

KAPITTEL 1

Vektorer i \mathbb{R}^n

1. Vektorer

DEFINISJON. (i) Elementene i \mathbb{R}^n er ordnede n -tuppler $\mathbf{u} = (u_1, u_2, \dots, u_n)$ av elementer i \mathbb{R} .

Vi identifiserer elementene (u_1, u_2, \dots, u_n) i \mathbb{R}^n , enten med radvektoren

$$[u_1 u_2 \cdots u_n] \text{ og/eller kolonnevektoren } \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{bmatrix}.$$

La $\mathbf{u} = (u_1, u_2, \dots, u_n)$ og $\mathbf{v} = (v_1, v_2, \dots, v_n)$ i \mathbb{R}^n , og la c være \mathbb{R} .

(ii) Da er \mathbf{u} og \mathbf{v} like hvis

$$u_1 = v_1, \quad u_2 = v_2, \dots, u_n = v_n,$$

dvs. $u_i = v_i$ for all $i = 1, 2, \dots, n$.

(iii)

$$\mathbf{u} + \mathbf{v} \stackrel{\text{def}}{=} (u_1 + v_1, u_2 + v_2, \dots, u_n + v_n),$$

$$c\mathbf{u} \stackrel{\text{def}}{=} (cu_1, cu_2, \dots, cu_n).$$

PROPOSISJON 1. La \mathbf{u}, \mathbf{v} og \mathbf{w} være i \mathbb{R}^n , og la $c, d \in \mathbb{R}$. Da er:

(a) $(\mathbf{u} + \mathbf{v}) + \mathbf{w} = \mathbf{u} + (\mathbf{v} + \mathbf{w})$ (addisjon er assosiativ).

(b) Det fins et entydig element $\mathbf{0}$ i \mathbb{R}^n slik at

$$\mathbf{u} + \mathbf{0} = \mathbf{u} = \mathbf{0} + \mathbf{u}$$

for all \mathbf{u} i \mathbb{R}^n (nemlig $\mathbf{0} = (0, 0, \dots, 0)$).

(c) Gitt \mathbf{u} i \mathbb{R}^n , så fins det \mathbf{u}' i \mathbb{R}^n slik at

$$\mathbf{u} + \mathbf{u}' = \mathbf{0} = \mathbf{u}' + \mathbf{u}$$

(nemlig $\mathbf{u}' = (-1)\mathbf{u}$).

(d) $\mathbf{u} + \mathbf{v} = \mathbf{v} + \mathbf{u}$.

(e) $a(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = a\mathbf{u} + a\mathbf{v}$.

(f) $(a + b)\mathbf{u} = a\mathbf{u} + b\mathbf{u}$.

(g) $a(b\mathbf{u}) = (ab)\mathbf{u}$.

(h) $1\mathbf{u} = \mathbf{u}$ for all \mathbf{u} i \mathbb{R}^n .

KOROLLAR 2. La \mathbf{u} være i \mathbb{R}^n og a i \mathbb{R} . Da er:

(a) $0\mathbf{u} = \mathbf{0}$.

(b) $a\mathbf{0} = \mathbf{0}$.

(c) $(-1)\mathbf{u} = -\mathbf{u}$.

2. Lengde

DEFINISJON. Lengden (normen) $\|\mathbf{u}\|$ av en vektor $\mathbf{u} = (u_1, u_2, \dots, u_n)$ i \mathbb{R}^n er gitt ved

$$\|\mathbf{u}\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + \cdots + u_n^2}.$$

PROPOSISJON 3. For en vektor \mathbf{u} i \mathbb{R}^n og $c \in \mathbb{R}$, så er

- (a) $\|\mathbf{u}\| \geq 0$.
 (b) $\|\mathbf{u}\| = 0$ hvis og bare hvis $\mathbf{u} = \mathbf{0}$.
 (c) $\|a\mathbf{u}\| = |a| \|\mathbf{u}\|$.

MERK. Spesielt i (c): For $\mathbf{u} \neq \mathbf{0}$, så er

$$\left\| \frac{1}{\|\mathbf{u}\|} \mathbf{u} \right\| = \left| \frac{1}{\|\mathbf{u}\|} \right| \|\mathbf{u}\| = \frac{1}{\|\mathbf{u}\|} \|\mathbf{u}\| = 1,$$

og $\frac{1}{\|\mathbf{u}\|} \mathbf{u}$ kalles *normaliseringen av* \mathbf{u} . En vektor med lengde 1 kalles en *enhetsvektor*.

