### Lektion 07

## Vektoren und Matrizen

$$x := \langle 1, 2, 3 \rangle$$

$$y := \langle 4|5|6 \rangle$$

*y*·*x* 

Error, (in rtable/Product) invalid arguments y.x

Was ist x.y?

- (A) Ein Skalar
- (B) Ein Vektor mit 3 Elementen
- (C) Eine Matrix mit 3x3 Elementen
- (D) Ein Syntaxfehler

xy

G := Matrix(3, 3, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9])

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{bmatrix}$$
 (1.5)

$$A := \langle \langle 1 | 2 | 3 \rangle, \langle 4 | 5 | 6 \rangle, \langle 7 | 8 | 9 \rangle \rangle$$

 $\begin{bmatrix}
1 & 2 & 3 \\
4 & 5 & 6 \\
7 & 8 & 9
\end{bmatrix}$ (1.6)A.x14 32 50 (1.7)y.A[ 66 81 96 ] (1.8) $B := \langle \langle -1, 1, -1 \rangle \mid$  $\langle a, -1, 1 \rangle \mid \langle -1, 1, -1 \rangle \rangle$  $\begin{bmatrix} -1 & a & -1 \\ 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix}$ (1.9) $\langle A|B\rangle$  
 1
 2
 3
 -1
 a
 -1

 4
 5
 6
 1
 -1
 1

 7
 8
 9
 -1
 1
 -1
 (1.10) $\langle A, B \rangle$ 1 2 3 4 5 6 7 8 9 -1 a -1 1 -1 1 (1.11)Matrix(3, shape = identity)(1.12)

 $\boldsymbol{A}$ 

$$\begin{bmatrix}
1 & 2 & 3 \\
4 & 5 & 6 \\
7 & 8 & 9
\end{bmatrix}$$

$$C := A + 1$$

$$\begin{bmatrix}
2 & 2 & 3 \\
4 & 6 & 6 \\
7 & 8 & 10
\end{bmatrix}$$

$$C^{1}$$

$$(1.13)$$

$$\begin{bmatrix} -6 & -2 & 3 \\ -1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 5 & 1 & -2 \end{bmatrix}$$
 (1.15)

Welches Produkt ist gleich der 3x3-Einheitsmatrix?

- (A)  $C.C^{-1}$
- (B)  $C^{-1}.C$
- (C) beide
- (D) keins von beiden

 $CC^{-1}$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
 (1.16)

 $C^{-1}$ .

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
 (1.17)

 $A^{-1}$ 

Error, (in rtable/Power) singular matrix

$$hilbert := Matrix \left(120, (i, j) \rightarrow \frac{1}{i+j-1}\right)$$

 $inv\_hilbert := hilbert^{-1}$ 

Data Type: anything
Storage: rectangular
Order: Fortran\_order (1.19) $inv_hilbert[30, 41]$  $-370867733605705278737238336591813277117306230035419643216601 \ (1.20)$ 1229558574424031178446404302193322219129563737282150921789\ 7484820480000  $hilbert_f := Matrix \left( 120, (i, j) \rightarrow \frac{1}{i + j - 1}, datatype = float[8] \right)$   $\begin{bmatrix} 120 \times 120 \text{ Matrix} \\ Data \text{ Type: float}_8 \\ Storage: rectangular} \\ Order: Fortran_order \end{bmatrix}$ (1.21) $inv\_hilbert\_f := hilbert\_f^{-1}$ 120 x 120 Matrix

Data Type: float<sub>8</sub>

Storage: rectangular

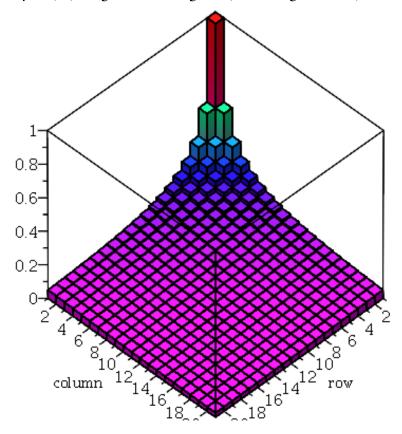
Order: Fortran\_order (1.22) $evalf(inv\_hilbert\_f[30, 41])$  $3.8462503365538110^{16}$ (1.23) $evalf(inv\_hilbert[30, 41])$  $-3.70867733610^{130}$ (1.24)Was halten Sie für die Ursache dieser Diskrepanz? (A) Ungenügende Rechengenauigkeit bei der Fließkommarechnung (B) Fehler in Maple (C) Hilbertmatrix ist nicht invertierbar (D) Beide Ergebnisse sind richtig with(LinearAlgebra): evalf(Determinant(hilbert))  $2.555492795 \cdot 10^{-8575}$ (1.25)

