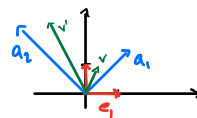


Linear maps Vit sön við "Target boxes", hvussu vit kunnu armynda úr $[0,1] \times [0,1]$ til nýggjar kassar. Einhvør vektorur $\underline{v} \in \mathbb{R}^2$ kann skriva

$$\underline{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = v_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + v_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = v_1 \underline{e}_1 + v_2 \underline{e}_2.$$

Vilja vit armynda yvir í eina aðra skipan, altso senda \underline{v} til \underline{v}' , so eru aðrir vektorar, sum kunnu umboða \underline{v}' .

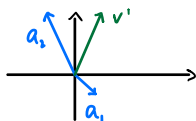
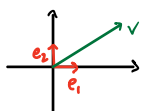
$$\underline{v}' = v_1 \underline{a}_1 + v_2 \underline{a}_2.$$



Her er \underline{v}' givin í somu koordinat sum áður, men vit hava skift úr eini $[\underline{e}_1, \underline{e}_2]$ -skipan til eina $[\underline{a}_1, \underline{a}_2]$ -skipan.

Dæmi Lat $\underline{a}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ og $\underline{a}_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \end{bmatrix}$. Fyri ein vektor $\underline{v} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$ í $[\underline{e}_1, \underline{e}_2]$ -skipanini so er

$$\underline{v}' = 3 \underline{a}_1 + 2 \underline{a}_2 = 3 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ -3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 \\ 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$



$$\underline{v}' = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix} \text{ í } [\underline{a}_1, \underline{a}_2], \text{ men}$$

$$\underline{v}' = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} \text{ í } [\underline{e}_1, \underline{e}_2].$$

Matrix

Slagið av multiplikation omanfyri systematisera vit við at finna uppá matrixur. Vit skriva nú vektorarnar

$$\underline{a}_1 = \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{12} \end{bmatrix} \text{ og } \underline{a}_2 = \begin{bmatrix} a_{21} \\ a_{22} \end{bmatrix}.$$

Matrican \underline{A} , sum umboðar armyndanina er

$$\underline{A} = [\underline{a}_1, \underline{a}_2] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix}$$

og hendan skal armynda vektorar á fylgjandi hátt:

$$\underline{v}' = \underline{A} \underline{v}, \text{ har}$$

$$\underline{A} \underline{v} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{12} \end{bmatrix} + v_2 \begin{bmatrix} a_{21} \\ a_{22} \end{bmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 a_{11} + v_2 a_{21} \\ v_1 a_{12} + v_2 a_{22} \end{bmatrix}.$$

Dæmi

Lat $\underline{a}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ og $\underline{a}_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \end{bmatrix}$. Við $\underline{v} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$ fáa vit, at

$$\underline{A} = [\underline{a}_1, \underline{a}_2] = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}, \text{ so } \underline{v}' = \underline{A} \underline{v} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \cdot 1 - 1 \cdot 2 \\ -1 \cdot 3 + 3 \cdot 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

Dæmi

Við $\underline{A} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ og $\underline{v} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$:

$$\begin{array}{cc|c} & & 3 \\ & & 2 \\ \hline 0 & -1 & -2 \\ 2 & 4 & 14 \end{array} \quad \underline{v}' = \begin{bmatrix} -2 \\ 14 \end{bmatrix}$$

Notation $[e_1, e_2] = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ og henda eitru identitetsmatricu (hjá \mathbb{R}^2).

Addition Lat A og B vera tvær 2×2 matricur. Addition er definerað koordinatvist.

$$\underline{A} + \underline{B} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} \end{bmatrix} = \underline{(A+B)}$$

Dimensionin má altso vera eins. Addition er kommutativ og distributiv.

$$\underline{A} + \underline{B} = \underline{B} + \underline{A}, \quad \underline{A} \underline{v} + \underline{B} \underline{v} = (\underline{A} + \underline{B}) \underline{v} \quad \text{og} \quad \underline{A} (\underline{u} + \underline{v}) = \underline{A} \underline{u} + \underline{A} \underline{v}.$$

Umbyta vit rað og súlu í eini matricu \underline{A} , so fáa vit transponeraða matricuna \underline{A}^T .

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ -7 & 2 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{A}^T = \begin{bmatrix} 1 & -7 \\ 5 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\underline{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{v}^T = [1 \ 2]$$

Evt. lektur Vit fáa $(A+B)^T = A^T + B^T$, $A^T{}^T = A$ og $[cA]^T = cA^T$.
at vísa hetta. Ein matrica, har $A = A^T$ sigst at vera symmetrisk.

Rank Matricur fáa tillutað ein rank alt eftir óheftni av vektorunum, sum matrican er gjørd burturúr.

$\underline{A} = [a_1, a_2]$: í 2×2 forinum er full rank, um a_1 og a_2 eru lin. óheftir.
Tvs. rank er 2. Um $a_1 = k a_2$ so er $\text{rank}(A) = 1$, og
vit siga eisini, at matrican er singular. Bert 0 hevur
rank 0.

Fortelur okkum, um dimensionin av tí avmyndaða fellur.

Ein $n \times m$ matrica kann avmynda vektorar í einum m -dim. rúmi.

