Københavns Universitet LinAlgDat - Project B

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

14. maj 2025

Indhold

1	Opg	\mathbf{av}	e																													3
	1.a																								 							3
	1.b																								 							3
	1.c																								 							3
	1.d																								 							4
	1.e	•	•			•								•	•				•	•		•		•	 	•	•		•			4
2	Opg	av	e																													4
	2.a																								 							4
	2.b																								 							6
	2.c																								 							6
	2.d																								 							6
	2.e		•						•					•					•	•			•	•	 	•			•			6
3																	6															
	3.a																								 							6
	3.b																								 							7
	3.c																								 							7
	3 d																															8

Opgave 1

1.a

Vi kan aflæse M_a til:

$$\left[\begin{array}{ccc} a & -1 & -1 \\ 0 & (a-1) & -1 \\ 0 & 2 & (a+2) \end{array}\right]$$

1.b

 T_a er altså injektiv.

 T_a er surjektiv, da vi har 3 vektoerer. T_a er dermed bijektiv, da den både er injektiv og surjektiv.

Vi bestemmer nu T_a^{-1} :

Vi bestemmer nu
$$T_a^{-1}$$
:
$$\begin{bmatrix} a & -1 & -1 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a - 1 & -1 & | & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & a + 2 & | & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{a-1} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 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{bmatrix} \longrightarrow \frac{1}{a-1} \rightarrow \begin{bmatrix} 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{bmatrix} \xrightarrow{\cdot \frac{a-1}{a^2+a}} \rightarrow \begin{bmatrix} 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} \\ 0 & 1 & 0 & | & \frac{a+2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 1 & 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} \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 0 & -\frac{2}{a^2+a} & \frac{a-1}{a^2+a} \\ 0 & 0 & 0$$

1.c

Vi opstill igen T_a , hvor a = -1:

1.d

1.e

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.

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

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 1 & 1 & -1 & -2 \\ -1 & -1 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \cdot 2 \longrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 2 & 2 & -2 & -4 \\ 2 & 2 & -4 & -6 \\ 2 & 2 & 4 & 2 \end{bmatrix} -r_1 \longrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 2 & -5 & -13 \\ 0 & 2 & 3 & -5 \end{bmatrix} -r_2 \longrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 6 & 6 \end{bmatrix} -r_2 \longrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} -r_2 \longrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} -1r_3 +3r_3 \longrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 7 \\ 0 & 2 & -3 & -11 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} -1r_3 +3r_3 \longrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 2 & 0 & -8 \\ 0 & 2 & 0 & -8 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} -r_2 \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & -4 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Vores første kolonne i $P_{B \leftarrow C}$ er dermed: $\begin{bmatrix} 3 \\ -4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

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

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & | & -1 \\ 1 & 1 & -1 & | & 0 \\ -1 & -1 & 2 & | & -1 \\ 1 & 1 & 2 & | & -3 \end{bmatrix} \stackrel{\cdot}{\circ} 2 \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & | & -1 \\ 2 & 2 & -2 & | & 0 \\ 2 & 2 & -4 & | & 2 \\ 2 & 2 & 4 & | & -6 \end{bmatrix} \stackrel{\cdot}{\circ} -r_1 \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 2 & -3 & | & 1 \\ 0 & 2 & -5 & | & 3 \\ 0 & 2 & 3 & | & -5 \end{bmatrix} \stackrel{\cdot}{\circ} -r_2 \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 2 & -3 & | & 1 \\ 0 & 0 & -2 & | & 2 \\ 0 & 0 & 6 & | & -6 \end{bmatrix} \stackrel{\cdot}{\circ} +3r_3$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 2 & -3 & | & 1 \\ 0 & 0 & -2 & | & 2 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix} \stackrel{\cdot}{\circ} \cdot (-\frac{1}{2}) \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 2 & -3 & | & 1 \\ 0 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix} \stackrel{\cdot}{\circ} +3r_3 \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 2 & -3 & | & 1 \\ 0 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 2 & 0 & | & -2 \\ 0 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix} \stackrel{\cdot}{\circ} \stackrel{1}{\circ} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & -1 \\ 0 & 0 & 1 & | & -1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix}$$

Vores anden kolonne i $P_{B\leftarrow C}$ er dermed: $\begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$

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

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 2 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot 2} \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 2 & 2 & -2 & -2 \\ 2 & 2 & -4 & -4 \\ 2 & 2 & 4 & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{-r_1} \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 2 & -5 & -7 \\ 0 & 2 & 3 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{-r_2} \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 6 & 6 \end{bmatrix} \xrightarrow{+3r_3} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot \left(-\frac{1}{2}\right)} \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{+3r_3} \xrightarrow{\sim} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & -3 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot \frac{1}{2}} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Vores sidste kolonne i $P_{B\leftarrow C}$ er dermed: $\begin{bmatrix} 1\\-1\\1\\0 \end{bmatrix}$

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

$$P_{B \leftarrow C} = \left[\begin{array}{ccc} 3 & 0 & 1 \\ -4 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{array} \right]$$

2.b

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

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} :

$$[x]_{\mathcal{C}} = \left[\begin{array}{c} 1\\1\\1 \end{array} \right]$$

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 :

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

Vi får v_2 , så v_2 må dermed række spannet af u_2 , u_3 .

Mangler at lave resten af opgaven

2.d

2.e

3

3.a

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

3.b

Rotation mod venstre er bestemt som:

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

Og som der fremkommer i opgaven, er:

$$\left[\begin{array}{c} c_1^L \\ c_2^L \end{array}\right] = \left[\begin{array}{c} c_1 \\ c_2 \end{array}\right]$$

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

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

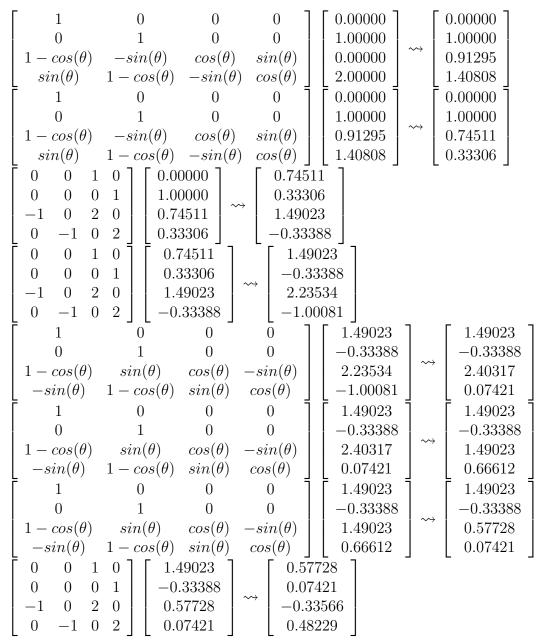
Rotation mod højre er bestemt som:

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

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:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 0.00000 \\ 0.00000 \\ 1.00000 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 0.00000 \\ 1.00000 \\ 0.00000 \\ 2.00000 \end{bmatrix}$$



Efter alle 9 multiplikationer fra venste ender vi med postionen af spilleren svarende til matricen:

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

3.d