3. Skalarprodukt

Husk: Hvis \mathbf{u} og \mathbf{v} er to ikke-null vektorer i \mathbb{R}^2 eller \mathbb{R}^3 og θ er vinkelen mellom \mathbf{u} og \mathbf{v} , da er *skalarproduktet av* \mathbf{u} og \mathbf{v} , betegnes med $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$, definert som

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} \stackrel{\text{def}}{=} \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \cos \theta.$$

Hvis \mathbf{u} eller \mathbf{v} er $\mathbf{0}$, så er $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0$.

Har lært: $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = u_1 v_1 + u_2 v_2$ (i \mathbb{R}^2).

Spørsmål: Hvorfor?

Bruk at projeksjonen av et lukket vektorpolygon (en sum av vektorer som er nullvektoren) inn på en fast retning (vektor) er lik null.

DEFINISJON. For $\mathbf{u} = (u_1, u_2, \dots, u_n)$ og $\mathbf{v} = (v_1, v_2, \dots, v_n)$ i \mathbb{R}^n så defineres *skalarproduktet* $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ av \mathbf{u} og \mathbf{v} som

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = u_1 v_1 + u_2 v_2 + \dots + u_n v_n.$$

PROPOSISJON 4. For vektorer \mathbf{u} , \mathbf{v} og \mathbf{w} i \mathbb{R}^n og a i \mathbb{R} har vi:

- (a) $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$.
 (b) $\mathbf{u} \cdot (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} + \mathbf{u} \cdot \mathbf{w}$.
 (c) $a(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}) = (a\mathbf{u}) \cdot \mathbf{v} = \mathbf{u} \cdot (a\mathbf{v})$.
 (d) $\mathbf{u} \cdot \mathbf{u} \geq 0$, og $\mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = 0$ hvis og bare hvis $\mathbf{u} = \mathbf{0}$.
 (e) $\mathbf{0} \cdot \mathbf{u} = 0 = \mathbf{u} \cdot \mathbf{0}$.

TEOREM 5 (Cauchy-Schwarz ulikhet). For to vektorer \mathbf{u} og \mathbf{v} i \mathbb{R}^n , så er

$$|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}| \leq \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\|,$$

dvs.

$$|u_1 v_1 + u_2 v_2 + \dots + u_n v_n| \leq \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + \dots + u_n^2} \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_n^2}.$$

DEFINISJON. Vinkelen θ mellom to ikke-null vektorer \mathbf{u} og \mathbf{v} i \mathbb{R}^n defineres som

$$\theta = \cos\left(\frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\|}\right),$$

der $0 \leq \theta \leq \pi$.

DEFINISJON. To vektorer \mathbf{u} og \mathbf{v} er *ortogonale* hvis $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0$.

PROPOSISJON 6. For \mathbf{u} og \mathbf{v} i \mathbb{R}^n , så er

$$\|\mathbf{u} + \mathbf{v}\| \leq \|\mathbf{u}\| + \|\mathbf{v}\|.$$

4. Lineære likningssystem

DEFINISJON. (i) En *lineær likning med n ukjente* $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ er en likning som kan uttrykkes

$$(1) \quad a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n = b$$

der a_1, a_2, \dots, a_n er *koeffisienter* (konstanter) i \mathbb{R} og ikke alle a_1, a_2, \dots, a_n er lik null. Hvis $b = 0$, så er likningen *homogen*.

- (ii) Et endelig antall lineære likninger kalles et *system av lineære likninger/et lineært likningssystem*.
- (iii) En *løsning av (1)* er et n -tupel (s_1, s_2, \dots, s_n) slik at s_1 innsatt for x_1 , s_2 innsatt for x_2 , osv. gjør at (1) er tilfredsstillt.

Elementære radoperasjoner:

- (I) Multipliserer en likning med en konstant $\neq 0$.
- (II) To likninger bytter plass.
- (III) Legger et multiplum av en likning til en annen.

Gauss-eliminering:

Steg 1: I første ikke-null kolonne fra venstre, ved eventuell ombytting av rader, fremskaff en ikke-null koeffisient på rad 1, multipliser med inversen til denne. (Dette gir en *ledende ener/pivot*).

Steg 2: Fjern koeffisienter $\neq 0$ under ledende ener.

Steg 3: Gjenta Steg 1–2 på radene 2 og nedover.

Steg 4: Gjenta Steg 3 på de nye undersystemene til systemet til systemet får en *trappeform*

$$\begin{bmatrix} 1 & * & \dots & & & & & \dots & * & * \\ 0 & \dots & 0 & 1 & * & \dots & & \dots & * & * \\ \vdots & \vdots & \dots & & & & & \dots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 & 1 & * & \dots & * & * \\ 0 & \dots & & & & & & \dots & 0 & * \\ 0 & \dots & & & & & & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \dots & & & & & \dots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & & & & & & \dots & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Gauss-Jordan-eliminering:

Steg 5: Fremskaff 0 over de ledende enerne, start fra bunnen.

