# MAT1110 Oblig2

## Erik Øystein Gåserud

## April 29, 2015

## Oppgave 1

a)

Av oppgaven har vi fått opplyst at:

$$A = \begin{pmatrix} 4 & 6 \\ 6 & -1 \end{pmatrix} \qquad \mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} \qquad \mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Vi ganger ut  $A\mathbf{v}_1$  og  $A\mathbf{v}_2$ :

$$A\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 24\\16 \end{pmatrix} = A\lambda_1$$
  $A\mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} -10\\15 \end{pmatrix} = A\lambda_2$ 

som gir ligningene for egenverdiene  $\lambda_1$  og  $\lambda_2$ :

$$3\lambda_1 = 24 \wedge 2\lambda_1 = 16$$
  $3\lambda_2 = -10 \wedge 2\lambda_2 = 15$   $\downarrow$   $\lambda_1 = 8$   $\lambda_2 = -5$ 

b)

Dersom  ${\bf v}$  er en egenvektor for en  $n\times n$  matrise A med en egenverdi  $\lambda$ , så er også enhver parallell vektor,  $c{\bf v}$  der  $c\neq 0$ , en egenvektor med egenverdi  $\lambda$  siden :

$$A(c\mathbf{v}) = c(A\mathbf{v}) = c(\lambda\mathbf{v}) = \lambda(c\mathbf{v})$$

**c**)

oppg1c.m

$$A = [4 \ 6; 6 \ -1]$$
 $[U, V] = eig(A)$ 

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 6 \\ 6 & -1 \end{bmatrix}$$

$$U = \begin{bmatrix} 0.5547 & -0.8321 \\ -0.8321 & -0.5547 \end{bmatrix}$$

$$V = \begin{bmatrix} -5 & 0 \\ 0 & 8 \end{bmatrix}$$

Ikke overraskende gir MATLAB oss sammme  $\lambda$  verdier som vi kom frem til for hånd i oppgave 1a. Egenvektorene er derimot forskjellige, men de er parallelle (se under) med de vi fant for hånd, og de gjør da samme nytten.

$$|\mathbf{v}_1| = \sqrt{3^2 + 2^2} = \sqrt{13}$$
  $|\mathbf{v}_2| = \sqrt{2^2 + (-3)^2} = \sqrt{13}$ 

Siden søylevektorene i U er oppgitt med lengde 1. Så skal vi få to søylevektoren  $(\pm 1)\mathbf{v}_1$  og  $(\pm 1)\mathbf{v}_2$  når vi ganger inn  $\sqrt{13}$ .

$$U\sqrt{13} = \sqrt{13} \begin{pmatrix} 0.5547 & -0.8321 \\ -0.8321 & -0.5547 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}$$

d)

oppg1d.m

Siden U kan radreduseres til  $I_3$  vet vi at søylevektorene i U utgjør en basis for  $\mathbb{R}^3.$ 

**e**)

oppg1e.m

Siden U ikke kan radreduseres til  $I_3$  vet vi at søylevektorene i U ikke utgjør en basis for  $\mathbb{R}^3$ .

f)

oppg1f.m

```
A=[3 1 0 0; -1 1 0 0; 0 0 1 4; 0 0 1 4];

[U,V]=eig(sym(A))

Uredusert=rref(U)
```

```
U = \begin{bmatrix} 0, 0, -1 \\ 0, 0, 1 \\ 0, 0, 1 \end{bmatrix}
\begin{bmatrix} -4, 1, 0 \\ 1, 1, 0 \end{bmatrix}
V = \begin{bmatrix} 0, 0, 0, 0 \\ 0, 5, 0, 0 \\ 0, 0, 2, 0 \\ 0, 0, 0, 2 \end{bmatrix}
Uredusert = \begin{bmatrix} 1, 0, 0 \\ 0, 1, 0 \\ 0, 0, 0, 1 \end{bmatrix}
\begin{bmatrix} 0, 0, 0 \\ 0, 0, 0 \end{bmatrix}
```

Siden U ikke ble radredusert til  $I_4$ , vet vi at søylevektorene i U ikke utgjør en basis for  $\mathbb{R}^4$ .

oppg1g.m

```
A=[3 1 0 0; -1 1 0 0; 0 0 1 4; 0 0 1 4];

[U,V]=eig(A)

Uredusert=rref(U)
```

$$U = (\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{u}_3, \mathbf{u}_4)$$

Ser vi nøyere på  $\mathbf{u}_1$  og  $\mathbf{u}_2$ , oppdager vi at  $\mathbf{u}_1 = (-1)\mathbf{u}_2$ . Noe som betyr at  $\mathbf{u}_1$  og  $\mathbf{u}_2$  inneholder samme informasjon da de er parallelle (se oppgave 1b).

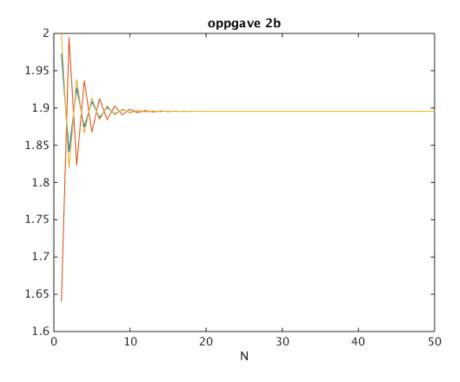
Selv om MATLAB radreduserer U til  $I_4$ , vet vi nå at søylevektorene i U ikke kan utgjøre en basis for  $\mathbb{R}^4$ , da to av de er "'like'.

