

Αριθμητική Γραμμική Άλγεβρα Project 2

Μιχαήλ Ανάργυρος Ζαμάγιας
TP5000

4 Ιουνίου 2020

Περιεχόμενα

1	Άσκηση 1	2
1.1	Ερώτημα	2
1.2	Λύση	3
1.2.1	Πρόγραμμα	3
2	Άσκηση 2	6
2.1	Ερώτημα	6
2.2	Λύση	7
2.2.1	Πρόγραμμα	7
3	Άσκηση 3	8
3.1	Ερώτημα	8
3.2	Λύση	9
3.2.1	Έλεγχος με το χέρι	9
3.2.2	Πρόγραμμα	11
4	Άσκηση 4	12
4.1	Ερώτημα	12
4.2	Λύση	13
4.2.1	Έλεγχος αν τα διανύσματα αποτελούν βάση	13
4.2.2	Ορθοκανονικοποίηση βάσης με τον αλγόριθμο Gram-Smith	15
4.2.3	Πρόγραμμα	17
5	Πηγές	18
5.1	Video	19
5.2	Σύνδεσμοι	19
5.3	Χρήσιμα αρχεία	19

Άσκηση 1

1.1 Ερώτημα

Δίνεται το σύστημα (1.1). Γράψτε αυτό το σύστημα στην μορφή $A\bar{x} = \bar{b}$ για κατάλληλα διανύσματα \bar{x} και \bar{b} . Εδώ μ είναι το τελευταίο ψηφίο του αριθμού μητρώου σας. Φτιάξτε ένα πρόγραμμα που να δέχεται ως δεδομένα έναν 3×3 πίνακα A και ένα 3×1 διάνυσμα \bar{b} και να είναι σε θέση να μας πει αν το σύστημα είναι αόριστο ή αδύνατο ή έχει μοναδική λύση. Αν το σύστημα έχει μοναδική λύση πρέπει να δίνει αυτή την λύση υπολογισμένη με την μέθοδο του επαυξημένου πίνακα (απαλοιφή Gauss). Δώστε τα αποτελέσματα του προγράμματός σας στο σύστημα εξισώσεων (1.1) καθώς και στο σύστημα (1.2).

$$\begin{aligned} 3x + 4y + 2z &= 3 \\ (1.1) \quad x - 2y &= 3 \\ \mu x + 3y + z &= 2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mu x + y + z &= 3 \\ (1.2) \quad x + 2y &= \mu \\ (\mu - 1) + 3y + z &= 2 \end{aligned}$$

1.2 Λύση

1.2.1 Πρόγραμμα

Το (1.1) γράφεται ως (1.3) στην μορφή $A\bar{x} = \bar{b}$. Ομοίως, το (1.2) γράφεται ως (1.4), με $\mu = 0$ για αριθμό μητρώου 5000.

$$(1.3) \quad \underbrace{\begin{pmatrix} 3 & 4 & 2 \\ 1 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}}_{\bar{b}}$$

$$(1.4) \quad \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & 3 & 1 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}}_{\bar{b}}$$

Η έξοδος task1.txt του προγράμματος task1.m για τα συστήματα (1.3) και (1.4):

```

1 A =
2     3     4     2
3     1    -2     0
4     0     3     1
5 b =
6     3
7     3
8     2
9 Given linear system has a unique non-trivial solution:
10 x = -2.0000
11 y = -2.5000
12 z =  9.5000
13
14
15 A =
16     0     1     1
17     1     2     0
18    -1     3     1
19 b =
20     3
21     0
22     2
23 Given linear system has a unique non-trivial solution:
24 x =  0.50000
25 y = -0.25000
26 z =  3.2500

```

Το πρόγραμμα task1.m:

```
1 clc;
2 clear all;
3 close all;
4
5 # matrix A with system coefficients
6 A = [3, 4, 2; 1, -2, 0; 0, 3, 1];
7 # matrix b with system constants
8 b = [3; 3; 2];
9 # print A and b
10 disp("A =");
11 disp(A);
12 disp("b =");
13 disp(b);
14 # run first task's logic
15 [x, y, z] = lin_sys(A, b)
16
17 # add new line to separate outputs
18 disp("\n")
19
20 # matrix A with system coefficients
21 A = [0, 1, 1; 1, 2, 0; -1, 3, 1];
22 # matrix b with system constants
23 b = [3; 0; 2];
24 # print A and b
25 disp("A =");
26 disp(A);
27 disp("b =");
28 disp(b);
29 # run first task's logic
30 [x, y, z] = lin_sys(A, b)
```

