

# Dagordning och intro

den 12 september 2018 13:37

Idag: Kryssprodukt, areor och volymer.

Låt  $\vec{u}$  och  $\vec{v}$  vara vektorer i  $\mathbb{R}^3$ . Då definieras **kryssprodukten**  $\vec{w} = \vec{u} \times \vec{v}$  som

$$\vec{w} = (u_2 v_3 - u_3 v_2, u_3 v_1 - u_1 v_3, u_1 v_2 - u_2 v_1) \quad (\Rightarrow)$$

$$\vec{w} = \begin{pmatrix} |u_2 & u_3| \\ v_2 & v_3|, -|u_1 & u_3| \\ v_1 & v_3|, |u_1 & u_2| \\ v_1 & v_2| \end{pmatrix} \quad (\Rightarrow)$$

$$\vec{w} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix}$$

Det gäller från egenskaper hos determinanter att

$$\vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u}$$

$$\vec{u} \times \vec{u} = \vec{0}$$

} Låt studenten kunna beräkna på sin egen lilla kalkylator

samt att (4-3.8)

$$\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$$

$$(\vec{u} + \vec{v}) \times \vec{w} = \vec{u} \times \vec{w} + \vec{v} \times \vec{w}$$

$$h(\vec{u} \times \vec{v}) = (h\vec{u}) \times \vec{v} = \vec{u} \times h\vec{v}$$

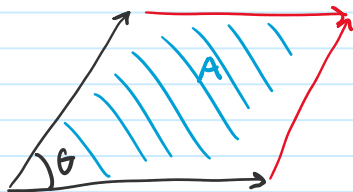
$$\vec{u} \times \vec{0} = \vec{0} \times \vec{u} = \vec{0}.$$

Sats 4-3.4.

$$a) \vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = 0$$

$$b) \vec{v} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = 0.$$

Sats 4-3.10.



$$\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$$

$$A = \|\vec{u} \times \vec{v}\|$$

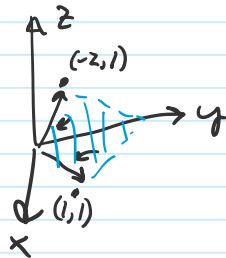
4.3.19.

den 12 september 2018

13:26

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

$$\text{Ar} = \det A = 1 + 2 = 3$$



$\mathcal{I} \mathbb{R}^3$ :

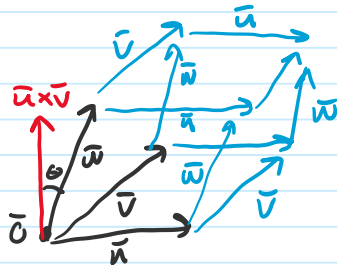
$$\begin{aligned} \text{Ar} &= \|\bar{u} \times \bar{v}\| = \left\| \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\| = \left\| \begin{bmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ 1 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \end{bmatrix} \right\| = \|\hat{x} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ -2 & 0 \end{vmatrix} - \hat{y} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ -2 & 0 \end{vmatrix} + \hat{z} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 1 \end{vmatrix}\| = \\ &= \|3\hat{z}\| = \left\| \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{bmatrix} \right\| = \sqrt{9} = 3, \text{ samma!} \end{aligned}$$

4.3.27.

den 12 september 2018 13:36

Attika volymen hos parallelepipeden som spänns upp av

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} 2 \\ -6 \\ 2 \end{bmatrix}; \vec{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ -2 \end{bmatrix}; \vec{w} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ -4 \end{bmatrix}.$$



$$V = A \cdot h$$

riktningsvektorn på basen med

$$h = \left| \vec{w} \cdot \frac{(\vec{u} \times \vec{v})}{\|\vec{u} \times \vec{v}\|} \right| \quad \vec{u} \times \vec{v}.$$