DEFINISJON. En totalmatrise til et system av m lineære likninger med n ukjente er på *redusert trappeform* hvis den er av formen

$$\begin{bmatrix} 1 & * & \dots & 0 & * & * & 0 & \dots & * & * \\ 0 & \dots & 0 & 1 & * & \dots & 0 & \dots & * & * \\ \vdots & \vdots & \dots & & & & 0 & \dots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 & 1 & * & \dots & * & * \\ 0 & \dots & & & & & & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \dots & & & & & \dots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & & & & & & \dots & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Tallet 1 i siste rad kan være i siste kolonne. Ett-tallene i alle kolonner unntatt den siste svarer til *ledende ukjente*. En ukjent som ikke er ledende er *fri*.

5. Matriser og matriseoperasjoner

DEFINISJON. En *matrise* er en rektangulær tabell med tall. Tallene i matrisen kalles *elementene* i matrisen. En matrise deles inn i *rader* og *kolonner*, og *størrelsen* til en matrise er $m \times n$, der

$$m = \# \text{rader}$$

og

$$n = \# \text{kolonner.}$$

DEFINISJON. To matriser $A = [a_{ij}]$ og $B = [b_{ij}]$ er *like* hvis A og B har

- (i) samme størrelse,
- (ii) elementene er de samme, dvs. $a_{ij} = b_{ij}$ for all i og j .

DEFINISJON. (a) *Summen* av to matriser er kun definert for to matriser av samme størrelse. Git to matriser A og B av samme størrelse, da er $A + B$ gitt ved at

$$(A + B)_{ij} = a_{ij} + b_{ij}$$

for alle i og j .

- (b) Gitt en matrise $A = [a_{ij}]$ og en skalar c i \mathbb{R} , så er produktet cA gitt ved at

$$(cA)_{ij} = ca_{ij}$$

for alle i og j .

- (c) En matrise hvor alle elementene i matrisen er null kalles en *nullmatrise*.

Notasjon. Når vi skal definere produktet av to matriser, bruker vi oppdeling av matriser i rader og kolonner.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & \cdots & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & \cdots & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & \cdots & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbb{r}_1(A) \\ \mathbb{r}_2(A) \\ \vdots \\ \mathbb{r}_m(A) \end{bmatrix}$$

$$A = \left[\begin{array}{c|c|c|c|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & \cdots & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & \cdots & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & \cdots & \cdots & a_{mn} \end{array} \right] = [\mathbb{c}_1(A) \mid \mathbb{c}_2(A) \mid \cdots \mid \mathbb{c}_n(A)]$$

$\mathbb{r}_i(A)$ er rad nummer i i A , mens $\mathbb{c}_i(A)$ er kolonne nummer i i A .

DEFINISJON. *Produktet av to matriser A og B* er kun definert når

$$\# \text{kolonner i } A = \# \text{rader i } B,$$

dvs. A er en $m \times t$ -matrise og B er en $t \times n$ -matrise.

Gitt dette, så er $A \cdot B$ følgende $m \times n$ -matrise

$$\begin{aligned} A \cdot B &= \begin{bmatrix} \mathbb{r}_1(A) \\ \mathbb{r}_2(A) \\ \vdots \\ \mathbb{r}_m(A) \end{bmatrix} [\mathbb{c}_1(B) \mid \mathbb{c}_2(B) \mid \cdots \mid \mathbb{c}_n(B)] \\ &= \begin{bmatrix} \mathbb{r}_1(A)\mathbb{c}_1(B) & \mathbb{r}_1(A)\mathbb{c}_2(B) & \cdots & \cdots & \mathbb{r}_1(A)\mathbb{c}_n(B) \\ \mathbb{r}_2(A)\mathbb{c}_1(B) & \mathbb{r}_2(A)\mathbb{c}_2(B) & \cdots & \cdots & \mathbb{r}_2(A)\mathbb{c}_n(B) \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ \mathbb{r}_m(A)\mathbb{c}_1(B) & \mathbb{r}_m(A)\mathbb{c}_2(B) & \cdots & \cdots & \mathbb{r}_m(A)\mathbb{c}_n(B) \end{bmatrix} \\ &= [\mathbb{r}_i(A)\mathbb{c}_j(B)] \end{aligned}$$

Notasjon. En $n \times n$ -matrise $\begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \cdots & \cdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{bmatrix}$ der alle elementene

av diagonalen er null og elementene på diagonalen er 1, kalles en *identitetsmatrise* og betegnes med I_n .