Η συνάρτηση lin_sys.m:

```
1 # check if linear system has solutions
2 function [x, y, z] = lin_sys(A, b)
3 # calculate A's determinant
4 det_A = det(A);
5 # check if the system has a unique non-trivial solution
6 # check if A's determinant is non-zero
7 if (det_A != 0)
8     disp("Given linear system has a unique non-trivial solution:")
9     # calculate system's unique non-trivial solution
10    # using Gaussian elimination
11    Axb_roots = A\b;
12    # convert negative zeros to zeros (-0 to 0)
13    Axb_roots(Axb_roots == 0) = 0;
14    # display solution
15    x = Axb_roots(1);
16    y = Axb_roots(2);
17    z = Axb_roots(3);
18 else
19     # get the size of b matrix
20     n = size(b)(1);
21     # calculate Cramer's determinants for the system
22     x_up = A;
23     y_up = A;
24     z_up = A;
25     for i = 1 : n
26         x_up(i, 1) = b(i);
27     end
28     det_x = det(x_up)/det_A;
29     for i = 1 : n
30         y_up(i, 2) = b(i);
31     end
32     det_y = det(y_up)/det_A;
33     for i = 1 : n
34         z_up(i, 3) = b(i);
35     end
36     det_z = det(z_up)/det_A;
37     # check if all of Cramer's determinants are equal to zero,
38     # then the system has infinite solutions
39     if (det_x == 0 && det_y == 0 && det_z == 0)
40         disp("Given linear system has infinite solutions.")
41     # if not all of Cramer's determinants are equal to zero,
42     # then the system has no non-trivial solutions
43     else
44         disp("Given linear has no non-trivial solutions.")
45     endif
46 endif
47 endfunction
```

Άσκηση 2

2.1 Ερώτημα

Φτιάξτε ένα πρόγραμμα για την αντιστροφή ενός πίνακα A με την μέθοδο Gauss, προσαρτώντας δηλαδή τον ταυτοτικό πίνακα A και ακολουθώντας τον αλγόριθμο της απαλοιφής Gauss. Εξηγήστε γιατί με αυτόν τον τρόπο παίρνετε τον αντίστροφο πίνακα. Το πρόγραμμά σας πρέπει να είναι σε θέση να βρίσκει αν ο πίνακας A είναι αντιστρέψιμος. Εφαρμόστε το πρόγραμμά σας στον πίνακα (2.1).

$$(2.1) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & \mu \end{pmatrix}$$

2.2 Λύση

2.2.1 Πρόγραμμα

Ο πίνακας (2.1) γράφεται ως (2.2) για $\mu = 0$.

$$(2.2) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Η έξοδος task2.txt του προγράμματος task2.m για τον πίνακα (2.2):

```
1 Matrix A is non-invertible.
```

Το πρόγραμμα task2.m:

```
1 clc;
2 clear all;
3 close all;
4
5 # square matrix A
6 A = [1, 2, 1; 2, 1, 0; -1, 1, 0];
7 # make an identity matrix the size of A
8 I_M = eye(size(A)(1));
9 # apply gaussian elimination to A and I
10 B = round(A\I_M);
11 # convert negative zeros to zeros (-0 to 0)
12 B(B == 0) = 0;
13
14 # check if A is invertible based on the relation A*A^-1=I,
15 # check if A*B is equal to I, where B=A^-1
16 if (isequal(A*B, I_M) == 1)
17     disp("Matrix A is invertible.")
18     disp("A =");
19     disp(A);
20     disp("B = A\\I");
21     disp(B);
22 else
23     disp("Matrix A is non-invertible.")
24 endif
```

