilket betyder, at v_1 kun kan skrives som en linearkombination af u_1, u_2 og u_3 , hvis de alle tre indgår. Ingen kombination af 2 vektorer af u_1, u_2, u_3 kan dermed række spannet af v_1 .

2.d

2.e

3

3.a

Vi får givet, at koordinatforskydningen svarer til:

$$\begin{bmatrix} s_1 - c_1 \\ s_2 - c_2 \\ s_1 - c_1 \\ s_2 - c_2 \end{bmatrix}$$

Tilføjer vi forskydningen til vores nuværende koordinater, kan vi beskrive spillerens nye position som:

$$\begin{bmatrix} c_1^F \\ c_2^F \\ s_1^F \\ s_2^F \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ s_1 \\ s_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} s_1 - c_1 \\ s_2 - c_2 \\ s_1 - c_1 \\ s_2 - c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_1 \\ s_2 \\ 2s_1 - c_1 \\ 2s_2 - c_2 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

3.b

Rotation mod venstre er bestemt som:

$$\begin{bmatrix} s_1^L \\ s_2^L \end{bmatrix} =$$

$$\begin{aligned}
& \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_1 - c_1 \\ s_2 - c_2 \end{bmatrix} = \\
& \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} (s_1 - c_1)\cos(\theta) - (s_2 - c_2)\sin(\theta) \\ (s_1 - c_1)\sin(\theta) + (s_2 - c_2)\cos(\theta) \end{bmatrix} = \\
& \begin{bmatrix} c_1 + (s_1 - c_1)\cos(\theta) - (s_2 - c_2)\sin(\theta) \\ c_2 + (s_1 - c_1)\sin(\theta) + (s_2 - c_2)\cos(\theta) \end{bmatrix} = \\
& \begin{bmatrix} c_1 - c_1 \cdot \cos(\theta) + c_2 \cdot \sin(\theta) + s_1 \cdot \cos(\theta) - s_2 \cdot \sin(\theta) \\ -c_1 \cdot \sin(\theta) + c_2 - c_2 \cdot \cos(\theta) + s_1 \cdot \sin(\theta) + s_2 \cdot \cos(\theta) \end{bmatrix} \Rightarrow \\
& \begin{bmatrix} 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

Og som der fremkommer i opgaven, er:

$$\begin{bmatrix} c_1^L \\ c_2^L \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Den endelige matrix for rotation mod venstre er dermed bestemt ved følgende variable:

$$L_\theta = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}$$

Vi mindes, at $\cos(\theta) = \cos(-\theta)$ og $\sin(-\theta) = -\sin(\theta)$.

Rotation mod højre er dermed bestemt som:

$$\begin{aligned}
R_\theta = L_{-\theta} &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(-\theta) & \sin(-\theta) & \cos(-\theta) & -\sin(-\theta) \\ -\sin(-\theta) & 1 - \cos(-\theta) & \sin(-\theta) & \cos(-\theta) \end{bmatrix} = \\
&\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(\theta) & -\sin(\theta) & \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

3.c

Ved brug af matrixoperationerne fra python i *project A*, får vi følgende matricer efter vi ganger hhv. 'fremad', 'rotation til venstre' og 'rotation til højre' matricerne på til venstre:

$$\begin{aligned}
& \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 0.00000 \\ 0.00000 \\ 1.00000 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 1.00000 \\ 0.00000 \\ 2.00000 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(\theta) & -\sin(\theta) & \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 1.00000 \\ 0.00000 \\ 2.00000 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 1.00000 \\ 0.91295 \\ 1.40808 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(\theta) & -\sin(\theta) & \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 1.00000 \\ 0.91295 \\ 1.40808 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 1.00000 \\ 0.74511 \\ 0.33306 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 1.00000 \\ 0.74511 \\ 0.33306 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 0.74511 \\ 0.33306 \\ 1.49023 \\ -0.33388 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.74511 \\ 0.33306 \\ 1.49023 \\ -0.33388 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 2.23534 \\ -1.00081 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 2.23534 \\ -1.00081 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 2.40317 \\ 0.07421 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 2.40317 \\ 0.07421 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 1.49023 \\ 0.66612 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & 1 - \cos(\theta) & \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 1.49023 \\ 0.66612 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 0.57728 \\ 0.07421 \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1.49023 \\ -0.33388 \\ 0.57728 \\ 0.07421 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 0.57728 \\ 0.07421 \\ -0.33566 \\ 0.48229 \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

Efter alle 9 multiplikationer fra venste ender vi med positionen af spilleren og siden svarende til matricen:

$$\begin{bmatrix} 0.57728 \\ 0.07421 \\ -0.33566 \\ 0.48229 \end{bmatrix}$$

3.d

At gange vores 'rotation mod højre' matrice på sig selv svarer til at gange det antal gange med vinkeln θ , da:

$$R_{\theta_1} \cdot R_{\theta_2} = R_{\theta_1 + \theta_2}$$

og

$$(R_{\theta})^n = \prod_{i=1}^n R_{\theta_i} = R_{\theta_1 + \theta_2 + \dots + \theta_n}$$

Vi kan dermed beregne $(R_{20})^{18}$ til:

$$(R_{20})^{18} = \prod_{i=1}^{18} R_{20} = R_{20 \cdot 18} = R_{360}$$

Med vores nye vinkel beregnet, kan vi nu indsætte 360 på θ -s plads i R_{θ} :

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - \cos(360) & -\sin(360) & \cos(360) & \sin(360) \\ \sin(360) & 1 - \cos(360) & -\sin(360) & \cos(360) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 - 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 - 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Således ender vi med enhedsmatricen I_4 .

4 Opgave

Se vedhæftede python-fil.