LEMMA 7. Hvis

$$[A|\mathfrak{b}] = \left[\begin{array}{cccccc|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & \cdots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & \cdots & \cdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & \cdots & a_{mn} & b_m \end{array} \right]$$

er totalmatrisen til et lineært likningssystem med ukjente $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$, da kan likningssystemet uttrykkes som

$$A\mathfrak{x} = \mathfrak{b}$$

$$\text{der } \mathfrak{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \text{ og } \mathfrak{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}.$$

PROPOSISJON 8. I det følgende anta at størrelsen av de involverte matrisene A , B og C er slik at alle operasjonene er definert. Følgende holder:

- (a) $A + (B + C) = (A + B) + C$ (addisjon er assosiativ).
- (b) Det fins nøyaktig en matrise 0 slik at

$$A + 0 = A = 0 + A$$

for alle matriser A av en gitt størrelse (nemlig nullmatrisen).

- (c) Gitt en matrise A , så fins det en matrise A' slik at

$$A + A' = 0 = A' + A$$

(nemlig, $A' = -A = (-1)A$).

- (d) $A + B = B + A$ (addisjon er kommutativ).
- (e) $c(A + B) = cA + cB$.
- (f) $(c + d)A = cA + dA$.
- (g) $c(dA) = (cd)A$.
- (h) $1 \cdot A = A$.
- (i) $A(BC) = (AB)C$ (multiplikasjon er assosiativ).
- (j) $A(B + C) = AB + AC$ (venstre distributiv lov).
- (k) $(A + B)C = AC + BC$ (høyre distributiv lov).
- (l) For alle $m \times n$ -matriser A så er

$$A = I_m A = A I_n.$$

5.1. Invers av en matrise.

DEFINISJON. En matrise A er *invertibel* (ikke-singulær) hvis det eksisterer en matrise B og en $n \geq 1$ slik at

$$AB = I_n = BA.$$

B kalles en *invers* til A . Hvis en slik B ikke eksisterer, kalles A for *singulær*.

MERK. Det følger av definisjonen at en invertibel matrise er en kvadratisk matrise.

PROPOSISJON 9. Hvis B og C er inverser til en invertibel matrise A , så er $B = C$.

PROPOSISJON 10. Hvis A og B er invertible matriser av samme størrelse, da er AB invertibel og

$$(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}.$$

PROPOSISJON 11. Hvis A er en invertibel matrise og n et ikke-negativt heltall, da er:

- (a) A^{-1} er invertibel, og $(A^{-1})^{-1} = A$.
- (b) A^n er invertibel, og $(A^n)^{-1} = A^{-n} \stackrel{\text{def}}{=} (A^{-1})^n$.
- (c) cA er invertibel for all ikke-null skalarer c og

$$(cA)^{-1} = c^{-1}A^{-1}.$$

5.2. Elementære matriser.

DEFINISJON. En $n \times n$ -matrise kalles en *elementær matrise* hvis den fremkommer fra I_n ved en elementær radoperasjon.

LEMMA 12. Hvis en elementær $m \times m$ -matrise E er fremkommet med en bestemt elementær radoperasjon på I_m og A er en $m \times n$ -matrise, så er produktet EA fremkommet fra A med den samme elementære radoperasjonen.

PROPOSISJON 13. Enhver elementær matrise er invertibel, og inversen er også en elementær matrise.

KOROLLAR 14. La A være en $m \times n$ -matrise og betrakt likningssystemet $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ for en \mathbf{b} i \mathbb{R}^m . La $[R|\mathbf{b}']$ være redusert trappeform av $[A|\mathbf{b}]$. Da har $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ og $R\mathbf{x} = \mathbf{b}'$ samme løsningsmengde.

TEOREM 15. Gitt et lineært likningssystem $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ med n ukjente og m likninger.

- (a) Anta at $\mathbf{b} \neq \mathbf{0}$. Da er systemet løsbart hvis og bare hvis $0 \cdots 01$ ikke opptrer i redusert trappeform av systemet.
- (b) Anta at systemet er løsbart. Da er følgende ekvivalent
 - (i) ingen frie ukjente,
 - (ii) nøyaktig en løsning,
 - (iii) redusert trappeform er av formen

$$\left[\begin{array}{c|c} I_n & * \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right]$$

og følgende ekvivalent

- (i) minst en fri ukjent,
- (ii) ∞ mange løsninger.

KOROLLAR 16. Gitt et lineært likningssystem $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ med n ukjente og m likninger som er løsbart og $n > m$. Da har systemet $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ uendelig mange løsninger.

TEOREM 17. La A være en $n \times n$ -matrise.

- (a) Følgende er ekvivalent
 - (i) A er invertibel,
 - (ii) det lineære likningssystemet $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ har kun en løsning,
 - (iii) redusert trappeform er $[I_n|0]$.
- (b) A er invertibel hvis og bare hvis A er et endelig produkt av elementære matriser.