Άσκηση 3

3.1 Ερώτημα

Θεωρήστε τα διανύσματα του (3.1), όπου μ είναι το τελευταίο ψηφίο του αριθμού μητρώου σας. Ελέγξτε με το χέρι αν τα παραπάνω διανύσματα είναι γραμμικά ανεξάρτητα ή όχι χωρίς την χρήση του κριτηρίου της ορίζουσας. Αποτελούν αυτά τα διανύσματα βάση του R^3 ; Κατόπιν φτιάξτε ένα πρόγραμμα που να αποφασίζει αν μία οποιαδήποτε τριάδα διανυσμάτων στο R^3 αποτελεί βάση του R^3 κάνοντας χρήση του κριτηρίου της ορίζουσας.

$$\begin{aligned} u &= 3i - 4j + 5k \\ (3.1) \quad v &= 2i - 3j + k \\ w &= i - j + \mu k \end{aligned}$$

3.2 Λύση

3.2.1 Έλεγχος με το χέρι

Στο χέρι

Το σύστημα διανυσμάτων (3.1) γράφεται ως το (3.2), για $\mu = 0$.

$$\begin{aligned} u &= 3i - 4j + 5k \\ (3.2) \quad v &= 2i - 3j + k \\ w &= i - j + 0k \end{aligned}$$

Από το (3.2) μπορούμε να το πάρουμε την σχέση:

$$(3.3) \quad \lambda_1 \bar{u} + \lambda_2 \bar{v} + \lambda_3 \bar{w} = \bar{0}$$

Και για να είναι γραμμικά ανεξάρτητα τα $\bar{u}, \bar{v}, \bar{w}$ πρέπει να ισχύει $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0$.

$$(3.4) \quad \lambda_1 \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \\ 5 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \implies$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 3 & -4 & 5 \\ 2 & -3 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\bar{b}}$$

Με γραμμοπράξεις μετατρέπουμε τον πίνακα A του (3.4) σε ανηγμένο κλιμακωτό:

$$\begin{pmatrix} 3 & -4 & 5 \\ 2 & -3 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{R_3 - (1/3)R_1}]{R_2 - (2/3)R_1} \begin{pmatrix} 3 & -4 & 5 \\ 0 & -\frac{1}{3} & -\frac{7}{3} \\ 0 & \frac{1}{3} & -\frac{5}{3} \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 + R_2} \begin{pmatrix} 3 & -4 & 5 \\ 0 & -\frac{1}{3} & -\frac{7}{3} \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{R_3 - (1/4)R_3}]{R_2 + (7/3)R_2} \begin{pmatrix} 3 & -4 & 5 \\ 0 & -\frac{1}{3} & -\frac{7}{3} \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & -4 & 5 \\ 0 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{-3R_2}]{R_1 - 5R_3} \begin{pmatrix} 3 & -4 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 + 4R_2} \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{(1/3)R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Είναι:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\bar{b}} \implies \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Άρα όντως είναι $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0$, οπότε και τα $\bar{u}, \bar{v}, \bar{w}$ είναι γραμμικά ανεξάρτητα στο R^3 .

Στην Octave

Για να είναι γραμμικά ανεξάρτητα τα $\bar{u}, \bar{v}, \bar{w}$ πρέπει να ισχύει η σχέση από το (3.3):

$$\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$$

Από το γραμμικό σύστημα εξισώσεων (3.4):

$$(3.5) \quad \underbrace{\begin{pmatrix} 3 & -4 & 5 \\ 2 & -3 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\bar{b}}$$

Εφαρμόζουμε στο (3.5) την συνάρτηση `lin_sys.m` μέσω του προγράμματος `out_task3.m` και έχουμε την έξοδο `out_task3.txt`:

```
1 Given linear system has a unique non-trivial solution:
2 l1 = 0
3 l2 = 0
4 l3 = 0
```

Έτσι, με $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0$ τα $\bar{u}, \bar{v}, \bar{w}$ είναι γραμμικά ανεξάρτητα στο R^3 .

