

Intro

den 27 september 2018

13:41

En bas $\{\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n\}$ för \mathbb{R}^n kallas en ON-bas om

$$\bar{v}_i \cdot \bar{v}_j = 0 \quad \forall i, j.$$

$$\|\bar{v}_i\| = 1 \quad \forall i.$$

Detta är faktiskt en att arbeta med, men brukar vara ett bra hjälp. För detta används Gram-Schmidt's metod, som också är en konstruktion till varje ortonormal bas i \mathbb{R}^n som en ortonormal bas. Den går till som följer:

Låt $B = \{\bar{w}_1, \dots, \bar{w}_n\}$ vara en bas för \mathbb{R}^n .

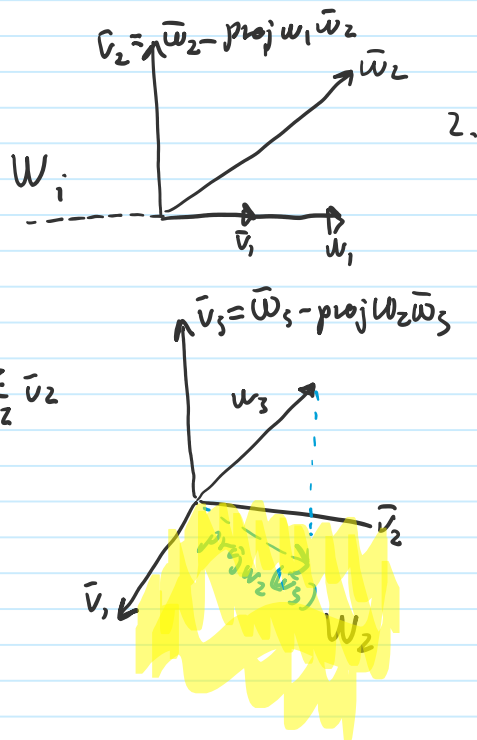
1. Låt $\bar{v}_1 = \bar{w}_1$.

2. $\bar{v}_2 = \bar{w}_2 - \text{proj}_{\bar{w}_1} \bar{w}_2$

3. $\bar{v}_3 = \bar{w}_3 - \text{proj}_{\bar{w}_1} \bar{w}_3 -$

$$= \bar{w}_3 - \frac{\bar{w}_3 \cdot \bar{v}_1}{\|\bar{v}_1\|^2} \bar{v}_1 - \frac{\bar{w}_3 \cdot \bar{v}_2}{\|\bar{v}_2\|^2} \bar{v}_2$$

etc etc...



7.11.17. forts

den 27 september 2018 13:34

Hitta koordinatmatrisen för $\vec{w} = (3, -5)$ m. avseende på \hat{S} och hitta $\{\vec{w}\}_B$.
c) Koordinatmatrisen:

$$(w)_S = (a_1, a_2), \text{ med } \vec{w} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 = a_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + a_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow (w)_S = (3, -5).$$

$$[w]_B = P_{S \rightarrow B} [w]_S = \frac{1}{11} \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ -5 \end{bmatrix} = \frac{1}{11} \begin{bmatrix} -5 \\ -13 \end{bmatrix}.$$

7.9.7.

den 27 september 2018

13:36

Att ta den ortogonala projektionen av $\vec{x} = (1, 2, 0, -2)$ på

\mathbb{R}^4 -delrummet

$$W := \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}.$$

$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}$ är en ortogonal, men inte ortonormal, bas för W .

Normera

$$B_W = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{2}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{2} \right\}.$$

Då är

$$\begin{aligned} \text{Proj}_W \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} &= \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{2} \right) \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \frac{1}{2} + \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{2} \right) \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} \frac{1}{2} \\ &= \frac{1}{4} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \frac{5}{4} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ -2 \\ -2 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

7.9.30.

den 27 september 2018 13:56

Använd gram-Schmidt för att göra den givna basen ortonormal.

$$\bar{w}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}; \bar{w}_2 = \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix}; \bar{w}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Välj $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ att utgå från.