5.3. Transponerte matriser.

DEFINISJON. Den *transponerte matrisen* av en $m \times n$ -matrise $A = [a_{ij}]$ er en $n \times m$ -matrise A^T der

$$(A^T)_{ij} = a_{ji}$$

dvs. i -te rad i A blir i -te kolonne i A^T .

DEFINISJON. En (kvadratisk) matrise A med egenskapen $A = A^T$ kalles *symmetrisk*.

PROPOSISJON 18. La A og B være matriser av "rett størrelse". Da holder følgende:

- (a) $(A^T)^T = A$.
- (b) $(A + B)^T = A^T + B^T$.
- (c) $(cA)^T = cA^T$, for c i \mathbb{R} .
- (d) $(AB)^T = B^T A^T$.

KOROLLAR 19. Hvis A er en invertibel matrise, da er A^T også invertibel og

$$(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T.$$

6. Vektorrom

DEFINISJON. En mengde V med to binære operasjoner

$$+ : V \times V \rightarrow V, (u, v) \mapsto u + v$$

and

$$\cdot : \mathbb{R} \times V \rightarrow V, (a, u) \mapsto au$$

som tilfredsstiller

- (1) $(u + v) + w = u + (v + w)$ for alle u, v, w i V .
- (2) Det eksisterer $\mathbb{0}$ i V slik at for alle u i V så er

$$u + \mathbb{0} = u = \mathbb{0} + u.$$

- (3) For alle u i V , så eksisterer u' i V slik at

$$u + u' = \mathbb{0} = u' + u.$$

- (4) $u + v = v + u$ for alle u, v i V .
- (5) $c(u + v) = cu + cv$ for alle u, v i V og c i \mathbb{R} .
- (6) $(c + d)u = cu + du$ for alle u i V og c, d i \mathbb{R} .
- (7) $c(du) = (cd)u$ for alle u i V og c, d i \mathbb{R} .
- (8) $1 \cdot u = u$.

kalles et *vektorrom over \mathbb{R}* .

PROPOSISJON 20. La V være et vektorrom over \mathbb{R} , og la u være i V og c i \mathbb{R} . Da holder følgende.

- (a) $0 \cdot u = \mathbb{0}$.
- (b) $c \cdot \mathbb{0} = \mathbb{0}$.
- (c) $(-1) \cdot u = -u$.
- (d) Hvis $cu = \mathbb{0}$, så er $c = 0$ eller $u = \mathbb{0}$.

DEFINISJON. En delmengde W av et vektorrom V kalles et *underrom av V* hvis W er et vektorrom under addisjon og skalar multiplikasjonen gitt i V .

PROPOSISJON 21. La V være et vektorrom over \mathbb{R} , og la W være en ikke-tom delmengde av V . Da er W et underrom av V hvis og bare hvis

- (i) Hvis u og v er i W , så er $u + v$ også i W .
- (ii) Hvis c er i \mathbb{R} og u i W , så er cu også i W .

La

$$R(A) = \{a_1 r_1(A) + a_2 r_2 + \cdots + a_m r \mid a_i \in \mathbb{R}\}$$

og

$$C(A) = \{a_1 c_1(A) + a_2 c_2 + \cdots + a_n c \mid a_i \in \mathbb{R}\}.$$

THEOREM 22. La A være en $m \times n$ -matrise, og la \mathfrak{b} i \mathbb{R}^m . Da gjelder følgende.

(a) $A\mathfrak{x} = \mathfrak{b}$ er løsbart hvis og bare hvis \mathfrak{b} i $C(A)$.

(b) La

$$\mathcal{L} = \{\mathfrak{x} \in \mathbb{R}^n \mid A\mathfrak{x} = \mathfrak{b}\}$$

og

$$\mathcal{L}_0 = \{\mathfrak{x} \in \mathbb{R}^n \mid A\mathfrak{x} = \mathfrak{0}\}.$$

Hvis $A\mathfrak{x}_p = \mathfrak{b}$, så er

$$\mathcal{L} = \{\mathfrak{x}_p + \mathfrak{x}_0 \mid \mathfrak{x}_0 \in \mathcal{L}_0\} = \mathfrak{x}_p + \mathcal{L}_0.$$

(c) Anta at $A\mathfrak{x} = \mathfrak{b}$ er løsbart. Da er følgende ekvivalent.

(i) $A\mathfrak{x} = \mathfrak{b}$ har nøyaktig en løsning.

(ii) $N(A) = \{\mathfrak{0}\}$.

I tillegg er følgende ekvivalent.

(i) $A\mathfrak{x} = \mathfrak{b}$ har ∞ mange løsninger.

(ii) $N(A) \neq \{\mathfrak{0}\}$.