# Oppgave 2

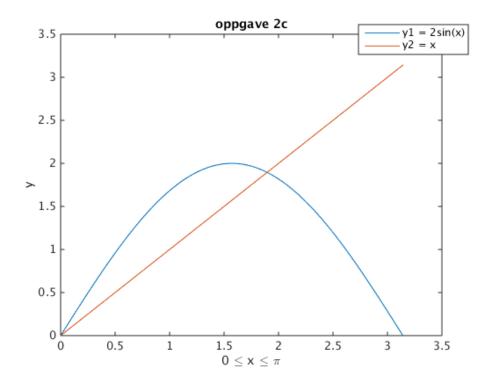
#### oppg2a.m

```
function [ output ] = f( a, x, N )
output(1)=a.*sin(x);
for i = 2:N
         output(i) = a.*sin(output(i-1));
end
end
```

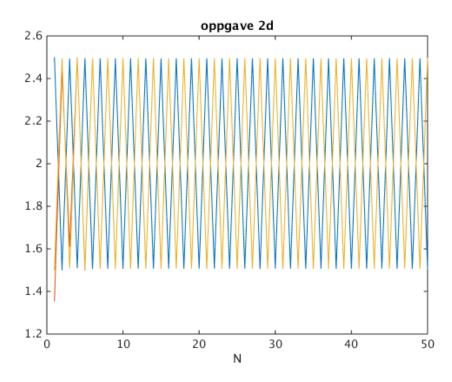
Koden for oppgave 2b-f ligger bakerst.



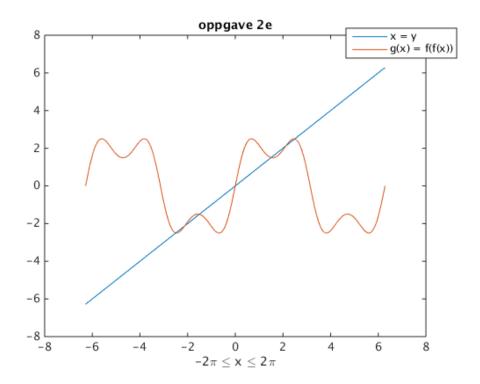
I starten er ser man en tydelig amplitude på kurven rundt senterlinjen y=1.9, men lar vi følgen løpe litt ser vi fort at amplituden rasktnærmer seg 0.



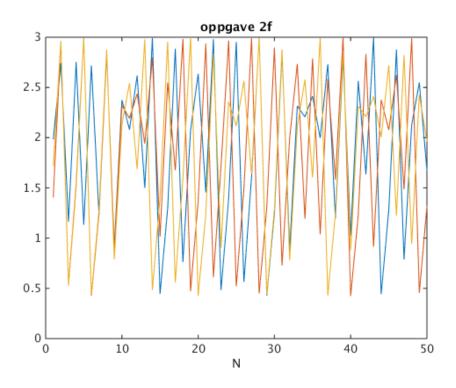
Leser fra figuren og ser at kurvene skjærer hverandre i punktet.  $x\approx 1.9,$   $y\approx 1.9$ 



Stabiliserer seg veldig rask på en peak-to-peak-amplitude = 1, senterlinjen ligger denne gangen på y=2.



Figuren viser at linjen skjærer g(x) ved  $x=0,\,\pm x\approx 1.5\wedge 2\wedge 2.5.$ 



Ikke godt å si hva som skjer her. Amplituden til den blå grafen roer seg litt periodevis ved  $N\approx 12$  og  $N\approx 35.$ 

#### kode fra oppgave 2

## oppg2b.m

```
kjoring1 = oppg2a(2, pi*rand, 50);
kjoring2 = oppg2a(2, pi*rand, 50);
kjoring3 = oppg2a(2, pi*rand, 50);
plot(kjoring1);
hold on;
plot(kjoring2);
plot(kjoring3);
title('oppgave_2b')
xlabel('N')
```

#### oppg2c.m

```
x = linspace (0,pi,100);
y1 = 2.*sin(x);
y2 = x;
plot (x,y1,x,y2);
title('oppgave_2c')
legend('y1_=_2sin(x)', 'y2_=_x')
xlabel('0_\leq_x_\leq_\pi')
ylabel('y')
```

#### oppg2d.m

```
kjoring1 = oppg2a(2.5, pi*rand, 50);
kjoring2 = oppg2a(2.5, pi*rand, 50);
kjoring3 = oppg2a(2.5, pi*rand, 50);
plot(kjoring1);
hold on;
plot(kjoring2);
plot(kjoring3);
title('oppgave_2d')
xlabel('N')
```

#### oppg2e.m

```
function [] = oppg2e()
N = 1000;
x = linspace(-2.*pi , 2.*pi , N);
y = x;
fx = f(x, N);
gx = f(fx, N);
\mathbf{plot}(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{x}, \mathbf{gx})
legend('x = y', g(x) = f(f(x))')
title ('oppgave_2e')
xlabel('-2 \pi - 2 \pi - 1eq x - 1eq 2 \pi')
end
function [ ut ] = f(x,N)
for i=1:N
ut(i)=2.5.*sin(x(i));
\mathbf{end}
end
```

#### oppg2f.m

```
kjoring1 = oppg2a(3, pi*rand, 50);
kjoring2 = oppg2a(3, pi*rand, 50);
kjoring3 = oppg2a(3, pi*rand, 50);
plot(kjoring1);
hold on;
plot(kjoring2);
plot(kjoring3);
title('oppgave_2f')
xlabel('N')
```