# Matrixplots

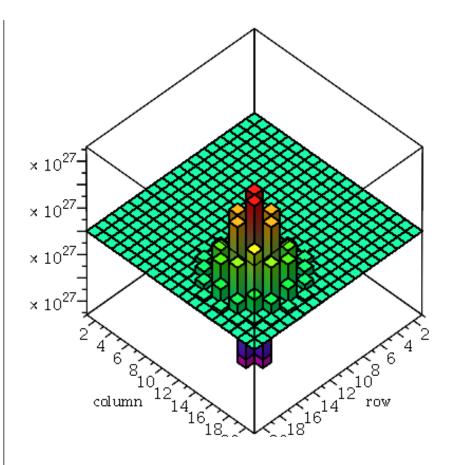
$$H := Matrix \left( 20, (i, j) \rightarrow \frac{1}{i + j - 1} \right)$$

$$\begin{bmatrix} 20 \times 20 \, Matrix \\ Data \, Type: \, anything \\ Storage: \, rectangular \\ Order: \, Fortran\_order \end{bmatrix}$$
(2.1)

with(plots):
matrixplot(H, heights = histogram, shading = zhue)



 $matrixplot(H^{-1}, heights = histogram, shading = zhue)$ 



# Lineare Gleichungssysteme

restart

with(LinearAlgebra) :

$$g1 := x + y - z = 1$$

$$x + y - z = 1$$
 (3.1)

$$g2 := 2 \cdot x + y - 3 \cdot z = 0$$

$$2x + y - 3z = 0 (3.2)$$

$$g3 := x - 2 \cdot z = -1$$

$$x - 2 z = -1$$
 (3.3)

$$Gls := [g1, g2, g3]$$

$$[x+y-z=1, 2x+y-3z=0, x-2z=-1]$$
 (3.4)

$$vars := [x, y, z]$$

$$[x, y, z]$$
 (3.5)

Lsg := solve(Gls, vars)

$$[[x = -1 + 2 z, y = 2 - z, z = z]]$$
(3.6)

*eval*(*Gls*, *Lsg*[1])

$$[1=1, 0=0, -1=-1]$$
 (3.7)

A, b := GenerateMatrix(Gls, vars)

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 1 & -3 \\ 1 & 0 & -2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$
(3.8)

B := GenerateMatrix(Gls, vars, augmented = true)

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & -3 & 0 \\ 1 & 0 & -2 & -1 \end{bmatrix}$$
 (3.9)

Rank(A)

2 (3.10)

Rank(B)

2 (3.11)

LinearSolve(A, b)

$$\begin{bmatrix} -1 + 2 _t_3 \\ 2 - _t_3 \\ _t_3 \end{bmatrix}$$
 (3.12)

ReducedRowEchelonForm( B)

$$\begin{bmatrix}
1 & 0 & -2 & -1 \\
0 & 1 & 1 & 2 \\
0 & 0 & 0 & 0
\end{bmatrix}$$
(3.13)

# Zeilenweise Manipulation

$$\begin{split} A \coloneqq \mathit{Matrix}(\langle \langle 2 \cdot x + 2 \mid 2 \cdot y - 2 \rangle, \\ \langle 2 \cdot x + 2 \mid -2 \cdot y + 2 \rangle, \\ \langle y - 1 \mid x + 1 \rangle \rangle) \end{split}$$

$$\begin{bmatrix} 2x+2 & 2y-2 \\ 2x+2 & -2y+2 \\ y-1 & x+1 \end{bmatrix}$$
(4.1)

Rank(A)

2 (4.2)

ReducedRowEchelonForm(A)

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$
 (4.3)

A1 := RowOperation(A, [2, 1], -1)

$$\begin{bmatrix} 2x+2 & 2y-2 \\ 0 & -4y+4 \\ y-1 & x+1 \end{bmatrix}$$
 (4.4)

 $A2 := RowOperation(A1, [1, 2], \frac{1}{2})$ 

$$\begin{bmatrix} 2x+2 & 0 \\ 0 & -4y+4 \\ y-1 & x+1 \end{bmatrix}$$
 (4.5)

eval(A2, x = -1)