DEFINISJON. La V være et vektorrom, og la $\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t$ være i V . Vektorene $\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\}$ kalles *lineært uavhengig* hvis alle \mathfrak{x} i $\text{LinSpan}\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\}$ kan skrives entydig som

$$\mathfrak{x} = a_1 \mathfrak{u}_1 + a_2 \mathfrak{u}_2 + \cdots + a_t \mathfrak{u}_t,$$

med a_i i \mathbb{R} for $i = 1, 2, \dots, t$.

KOROLLAR 23. La V være et vektorrom, og la $\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t$ være i V . Da er følgende ekvivalent.

(a) $\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\}$ er lineært uavhengig.

(b) $A\mathfrak{x} = \mathfrak{0}$ har nøyaktig en løsning, hvor $A = [\mathfrak{u}_1 | \mathfrak{u}_2 | \cdots | \mathfrak{u}_t]$.

(c) Hvis

$$a_1 \mathfrak{u}_1 + a_2 \mathfrak{u}_2 + \cdots + a_t \mathfrak{u}_t = \mathfrak{0},$$

så er $a_1 = a_2 = \cdots = a_t = 0$.

DEFINISJON. La V være et vektorrom, og la $\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t$ være i V . Vektorene $\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\}$ kalles en *basis for V* hvis

(i) $\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\}$ er lineært uavhengig.

(ii) $\text{LinSpan}\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\} = V$.

THEOREM 24. La V være et vektorrom som har en endelig basis. Da har enhver basis for V det samme antall elementer.

DEFINISJON. Dimensjonen til et vektorrom V er antall vektorer i en basis V . Vi skriver $\dim V$ for dimensjonen til V .

LEMMA 25. La $\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t$ være elementer i et vektorrom V , slik at $V = \text{LinSpan}\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\}$. Da er en delmengde av $\{\mathfrak{u}_1, \mathfrak{u}_2, \dots, \mathfrak{u}_t\}$ en basis for V . Spesielt er $\dim V \leq t$.

LEMMA 26. La A være en $m \times n$ -matrise med redusert trappeform $\text{Red}(A)$. Da har vi følgende.

(a) $R(A) = R(\text{Red}(A))$.

(b) $\dim R(A) = \dim R(\text{Red}(A)) = \#$ ledende ukjente.

(c) $\dim N(A) + \dim R(A) = n$.

LEMMA 27. La A være en $m \times n$ -matrise, og la E være en invertibel matrise. Da er

$$\dim C(A) = \dim C(EA).$$

Spesielt er $\dim C(A) = \dim C(\text{Red}(A))$.

TEOREM 28. La A være en $m \times n$ -matrise. Da er

$$\dim R(A) = \dim C(A).$$

DEFINISJON. Rangten til en matrise A er

$$\text{rang}(A) = \dim R(A) \quad (= \dim C(A)).$$

TEOREM 29 (Nullitet + rang). La A være en $m \times n$ -matrise. Da er

$$\dim N(A) + \text{rang}(A) = n.$$

TEOREM 30. La A være en $m \times n$ -matrise. Da kan alle \mathbf{x} i \mathbb{R}^n skrives entydig som

$$\mathbf{x} = \mathbf{x}_{\text{null}} + \mathbf{x}_{\text{rad}},$$

der \mathbf{x}_{null} er i $N(A)$ og \mathbf{x}_{rad} er i $R(A)$.

TEOREM 31. La A være en $m \times n$ -matrise. Følgende er ekvivalent.

- (a) $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ er løsbart for alle \mathbf{b} i \mathbb{R}^m .
- (b) $\text{rang}(A) = m$.

7. Determinanter

DEFINISJON. La A være en $n \times n$ -matrise. Hvis $A = [a_{ij}]$ er en 1×1 -matrise, så er *determinanten til A* , $\det(A) = a_{11}$. Ellers, hvis $n > 1$, så er

$$\det(A) = \sum_{i=1}^n a_{i1} A_{i1}$$

hvor A_{ij} er (i, j) -kofaktoren assosiert med A , dvs.

$$A_{ij} = (-1)^{i+j} \det(M_{ij})$$

der M_{ij} er $(n-1) \times (n-1)$ -matrisen som fremkommer fra A ved å stryke rad i og kolonne j . (M_{ij} kalles en *minor av A*).

7.1. Determinanter og elementære radoperasjoner.

LEMMA 32. La A , B og C være tre $n \times n$ -matriser der

$$\mathbf{r}_i(A) = \mathbf{r}_i(B) = \mathbf{r}_i(C), \text{ for } i \neq t$$

og

$$\mathbf{r}_t(C) = \mathbf{r}_t(A) + \mathbf{r}_t(B)$$

Da er $\det(C) = \det(A) + \det(B)$.

PROPOSISJON 33. La A være en kvadratisk matrise.