Matricur eru lineerar:

$$\underline{A}(a\underline{u} + b\underline{v}) = a\underline{A}\underline{u} + b\underline{A}\underline{v}$$

Dømi Lat $\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ -7 & 2 \end{bmatrix}$, $\underline{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ og $\underline{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \end{bmatrix}$. So er

$$\underline{A}(3\underline{u} + 2\underline{v}) = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ -7 & 2 \end{bmatrix} \left(\begin{bmatrix} 3 \\ 6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 8 \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ -7 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 14 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 73 \\ 7 \end{bmatrix}.$$

$$3\underline{A}\underline{u} + 2\underline{A}\underline{v} = 3 \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ -7 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ -7 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \end{bmatrix} = 3 \begin{bmatrix} 11 \\ -3 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 20 \\ 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 73 \\ 7 \end{bmatrix}.$$

Scaling Matricur broyta uppá allar vektorar, men hvussu $[e_1, e_2]$ broytist sigur okkum beinleidis hvørja skipan vit enda í.

Lat $A = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 \\ 0 & a_{22} \end{bmatrix}$, so er $Ae_1 = \begin{bmatrix} a_{11} \\ 0 \end{bmatrix}$ og $Ae_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ a_{22} \end{bmatrix}$, so

tølini a_{11} og a_{22} er ein skalering av skipanini, og vit velja frítt, um vit vordveita lutföll við $a_{11} = a_{22}$ ella ei.

Reflection Lat nú $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$, so at $Ae_1 = e_1$, men $Ae_2 = -e_2$, so er skipanin vend á høvdið. Altso spegling um fyrstu á! Líkandi er

$B = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ spegling um seinnu ás, og

$C = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$ er spegling um báðar ásirnar (kann skrívast sum $AB=C$).

Her er C eisini ein rotation.

Vit kunnu eisini spegla koordinatini við at umbýta hesi, so $Ae_1 = e_2$ og $Ae_2 = e_1$.

Tá er $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$.

Í mun til skalering er areal (støddin) vordveitt undir reflectionir.

Rotation Matricur, sum roterar α stig skrivast $A = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$. Hesar høvra til kategoriina "rigid body motions".

Shears Gera rektangel til parallelogram, altso flyta horisontalt/vertikalt.

Eftir fyrstu á flyta vit við d_1 : $A = \begin{bmatrix} 1 & d_1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$.

Eftir seinnu ás: $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ d_2 & 1 \end{bmatrix}$.

Projection Serlig shears senda niður eina dimension:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{v_1}{v_2} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \\ -v_2 + v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -\frac{v_1}{v_2} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 - v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ v_2 \end{bmatrix}.$$

Hetta kann sum so gerast sum projections matrix.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ v_2 \end{bmatrix}.$$

Projection á ein ávísan vektor u kann konstruerast. Vit gera $A = [a_1, a_2]$,

har $a_1 = \frac{u \cdot e_1}{\|u\|^2} u = u_1 \underline{u}$, $a_2 = \frac{u \cdot e_2}{\|u\|^2} u = u_2 \underline{u}$.

Eisni skrávað

$$A = u u^T = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} [u_1 \ u_2] = \begin{bmatrix} u_1 \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix}, u_2 \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \end{bmatrix}$$

Dæmi 4.4

$u = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}$, so er projectionsmatricin A givin við

$$A = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}.$$

Legg til merkis, at um $Au = v$, so er $Av = v$.

Determinant

Vit hava stutt neynt, at onkrar matricur avmynda, so at støddin broglist.

Determinantar kunnu brúkast til at angera í hvussu stóran mun.

2D

Fyri $A = [a_1, a_2]$ so senda vit $e_1 \rightarrow a_1$ og $e_2 \rightarrow a_2$, so at eindarkvadratid í stadin broglist til eitt parallelogram útspent av a_1 og a_2 (full rank). Støddin á hesum er givin við determinantinum

$$|A| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11} a_{22} - a_{12} a_{21}.$$

Úrslitid kann vera negativt, um a_1, a_2 byta um uppa e_1, e_2 .

Positiva virkid í \mathbb{R}^2 er arealid á parallelogramminum.

Dæmi

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \Rightarrow |A| = 1 \cdot 4 - 3 \cdot 2 = -2$$



Vit hava, at $|ca_1, a_2| = c|A|$, $|ca_1, ca_2| = c^2|A|$

$$|a_1, a_2| = -|a_2, a_1|.$$

Matrix
multiplikation

Samansetan av fleiri matricum hevur egna kompositionsreglu, sum fylgjur matrix-vektor regluni. Lat

$$A = [a_1, a_2] \quad \text{og} \quad B = [b_1, b_2]$$

So definera vit AB at vera

$$\begin{aligned} C = AB &= \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \left[\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} \\ b_{21} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{12} \\ b_{22} \end{bmatrix} \right] \\ &= \left[\begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} \\ a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix} \right] = [c_1, c_2]. \end{aligned}$$

Hetta samsvarar við $A(Bv) = (AB)v$.

Tað passar vanligu ikki at matrix produktid er kommutativt, so $AB \neq BA$ vanligu. Hetta er í lagi fyri t.d. rotationir.