$$\bar{v}_1 = \bar{w}_1.$$

$$\bar{v}_2 = \bar{w}_2 - \text{proj}_{\bar{w}_1}(\bar{w}_2) = \bar{w}_2 - \frac{\bar{w}_2 \cdot \bar{v}_1}{\|\bar{v}_1\|^2} \bar{v}_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix} - \frac{\begin{bmatrix} 3 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}}{1^2} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \bar{v}_3 &= \bar{w}_3 - \text{proj}_{\bar{w}_1}(\bar{w}_3) - \text{proj}_{\bar{w}_2}(\bar{w}_3) = \bar{w}_3 - \frac{\bar{w}_3 \cdot \bar{v}_1}{\|\bar{v}_1\|^2} \bar{v}_1 - \frac{\bar{w}_3 \cdot \bar{v}_2}{\|\bar{v}_2\|^2} \bar{v}_2 = \\ &= \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{\begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}}{1} \cdot \bar{v}_1 - \frac{\begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix}}{\sqrt{49+4}} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{26}{\sqrt{53}} \begin{bmatrix} 0 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\text{Normera: } \bar{v}_2 = \frac{1}{\|\bar{v}_2\|} \cdot \bar{v}_2$$

$$\bar{v}_3 = \frac{1}{\|\bar{v}_3\|} \cdot \bar{v}_3$$

Diskussionsuppgifter 7.9.D6.

den 27 september 2018 14:04

Sant eller falskt? Motivera.

A) Det finns inga linjärt beroende ortonormala mängder i \mathbb{R}^n .

B) Det finns inga linjärt beroende ortogonala mängder i \mathbb{R}^n .

C) Varje delmängd av \mathbb{R}^n har en ortonormal bas.

D) Om q_1, q_2, q_3 är de ortonormala vektorerna som fås genom gram schmidt av w_1, w_2, w_3 så är $q_3 \cdot w_1$ och $q_3 \cdot w_2 = 0$.

- D6.**
- (a) True. Any orthonormal set of vectors is linearly independent.
 - (b) False. An orthogonal set may contain $\mathbf{0}$. However, it is true that any orthogonal set of nonzero vectors is linearly independent.
 - (c) False. Strictly speaking, the subspace $\{\mathbf{0}\}$ has no basis, hence no orthonormal basis. However, it is true that any nonzero subspace has an orthonormal basis.
 - (d) True. The vector \mathbf{q}_3 is orthogonal to the subspace $\text{span}\{\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2\}$.

Upg 5 från hemuppgifter

den 27 september 2018

14:06

Uppgift 5. Delrummet W i \mathbb{R}^5 ges som lösningsrummet till det linjära ekvationssystemet

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + 2x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ x_2 + x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 - 3x_2 - 2x_3 + x_5 = 0 \end{cases}$$

Bestäm en ortonormal bas för W och skriv vektorn $\vec{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ som en summa av två vektorer, den ena i W och den andra i W^\perp .

Uppgift 6. Bestäm en ortonormal bas för W^\perp , där W är som i uppgift 5. Vad säger dimensionssatsen för delrum om det här fallet (uppgift 5 och 6)? Stämmer det?

Skriv systemet som matrisen

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & -3 & -2 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Delrummet W söker är lösningsrummet till $A\vec{x} = \vec{0}$:

$$\left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 1 & 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -3 & -2 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right] \sim \{r_3 - r_1\} \sim \left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 1 & 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & -4 & -1 & 0 & 0 \end{array} \right] \sim \{r_3 + 4r_2\} \sim$$

$$\sim \left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 1 & 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 & 1 & 0 \end{array} \right] \sim \{r_1 - r_2\} \sim \left[\begin{array}{ccccc|c} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 & 1 & 0 \end{array} \right]$$

Nu kan vi parametrisera:

$$\left. \begin{array}{l} x_5 = t \\ 3x_4 = -x_5 \\ x_3 = s \\ x_2 = -x_3 - x_4 \\ x_1 = -x_3 \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -s \\ -s + 1/3 t \\ s \\ -1/3 t \\ t \end{bmatrix} = t \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1/3 \\ 0 \\ -1/3 \\ 1 \end{bmatrix} + s \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Utgång $\begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ som \bar{v}_1 . Gram-Schmidt:

$$\bar{v}_2 = \bar{w}_2 - \text{proj}_{\bar{v}_1} \bar{w}_2 = \bar{w}_2 - \frac{\bar{w}_1 \cdot \bar{v}_1}{\|\bar{v}_1\|^2} \bar{v}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1/3 \\ 0 \\ -1/3 \\ 1 \end{bmatrix} - \underbrace{\begin{bmatrix} 0 \\ 1/3 \\ 0 \\ -1/3 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}}_{\sqrt{3}} \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 0 \\ 1/3 \\ 0 \\ -1/3 \\ 1 \end{bmatrix} + \frac{1}{3\sqrt{3}} \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Ortonormera sedan båda vektorerna i gör det enkla på första!

$$\bar{v}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\bar{v}_2 = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} -1/\sqrt{3} \\ 1-\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{3} \cdot \sqrt{1/3 + (1-\sqrt{3})^2 + 1/3 + 1 + 9}$$

$$\begin{bmatrix} -1/\sqrt{3} \\ 1-\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\sqrt{1/3 + 2/3 + 1 - 2\sqrt{3} + 3}$$

= orka.

