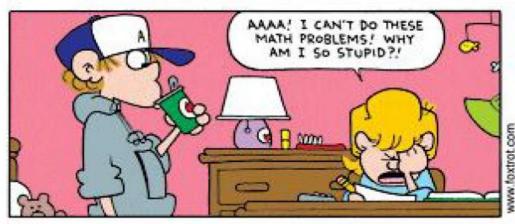


FoxTrot

by Bill Amend











SW2/ETALA ANVENDT LINEÆR ALGEBRA





Matematisk grund-introduktion til Lineær Algebra:

- Definitioner
- Metoder
- Notation
- Matematisk abstraktion og argumentation
- Matematisk bevisførelse
- > Anvendelse

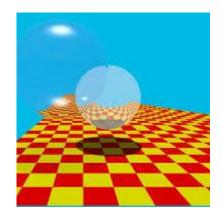


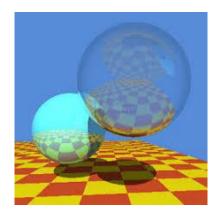


Lineære systemer:

- > Kredsløbsanalyse/-design
- ➤ Netværksanalyse/-design
- ➤ Signal-/Billedbehandling
- > Computergrafik
- Datahåndtering
- > CAD/CAM/FEM/.....
- > Økonomi
- > Produktionstyring
- **>** ...











Lineære systemer:

- Ofte meget store systemer/datamængder
- Computer-beregning v.hj.a. metoder fra lineær algebra
- MEN: Afrundingsfejl kan have store konsekvenser
- DERFOR: Vi skal lære metoderne til bunds (og "i hånden") for at kunne håndtere computerberegninger!!!
- Metoder læres på overskuelige systemer (2-4 dimensioner)





Undervisning:

- > 2 timer forelæsning:
 - > Fokus på begreber og metoder
 - > Eksempler live
 - > Refleksionsspørgsmål/Quiz'er
- > 2 timer opgaveregning:
 - ➤ Metoderne/begreberne læres
 - Argumentation skærpes
- > Anvendelse:
 - Indledende eksempler i start af hvert kapitel
 - > 4 cases til selvstudium (en del af pensum)





Mål:

- > Forstå: Begreber, metoder, notation
- Anvende: Matematiske metoder og beregninger
- > Argumentation: Argumentere matematisk
- Abstraktion: Kunne udvide/overføre begreber og metoder til store systemer indenfor forskellige anvendelsesområder

Eksamen:

- > 3 timer skriftlig:
 - Definitions-/begrebsopgaver
 - Regneopgaver
 - Argumentationsopgaver





AARHUS UNIVERSITET

Matematik 1. Noter i lineær algebra Tage Bai Anderser

November 1977

MATEMATISK INSTITU

- 14 -

Observation 3.7. Med notation som i 3.6 gælder, at $(A^*)^* = A$. Thi for alle v E V, w E W:

$$<(A^*)^*v_v = \overline{< w_v (A^*)^*v_v}_W = \overline{< A^*w_v v_v}_V = < v_v A^*w_v v_v$$

så af Lemma 2.14 følger, at $(A^*)^*v = Av$, $\forall v \in V$, så at $(A^*)^* = A$.

Vi skal indføre følgende korte betegnelser for billedrum og nulrum for en lineær afbildning:

nition 3.8. Lad V og W være vektorrum og A: V + W ldning. Så defineres

$$N_{A} = \{ v \in W \mid \exists x = 0 \}$$

$$R_{A} = \{ w \in W \mid \exists x = Ax \}$$

(Som tidligere set er N, et unde af W).

dukter <.,.>, og <.,.: ning. Så gælder:

- 4. $R_{\Delta} = N_{\Delta}^{\perp}$

Bevis. Vi viser 1, - derefter følger de andre udsagn fra tidligere resultater.

$$y \in N_A \Leftrightarrow Ay = 0 \Leftrightarrow \langle Ay, x \rangle_W = 0, \forall x \in W \Leftrightarrow \langle y, A^*x \rangle_V = 0, \forall x \in W \Leftrightarrow y \in R_{A^*}^{\perp}.$$

7. JANUAR 2020

2. følger ved at anvende resultatet fra 1. på afbildningen A^* , idet vi benytter, at $(A^*)^* = A$ (jvf. 3.7).