$$A = \|\vec{u} \times \vec{v}\|$$

$$\Rightarrow A \cdot h = \left| \vec{w} \cdot \frac{(\vec{u} \times \vec{v})}{\|\vec{u} \times \vec{v}\|} \right| \quad \cancel{\|\vec{u} \times \vec{v}\|} = \left| \vec{w} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) \right|$$

$$\begin{aligned} \vec{u} \times \vec{v} &= \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ 2 & -6 & 2 \\ 0 & 4 & -2 \end{vmatrix} = \hat{x} \cdot \begin{vmatrix} -6 & 2 \\ 4 & -2 \end{vmatrix} - \hat{y} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 0 & -2 \end{vmatrix} + \hat{z} \cdot \begin{vmatrix} 2 & -6 \\ 0 & 4 \end{vmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 12 - 8 \\ -(-2) \cdot 2 \\ 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 4 \\ 8 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$V = \left| \vec{w} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) \right| = \left| \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ -4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 4 \\ 4 \\ 8 \end{bmatrix} \right| = |-16| = \boxed{16}$$

## Stud 4.3.35.

den 12 september 2018

13:36

Låt

$$\bar{u} = (3, 2, -1), \bar{v} = (0, 2, -3), \bar{w} = (2, 6, 7). \quad \text{Beräkna}$$

a)  $\bar{v} \times \bar{w}$

b)  $\bar{u} \times (\bar{v} \times \bar{w})$

c)  $(\bar{u} \times \bar{v}) \times \bar{w}$ .

Svar:

a)  $(32, -6, -4)$

b)  $(-14, -20, -82)$

c)  $(27, 40, -42)$

## Stud 4.3.37.

den 12 september 2018

13:36

Attita en vektor som är ortogonal med både  $\vec{u}$  och  $\vec{v}$ .

a)  $\vec{u} = (-6, 4, 2)$ ,  $\vec{v} = (3, 1, 5)$

b)  $\vec{u} = (-2, 1, 5)$ ,  $\vec{v} = (3, 0, -3)$

Skruet är  $\vec{u} \times \vec{v}$  från sats i degenningarna, med

a)  $\vec{w} = \vec{u} \times \vec{v} = (18, 36, -18)$

b)  $\vec{w} = \vec{u} \times \vec{v} = (-3, 9, -3)$ .

4.3.52.

den 12 september 2018

14:27

Antag att  $A^h = 0$ , för något  $h$ . Visa att  $A$  inte är  
inverterbar.

# 4.3.52.

den 13 september 2018

20:26

Låt

$$\bar{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix}, \quad \bar{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}, \quad \bar{w} = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{bmatrix}.$$

Visa att

$$\bar{u} \cdot (\bar{v} \times \bar{w}) = \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix}.$$

determinant

Vi tar en definitionen:

$$\bar{v} \times \bar{w} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} = \hat{x} \begin{vmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{vmatrix} - \hat{y} \begin{vmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{vmatrix} + \hat{z} \begin{vmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{vmatrix} = \begin{bmatrix} v_2 w_3 - v_3 w_2 \\ v_3 w_1 - v_1 w_3 \\ v_1 w_2 - v_2 w_1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \bar{v} \cdot (\bar{v} \times \bar{w}) = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} v_2 w_3 - v_3 w_2 \\ v_3 w_1 - v_1 w_3 \\ v_1 w_2 - v_2 w_1 \end{bmatrix} = v_1 \begin{vmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{vmatrix} - v_2 \begin{vmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{vmatrix} + v_3 \begin{vmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{vmatrix} =$$

$$= \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix}. \quad \text{V.s.v.}$$

# 4.3.21.

den 13 september 2018 20:33

(Jag har modifierat A från hur A ser ut i boken)  
 Attka volymen av parallelepipeden som den bildas som kolonnerna  
 i

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

av förm upg:

$$V = \det A^T = \det A.$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{Bmatrix} r_2 - r_1 \\ r_3 + r_1 \end{Bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -2 & -2 \\ 0 & 4 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \det A = 1 \cdot \begin{vmatrix} -2 & -2 \\ 4 & 4 \end{vmatrix} = 0.$$

$\Rightarrow$  vektorerna ej linj. oberoende  $\Rightarrow$  de spänner upp ett plan eller en linje  
 som inte är någon volym!