7.2.P4.

den 26 september 2018 11:23

visa att om $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ är injektiv och linjär och $\beta = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$ är en bas för \mathbb{R}^n så är $C = \{T(\vec{v}_1), \dots, T(\vec{v}_n)\}$ en bas för \mathbb{R}^n . Dvs: Injektiva avbildningar skickar baser på baser!

En bas är en linjärt oberoende mängd som spänner upp \mathbb{R}^n (i detta fall). Vi vet att en linjärt oberoende mängd av n vektorer spänner upp \mathbb{R}^n . Det återstår att visa att $\{T(\vec{v}_1), \dots, T(\vec{v}_n)\}$ är linjärt oberoende.

vi vet att T injektiv $\Leftrightarrow \ker(T) = \vec{0}$.

vi kan skriva en linjärkombination av vektorer i C som

$$\vec{0} = k_1 T(\vec{v}_1) + \dots + k_n T(\vec{v}_n) = \{T \text{ linjär}\} = T(k_1 \vec{v}_1 + \dots + k_n \vec{v}_n).$$

Eftersom β är linjärt oberoende så är $k_1 \vec{v}_1 + \dots + k_n \vec{v}_n \neq \vec{0}$ om inte $k_1, \dots, k_n = 0 \forall k_i$. T injektiv $\Rightarrow T(k_1 \vec{v}_1 + \dots + k_n \vec{v}_n) \neq \vec{0}$ om inte $k_1, \dots, k_n = 0 \forall k_i$. Detta är ekvivalent, av linäritet, med att

$k_1 T(\vec{v}_1) + \dots + k_n T(\vec{v}_n) \neq \vec{0}$ om inte $k_1, \dots, k_n = 0 \forall k_i$, vilket är definitionen av linjärt oberoende. Eftersom C är linjärt oberoende och spänner upp \mathbb{R}^n så är C en bas för \mathbb{R}^n , v.s.v.

Använd Gram-Schmidt för att göra följande bas till en orthonormal bas:

$$w_1 = (1, 1, 1)$$

$$w_2 = (-1, 1, 0)$$

$$w_3 = (1, 2, 1)$$

29. Let $v_1 = w_1 = (1, 1, 1)$, $v_2 = w_2 - \frac{w_2 \cdot v_1}{\|v_1\|^2} v_1 = (-1, 1, 0) - (\frac{0}{3})(1, 1, 1) = (-1, 1, 0)$, and

$$v_3 = w_3 - \frac{w_3 \cdot v_1}{\|v_1\|^2} v_1 - \frac{w_3 \cdot v_2}{\|v_2\|^2} v_2 = (1, 2, 1) - (\frac{4}{3})(1, 1, 1) - (\frac{1}{2})(-1, 1, 0) = (\frac{1}{6}, \frac{1}{6}, -\frac{1}{3})$$

Then $\{v_1, v_2, v_3\}$ is an orthogonal basis for R^3 , and the vectors

$$q_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|} = (\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}), \quad q_2 = \frac{v_2}{\|v_2\|} = (-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0), \quad q_3 = \frac{v_3}{\|v_3\|} = (\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{2}{\sqrt{6}})$$

form an orthonormal basis for R^3 .

Ännu en skitsvår gammal tentauppgift (hann inte igår)

den 26 september 2018 22:34

8. (5p) Låt \mathbf{I} beteckna identitetsmatrisen med n rader och n kolonner och låt \mathbf{J} beteckna en matris av samma format bestående av enbart ettor. Låt \mathbf{A} vara en matris, med minst lika många kolonner som rader, och sådan att

$$\mathbf{A}\mathbf{A}^T = \mathbf{J} + \lambda\mathbf{I},$$

för något reellt tal λ . Visa på vilket sätt matrisen \mathbf{A} :s rang beror på värdet på λ .