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -4y + 4 \\ y - 1 & 0 \end{bmatrix}$$
 (4.6)

 $eval(A2, \{x = -1, y = 1\})$ 

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$
 (4.7)

#### Normalformen

$$A := \langle \langle 4 | -6 | 2 \rangle, \langle 2 | -4 | 2 \rangle, \langle 2 | -6 | 4 \rangle \rangle$$

$$\begin{bmatrix} 4 & -6 & 2 \\ 2 & -4 & 2 \\ 2 & -6 & 4 \end{bmatrix}$$
(5.1)

Eigenvalues(A)

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$
 (5.2)

ew, T := Eigenvectors(A)

J, T := JordanForm(M, output = ['J', 'Q'])

$$\begin{bmatrix} -4 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2I & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2I & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 6 & -10 - 24I & -10 + 24I & -72 & 46 & 15 \\ 3 & -7 + 17I & -7 - 17I & 144 & -128 & 11 \\ 0 & \frac{41}{2} - \frac{3}{2}I & \frac{41}{2} + \frac{3}{2}I & 0 & 36 & -41 \\ 6 & -17 - 7I & -17 + 7I & 0 & -72 & 28 \\ 0 & -\frac{7}{2} + \frac{17}{2}I & -\frac{7}{2} - \frac{17}{2}I & -144 & 128 & 7 \\ 3 & -12 + 5I & -12 - 5I & 72 & -46 & 21 \end{bmatrix}$$

$$(5.10)$$

$$TJ.T^{-1}-M$$

Welcher der Spaltenvektoren sind Eigenvektoren von M?

- (A) alle
- (B) alle bis auf den vierten
- (C) alle bis auf den vierten und den fünften
- (D) alle bis auf den fünften und den sechsten

e4 := SubMatrix(T, 1..6, 4..4)

 $M.e4 - 4 \cdot e4$ 

e5 := SubMatrix(T, 1..6, 5..5)

	[	46		
	_	-128		
		36	<b>(= 40</b> )	
		-72	(5.13)	
		128		
		128 -46		
	$M.e5-4\cdot e5$			
	_	-72		
		144		
		0		
		0	(5.14)	
		-144		
		72		
	$e6 \coloneqq SubMatrix(T, 16, 66)$			
	_	15		
		11		
		-41	<i></i>	
		28	(5.15)	
		7		
		21		
	M.e6-4.e6			
		46 ]		
	_	-128		
		36	<b>4</b> = 4.43	
		-72	(5.16)	
		128		
		-46		
	$M.e6 = 4 \cdot e6 + e5$	1		

$$\begin{bmatrix} 106 \\ -84 \\ -128 \\ 40 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 106 \\ -84 \\ -128 \\ 40 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 156 \\ 38 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 156 \\ 38 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 156 \\ 38 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 106 \\ -84 \\ 40 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 106 \\ -84 \\ 40 \\ 38 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 106 \\ -84 \\ 40 \\ 38 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 106 \\ -84 \\ 40 \\ 38 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 106 \\ -84 \\ 40 \\ 38 \end{bmatrix}$$

## Andere Operationen mit Matrizen

restart

with(LinearAlgebra):

A := Matrix(3, 3, [seq(j, j = 1..9)]):

A, Transpose(A)

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \\ 3 & 6 & 9 \end{bmatrix}$$
 (6.1)

 $a := \langle a_1, a_2, a_3 \rangle$ 

$$\begin{bmatrix} a_{-1} \\ a_{-2} \\ a_{-3} \end{bmatrix}$$
 (6.2)

 $b := \langle b_1, b_2, b_3 \rangle$ 

$$\begin{bmatrix} b_{-1} \\ b_{-2} \\ b_{-3} \end{bmatrix}$$
 (6.3)

a.b

$$\overline{a_{-}1} \ b_{-}1 + \overline{a_{-}2} \ b_{-}2 + \overline{a_{-}3} \ b_{-}3$$
 (6.4)

DotProduct(a, b)

$$\overline{a_{-}1} \ b_{-}1 + \overline{a_{-}2} \ b_{-}2 + \overline{a_{-}3} \ b_{-}3$$
 (6.5)

DotProduct(a, b, conjugate = false)

$$a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$
 (6.6)

a b assuming real

$$a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$
 (6.7)