Το πρόγραμμα `out_task3.m`:

```
1 clc;
2 clear all;
3 close all;
4
5 # vectors u, v, w
6 u = [3, -4, 5];
7 v = [2, -3, 1];
8 w = [1, -1, 0];
9 # matrix A from vectors
10 A = [u; v; w];
11 # make zero column matrix b the size of A
12 b = zeros(size(A)(1), 1);
13 # run first task's logic
14 [l1, l2, l3] = lin_sys(A, b)
```

3.2.2 Πρόγραμμα

Ένα σετ m διανυσμάτων μήκους n είναι γραμμικά ανεξάρτητο όταν η ορίζουσα του πίνακα, που προκύπτει με τα διανύματα αυτά να είναι στήλες του, να είναι μη μηδενική. Αλλιώς, αυτο το σετ διανυσμάτων είναι γραμμικά εξαρτημένο.

Η έξοδος task3.txt του προγράμματος task3.m:

1 Given set of vectors is linearly independent.

Το πρόγραμμα task3.m:

```
1 clc;
2 clear all;
3 close all;
4
5 # vectors u, v, w
6 u = [1, -2, 3];
7 v = [2, -1, 2];
8 w = [1, -2, 1];
9 # run third task's logic
10 lin_dep(u, v, w);
```

Η συνάρτηση lin_dep.m:

```
1 # check vectors linear dependence
2 function check = lin_dep(u, v, w)
3     # make matrix A from vectors, where vectors are A's columns
4     A = [u; v; w]';
5     # calculate A's determinant
6     det_A = det(A);
7     # if det_A != 0 then the set of vectors is linearly independent
8     # else the set is linearly dependent
9     if (det_A != 0)
10         disp("Given set of vectors is linearly independent.");
11         check = 1;
12         return;
13     else
14         disp("Given set of vectors is linearly dependent.");
15         check = 0;
16         return;
17     endif
18 endfunction
```

Άσκηση 4

4.1 Ερώτημα

Θεωρήστε τα διανύσματα του (4.1). Δείξτε ότι αυτά τα διανύσματα αποτελούν βάση του R^3 . Εφαρμόστε με το χέρι τον αλγόριθμο Gram-Smith για την ορθοκανονικοποίηση της βάσης. Φτιάξτε ένα πρόγραμμα που θα δέχεται σαν είσοδο τρία διανύσματα σαν στήλες ενός 3×3 πίνακα, θα ελέγχει αν αυτά τα διανύσματα αποτελούν βάση του R^3 , και κατόπιν θα εφαρμόζει τον αλγόριθμο Gram-Smith και θα δίνει σαν έξοδο μία ορθοκανονική βάση.

$$\begin{aligned} u &= i - 2j + 3k \\ (4.1) \quad v &= 2i - j + 2k \\ w &= i - 2j + k \end{aligned}$$

4.2 Λύση

4.2.1 Έλεγχος αν τα διανύσματα αποτελούν βάση

Στο χέρι

Για να δείξουμε ότι τα διανύσματα $u = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $v = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $w = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ αποτελούν βάση του R^3

αρκεί να δείξουμε ότι τα διανύσματα είναι γραμμικά ανεξάρτητα.

Έχουμε το σύστημα $A\bar{x} = \bar{b}$:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -2 & -1 & -2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\bar{b}}$$

Με γραμμοπράξεις μετατρέπουμε τον πίνακα A σε ανηγμένο κλιμακωτό:

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -2 & -1 & -2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} &\xrightarrow[R_3=R_1]{R_1=R_3} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ -2 & -1 & -2 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[R_3=R_3-(1/3)R_1]{R_2=R_2+(2/3)R_1} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 0 & \frac{1}{3} & -\frac{4}{3} \\ 0 & \frac{4}{3} & \frac{2}{3} \end{pmatrix} \xrightarrow[R_3=R_2]{R_2=R_3} \\ \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 0 & \frac{4}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & \frac{1}{3} & -\frac{4}{3} \end{pmatrix} &\xrightarrow{R_3=R_3-(1/4)R_2} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 0 & \frac{4}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & -\frac{3}{2} \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3=-(2/3)R_3} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 0 & \frac{4}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[R_2=R_2-(2/3)R_3]{R_1=R_1-R_3} \\ \begin{pmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 0 & \frac{4}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &\xrightarrow{R_2=(3/4)R_2} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1=R_1-2R_2} \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1=(1/3)R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Οπότε είναι:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix}}_{\bar{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\bar{b}} \implies \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Είναι $\lambda_1 = 0$, $\lambda_2 = 0$, $\lambda_3 = 0$, επομένως και τα \bar{u} , \bar{v} , \bar{w} είναι γραμμικά ανεξάρτητα στο R^3 , άρα αποτελούν βάση του R^3 .