- (a) La B være matrisen en får fra A ved å multiplisere t -te rad med c . Da er $\det(B) = c \det(A)$.
- (b) La B være matrisen A hvor to rader har byttet plass. Da er $\det(B) = -\det(A)$.
- (c) La B være matrisen A hvor c ganger rad nummer j i A er lagt til rad nummer i i A . Da er $\det(B) = \det(A)$.

KOROLLAR 34. Hvir $E_I(c)$, E_{II} og $E_{III}(c)$ er elementære matriser av type (I), (II) og (III), henholdsvis, så er

- (a) $\det(E_I(c)) = c$.
- (b) $\det(E_{II}) = -1$.

$$(c) \det(E_{III}(c)) = 1.$$

PROPOSISJON 35. Hvis A og E er $n \times n$ -matriser med E en elementær matrise, så er

$$\det(EA) = \det(E) \det(A).$$

KOROLLAR 36. Hvis A og E_1, E_2, \dots, E_t er $n \times n$ -matriser med E_1, E_2, \dots, E_t elementære matriser, så er

$$\det(E_1 E_2 \cdots E_t A) = \det(E_1) \det(E_2) \cdots \det(E_t) \det(A).$$

PROPOSISJON 37. Hvis $A = [a_{ij}]$ er en øvre eller nedre triangulær $n \times n$ -matrise, så er

$$\det(A) = a_{11} a_{22} \cdots a_{nn}.$$

TEOREM 38. En kvadratisk matrise A er invertibel hvis og bare hvis $\det(A) \neq 0$.

TEOREM 39. For to $n \times n$ -matriser A og B er

$$\det(AB) = \det(A) \det(B).$$

KOROLLAR 40. Hvis A er invertibel, så er

$$\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}.$$

PROPOSISJON 42. For en kvadratisk matrise A er $\det(A^T) = \det(A)$.

7.2. Kofaktor- og adjungert matrise til en matrise.

DEFINISJON. La $A = [a_{ij}]$ være en $n \times n$ -matrise. Da kalles matrisen

$$\text{Kof}(A) = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1n} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2n} \\ \vdots & \vdots & \cdots & \vdots \\ A_{n1} & A_{n2} & \cdots & A_{nn} \end{bmatrix}$$

for kofaktormatrisen til A . Matrisen

$$\text{adj}(A) = (\text{Kof}(A))^T$$

kalles den adjungerte matrisen til A .

TEOREM 43. La A være en $n \times n$ -matrise. Da er

- (a) $A \text{adj}(A) = \det(A) I_n$.
- (b) Hvis A er invertibel, så er $A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \text{adj}(A)$.

7.3. Cramers regel.

TEOREM 44. La A være en invertibel $n \times n$ -matrise. Da har $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ nøyaktig en løsning $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, der

$$x_j = \frac{\det(C_j)}{\det(A)},$$

hvor C_j er matrisen A med j -te kolonne byttet ut med \mathbf{b} .

7.4. Vektorprodukt.

DEFINISJON. For to vektorer \mathbf{u} og \mathbf{v} i \mathbb{R}^3 defineres *vektorproduktet* $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ ved at

- (i) hvis \mathbf{u} og \mathbf{v} ikke er parallelle (spesielt $\mathbf{u}, \mathbf{v} \neq \mathbf{0}$), så er $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ er en vektor i \mathbb{R}^3 med følgende egenskaper:
 - (1) $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ står vinkelrett på både \mathbf{u} og \mathbf{v} .
 - (2) \mathbf{u}, \mathbf{v} og $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ utgjør et høyresystem.
 - (3) $\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\| = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \sin(\theta)$, der θ er vinkelen mellom \mathbf{u} og \mathbf{v} .
- (ii) hvis \mathbf{u} og \mathbf{v} er parallelle (spesielt, kan minst en av dem være lik $\mathbf{0}$), defineres $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \mathbf{0}$.

PROPOSISJON 45. La \mathbf{u}, \mathbf{v} og \mathbf{w} være vektorer i \mathbb{R}^3 og $c \in \mathbb{R}$. Da er

- (a) $\mathbf{w} \times (\mathbf{u} + \mathbf{v}) = \mathbf{w} \times \mathbf{u} + \mathbf{w} \times \mathbf{v}$.
- (b) $c(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = (c\mathbf{u}) \times \mathbf{v} = \mathbf{u} \times (c\mathbf{v})$.