- 15 -

- 3. følger af 1., idet $R_{\lambda *} = R_{\lambda *}^{\perp \perp} = N_{\lambda}^{\perp}$, benyttet Korollar 2.7.
 - 4. følger af 3 anvendt på A*

være en m×n matrix. I WCT kal-Bemærkning 3.10. La mmet af IR^m udspændt af søjlevektodes dimensionen af u en af A. Mange steder i litteraturen kalr søjlerangen af A, medens dimensionen af unaf IRⁿ udspændt af rækkevektorerne i A kaldes for

Nu er underrummet udspændt af søjlerne i A lig med R (jvf. WCT, 4.3, side 29).

Da R_{n*} kan identificeres med underrummet udspændt af rækkerne i A (idet rækker i A korresponderer med søjler i A*), siger følgende sætning, at "rækkerang = søjlerang".

Sætning 3.11. Lad A være en m×n matrix. Så er dim R_h = dim Ra*.

Beyis. Af sætning 3.9, Korollar 2.6 og WCT, Sætning 2.4.7

$$\dim R_{A^*} = \dim N_A^{\perp} = n - \dim N_A = \dim R_A.$$

Konvention 3.12. I det følgende skal vi kun arbejde med tilfældet V = W og $\langle \cdot, \cdot \rangle_{V} = \langle \cdot, \cdot \rangle_{W}$. Så når vi taler om et vektorrum V med indre produkt og en lineær afbildning A: V + V og s adjungerede er det underforstået, at V både som "definiog "slutrum" for A er udstyret med samme indre produkt.

d V være et endelig dimensionalt vektorrum og B være lineære afbildninger af V med indre produkt. ind i V. Så gælder

- 1. $(A+B)^* = A^* + B^*$
- 2. $\forall \alpha \in C: (\alpha A)^* = \overline{\alpha} A^*$
- 3. $(AB)^* = B^*A^*$.

Bevis. For alle v,w∈V er

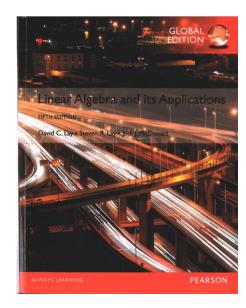


Bog:

- Lay/Lay/McDonald: Linear Algebra and its Applications, Pearson (5th Ed./Global Edition)
 - Grundig og "let" læselig
 - Mange eksempler og opgaver
 - Matematisk bevisførelse
 - Case/eksempel i start af hvert kapitel
 - Ordbog (engelsk) bagerst
 - Study guide

Blackboard:

- Kursusbeskrivelse med læringsmål
- Opslagstavle/meddelelser
- Vejledende lektionsplan for hele kurset
- Detaljeret lektionsplan en uge frem
- Løsningsforslag
- Tidligere eksamensopgaver
- Andet materiale





Indre produkt Echelon form Egenfunktion Hovedakse Kvadratisk form Rækkevektor Enhedsvektor Underbestemt Pivot Ortonormal basis Potensmetode QR faktorisering Singulær værdi dekomposition Matrix Transformation Næsten-singulær 1-til-1 Komplement Range Rækkeækvivalent Singulær matrix Dilation Dimension Determinant Underrum Normalvektor Overbestemt Ligedannet Symmetrisk Negativ definit Transponeret Prik produkt Positiv semidefinit Ortogonal sæt Trajectory Nulrum Attraktor Augmenteret Rank Konsistent Singulær vektor Ikke-triviel Rækkerum Vektor Rækkeækvivalent Diagonal matrix Blok-diagonal Begrænset optimering Lineær afhængig Søjlevektor Transponere Kommutativ Blok-matrix Basis Cauchy-Schwartz Kontraktion Venstre multiplikation Spektral dekomposition Adjugeret Invers matrix Invertibel Isomorf Kernel Mindste kvadrat Højre multiplikation Undermatrix Ikke-singulær Inkonsistent Uendelig-dimensional Invarians Ledende indgang Norm Singulær værdi Triviel Domæne Karakteristisk ligning Koefficient-matrix Konvergent Enhedsmatrix Rækkeoperation Vektorrum Skalar Karakteristisk polynomium Cofaktor Koordinatafbildning Identitetsmatrix Trekantsmatrix Vægte Span Cholesky faktorisering Søjle-rum Koordinatvektor Gram-Schmidt Ortogonal projektion Nulvektor Trace Egenværdi Covariance Dynamisk system Positiv definit Strengt dominerende egenværdi Egenrum Søjlevektor Negativ semidefinit Gaussisk elimination Lineær uafhængig Distributiv Indefinit Associativ Egenvektor Ortogonal Diagonalværdi Ligevægtsvektor Faktorisering Reduceret echelon form Rang Diagonaliserbar Differensligning Elementær matrix Ekspansion Ortogonal matrix Rækkeoperation