Στην Octave

Δίνουμε τα διανύσματα $u = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $v = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $w = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ στο πρόγραμμα της Άσκησης 3.

Η έξοδος task3.txt του προγράμματος task3.m:

1 Given set of vectors is linearly independent.

Εφόσον τα $\bar{u}, \bar{v}, \bar{w}$ είναι γραμμικά ανεξάρτητα στο R^3 , αποτελούν βάση του R^3 .

Το πρόγραμμα task3.m

```
1 clc;
2 clear all;
3 close all;
4
5 # vectors u, v, w
6 u = [1, -2, 3];
7 v = [2, -1, 2];
8 w = [1, -2, 1];
9 # run third task's logic
10 lin_dep(u, v, w);
```

Η συνάρτηση lin_dep.m:

```
1 # check vectors linear dependence
2 function check = lin_dep(u, v, w)
3     # make matrix A from vectors, where vectors are A's columns
4     A = [u; v; w]';
5     # calculate A's determinant
6     det_A = det(A);
7     # if det_A != 0 then the set of vectors is linearly independent
8     # else the set is linearly dependent
9     if (det_A != 0)
10         disp("Given set of vectors is linearly independent.");
11         check = 1;
12         return;
13     else
14         disp("Given set of vectors is linearly dependent.");
15         check = 0;
16         return;
17     endif
18 endfunction
```

4.2.2 Ορθοκανονικοποίηση βάσης με τον αλγόριθμο Gram-Smith

Έστω η βάση $S = [u, v, w]$ του R_3 , αφού u, v, w γραμμικά ανεξάρτητα.
Κατασκευάζουμε την ορθογώνια βάση $S' = [a, b, c]$:

$$(4.2) \quad \begin{aligned} a &= u \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$(4.3) \quad \begin{aligned} b &= v - \frac{a \cdot v}{a \cdot a} a \\ &= \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} - \frac{\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} - \frac{\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \end{pmatrix}}{14} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} - \frac{10}{14} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{5}{7} & -\frac{10}{7} & \frac{15}{7} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$(4.4) \quad \begin{aligned} c &= w - \frac{a \cdot w}{a \cdot a} a - \frac{b \cdot w}{b \cdot b} b \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} - \frac{\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}}{14} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} - \frac{b \cdot w}{b \cdot b} b \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} - \frac{8}{14} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} - \frac{b \cdot w}{b \cdot b} b \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{4}{7} & -\frac{8}{7} & \frac{12}{7} \end{pmatrix} - \frac{b \cdot w}{b \cdot b} b \\ &= \begin{pmatrix} \frac{3}{7} & -\frac{6}{7} & -\frac{5}{7} \end{pmatrix} - \frac{\begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{3}{7} & -\frac{6}{7} & -\frac{5}{7} \end{pmatrix} - \frac{\begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}}{\frac{13}{7}} \begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{3}{7} & -\frac{6}{7} & -\frac{5}{7} \end{pmatrix} - \frac{\frac{2}{7}}{\frac{13}{7}} \begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{3}{7} & -\frac{6}{7} & -\frac{5}{7} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{18}{91} & \frac{6}{91} & -\frac{2}{91} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{3}{13} & -\frac{12}{13} & -\frac{9}{13} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Κατασκευάζουμε την ορθοκανονική βάση $S'' = [e_1, e_2, e_3]$:

$$(4.5) \quad e_1 = \frac{a}{|a|} = \frac{\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix}}{\left| \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \right|} = \frac{\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \end{pmatrix}}{\sqrt{14}} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{14}} & \frac{-2}{\sqrt{14}} & \frac{3}{\sqrt{14}} \end{pmatrix}$$