# Uppgift från tentan jag skrev i linjär algebra som diskussionsuppgift

den 12 september 2018 14:36

(2) (5p) Vilka av följande fem påståenden om matrisen

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}$$

är **FALSKA**? (Du behöver inte motivera svaren.)

- (a)  $A$  är inverterbar.
- (b) Om  $v \in \mathbb{R}^5$  och  $Av = v$  så är  $v = 0$ .
- (c) Den sista raden i  $A^2$  är  $[0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 25]$ .
- (d)  $A$  kan transformeras till identitetsmatrisen med hjälp av elementära radoperationer.
- (e)  $\det(A) = 120$ .

d) ser ut att vara sant. Då följer a) av "satsen om nästan allt".

b) är falskt, låt t.ex.  $\vec{v} = [1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0]^T$ .

c) Är sant, multiplikation av sista raden med sig själv av determinanten är 0, förutom sista, som blir 25.

e)  $\det A = \prod_{i=1}^5 a_{ii} = 1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot 4 \cdot 5 = 6 \cdot 20 = 120$ .

# Svår uppgift från gammal tenta, ge som läxa

den 13 september 2018 20:54

8. För varje heltal  $n \geq 1$ , låt  $A_n$  vara  $n \times n$ -matrisen med ettor på diagonalen och superdiagonalen, minusettor på subdiagonalen och nollor för övrigt. För  $n = 1$  finns inga super- eller subdiagonaler så vi definierar  $A_1 = (1)$ . Exempelvis är

$$A_3 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad A_4 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad A_5 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}.$$

- (a) Det gäller att  $\det A_n = \det A_{n-1} + \det A_{n-2}$  för alla  $n \geq 3$ . Varför? (3)  
(b) Beräkna  $\det A_{10}$ . (1)

*Lösning.* (a) Först ett par observationer:

- Om man stryker den första raden och kolonnen i  $A_n$  får man  $A_{n-1}$ .
- Om man i stället stryker den första kolonnen och den andra raden får man en matris  $B_{n-1}$  som är likadan som  $A_{n-1}$  sånär som på att första raden bara innehåller en etta och inte två.

Om vi utvecklar determinanten för  $A_n$  längs med första kolonnen får vi  $\det A_n = 1 \cdot \det A_{n-1} - (-1) \cdot \det B_{n-1}$ . Utvecklar vi  $\det B_{n-1}$  längs första raden får vi  $\det B_{n-1} = \det A_{n-2}$ .

- (b) Vi kan direkt beräkna  $\det A_1 = 1$  och  $\det A_2 = 1 \cdot 1 - 1 \cdot (-1) = 2$ , och med rekursionsformeln från (a)-uppgiften får vi

$$\begin{aligned} \det A_3 &= \det A_2 + \det A_1 = 2 + 1 = 3, \\ \det A_4 &= \det A_3 + \det A_2 = 3 + 2 = 5, \\ \det A_5 &= \det A_4 + \det A_3 = 5 + 3 = 8, \\ \det A_6 &= \det A_5 + \det A_4 = 8 + 5 = 13, \\ \det A_7 &= \det A_6 + \det A_5 = 13 + 8 = 21, \\ \det A_8 &= \det A_7 + \det A_6 = 21 + 13 = 34, \\ \det A_9 &= \det A_8 + \det A_7 = 34 + 21 = 55, \\ \det A_{10} &= \det A_9 + \det A_8 = 55 + 34 = 89. \end{aligned}$$

□

**Svar:**

- (b)  $\det A_{10} = 89$ .