$$(4.6) \quad e_2 = \frac{b}{|b|} = \frac{\begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix}}{\left| \begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix} \right|} = \frac{\begin{pmatrix} \frac{9}{7} & \frac{3}{7} & -\frac{1}{7} \end{pmatrix}}{\sqrt{\frac{13}{7}}} = \begin{pmatrix} \frac{9}{\sqrt{91}} & \frac{3}{\sqrt{91}} & -\frac{1}{\sqrt{91}} \end{pmatrix}$$

$$(4.7) \quad e_3 = \frac{c}{|c|} = \frac{\begin{pmatrix} \frac{3}{13} & -\frac{12}{13} & -\frac{9}{13} \end{pmatrix}}{\left| \begin{pmatrix} \frac{3}{13} & -\frac{12}{13} & -\frac{9}{13} \end{pmatrix} \right|} = \frac{\begin{pmatrix} \frac{3}{13} & -\frac{12}{13} & -\frac{9}{13} \end{pmatrix}}{\frac{3\sqrt{2}}{\sqrt{13}}} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{26}} & -\frac{2\sqrt{2}}{\sqrt{13}} & -\frac{3}{\sqrt{26}} \end{pmatrix}$$

4.2.3 Πρόγραμμα

Η έξοδος task4.txt του προγράμματος task4.m:

```
1 clc;
2 clear all;
3 close all;
4 #   vectors u, v, w
5 u = [1, -2, 3];
6 v = [2, -1, 2];
7 w = [1, -2, 1];
8 #   check if vector set is basis
9 basis = lin_dep(u, v, w);
10 if (basis == 1)
11     disp("Orthonormal basis {e1, e2, e3}:");
12     [e1, e2, e3] = orthonorm_base(u, v, w);
13 else
14     disp("No basis");
15 endif
```

Το πρόγραμμα task4.m:

```
1 clc;
2 clear all;
3 close all;
4 #   vectors u, v, w
5 u = [1, -2, 3];
6 v = [2, -1, 2];
7 w = [1, -2, 1];
8 #   check if vector set is basis
9 basis = lin_dep(u, v, w);
10 if (basis == 1)
11     disp("Orthonormal basis {e1, e2, e3}:");
12     [e1, e2, e3] = orthonorm_base(u, v, w);
13 else
14     disp("No basis");
15 endif
```

Η συνάρτηση orthonorm_base.m:

```
1 #   make orthonormal base from given vectors
2 function [e1, e2, e3] = orthonorm_base(u, v, w)
3     #   make orthogonal vectors a, b, c from u, v, w respectively
4     a = u;
5     b = v - (dot(a, v) / dot(a, a) * a);
6     c = w - (dot(a, w) / dot(a, a) * a) - (dot(b, w) / dot(b, b) * b);
7     #   make orthonormal vectors e1, e2, e3 from a, b, c respectively
8     e1 = a/sqrt(dot(a, a))
9     e2 = b/sqrt(dot(b, b))
10    e3 = c/sqrt(dot(c, c))
11 endfunction
```

Πηγές

5.1 Video

- [Inverse Matrix Using Gauss-Jordan](#)
- [Solving a 3x3 System Using Cramer's Rule](#)
- [Εύρεση αντίστροφου πίνακα με μέθοδο Gauss](#)
- [Γραμμική εξάρτηση διανυσμάτων](#)
- [Linear Independence and Linear Dependence, Ex 1](#)
- [Linear Algebra: Orthonormal Basis](#)
- [Linear Algebra: Gram-Schmidt](#)

5.2 Σύνδεσμοι

- [Systems of Linear Equations](#)
- [Γραμμικά συστήματα Εξισώσεων](#)
- [11. Solving \$Ax = b\$, Matrix division and the slash operator](#)
- [Gaussian elimination calculator](#)
- [Cramer's Rule](#)
- [Inserting code in a LaTeX document](#)
- [Testing for Linear Dependence of Vectors](#)

5.3 Χρήσιμα αρχεία

- [Octave, Vectors and Matrices](#)
- [Hardcore LaTeX Math](#)
- [Βάση και Διάσταση Διανυσματικού Χώρου](#)