PROPOSISJON 46. La $\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)$ og $\mathbf{v} = (v_1, v_2, v_3)$ i \mathbb{R}^3 . Da er

$$\begin{aligned} \mathbf{u} \times \mathbf{v} &= \left(\det \begin{pmatrix} u_2 & u_3 \\ v_2 & v_3 \end{pmatrix}, -\det \begin{pmatrix} u_1 & u_3 \\ v_1 & v_3 \end{pmatrix}, \det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{pmatrix} \right) \\ &\stackrel{\text{def}}{=} \det \begin{pmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

DEFINISJON. La \mathbf{u}, \mathbf{v} og \mathbf{w} være vektorer i \mathbb{R}^3 . Da kalles

$$\mathbf{w} \cdot (\mathbf{u} \times \mathbf{v})$$

det skalare triple vektorproduktet av vektorene \mathbf{u}, \mathbf{v} og \mathbf{w} .

PROPOSISJON 47. (a) Arealet A av et parallellogram utspent av vektorene $\mathbf{u} = (u_1, u_2)$ og $\mathbf{v} = (v_1, v_2)$ i \mathbb{R}^2 er gitt ved

$$A = \left| \det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{pmatrix} \right|.$$

(b) Volumet V av et parallellepiped utspent av \mathbf{u}, \mathbf{v} og \mathbf{w} i \mathbb{R}^3 er gitt ved

$$V = \left| \det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{pmatrix} \right|.$$

KOROLLAR 48. (a) To vektorer \mathbf{u} og \mathbf{v} i \mathbb{R}^2 er parallelle hvis og bare hvis

$$\det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{pmatrix} = 0.$$

(b) Tre vektorer \mathbf{u}, \mathbf{v} og \mathbf{w} i \mathbb{R}^3 ligger i det samme planet hvis og bare hvis

$$\det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{pmatrix} = 0.$$

8. Egenvektorer og egenverdier

DEFINISJON. La A være en $n \times n$ -matrise. Hvis \mathbf{x} er en ikke-null vektor i \mathbb{R}^n slik at

$$A\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$$

for en λ i \mathbb{R} , så kalles \mathbf{x} en *egenvektor* for A og λ den *tilhørende egenverdien*.

PROPOSISJON 49. La A være en $n \times n$ -matrise. Da er λ er en egenverdi hvis og bare hvis $\det(\lambda I_n - A) = 0$.

DEFINISJON. To $n \times n$ -matriser A og B kalles *similære* hvis det eksisterer en invertibel matrise P slik at

$$B = P^{-1}AP.$$

DEFINISJON. En $n \times n$ -matrise A er *diagonaliserbar* hvis A er similær til en diagonalmatrise.

TEOREM 50. La A være en $n \times n$ -matrise. Følgende er ekvivalent.

- (a) A er diagonaliserbar.
- (b) A har n lineært uavhengige egenvektorer.

LEMMA 51. La $B = [b_{ij}]$ være en $n \times n$ -matrise, der $b_{ij} = c_{ij}\lambda + c'_{ij}$ for all i og j . Da er $\det(B)$ et polynom i λ med høyest grad n .

LEMMA 52. La $A = [a_{ij}]$ være en $n \times n$ -matrise. Da er

$$\det(\lambda I_n - A) = (\lambda - a_{11})(\lambda - a_{22}) \cdots (\lambda - a_{nn}) + g(\lambda),$$

der $g(\lambda)$ er et polynom i λ av høyest grad $n - 2$.

TEOREM 53. La $A = [a_{ij}]$ være en $n \times n$ -matrise. Da er

$$\begin{aligned} c(\lambda) &= \det(\lambda I_n - A) \\ &= \lambda^n - (a_{11} + a_{22} + \cdots + a_{nn})\lambda^{n-1} + b_{n-2}\lambda^{n-2} + \cdots + b_1\lambda + (-1)^n \det(A). \end{aligned}$$

DEFINISJON. La A være en $n \times n$ -matrise med λ som egenverdi. Da kalles

$$E_\lambda = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \mid A\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}\}$$

for egenrommet for egenverdien λ .

TEOREM 54. La A og B være similære $n \times n$ -matriser. Da er

$$\det(\lambda I_n - A) = \det(\lambda I_n - B).$$

DEFINISJON. $c(\lambda) = \det(\lambda I_n - A)$ er *det karakteristiske polynom* til A , hvor A er en $n \times n$ -matrise.

PROPOSISJON 55. La A være en $n \times n$ -matrise med egenverdier $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_t\}$ for A med $\lambda_i \neq \lambda_j$ for $i \neq j$. La \mathcal{B}_i være basis for E_{λ_i} for $i = 1, 2, \dots, t$. Da er $\cup_{i=1}^t \mathcal{B}_i$ lineært uavhengig.

KOROLLAR 56. La A være en $n \times n$ -matrise. Hvis A har n forskjellige egenverdier, så er A diagonaliserbar.

8.1. Ortogonale matriser.

DEFINISJON. En $n \times n$ -matrise A sies å være *ortogonal* hvis $A^{-1} = A^T$.

DEFINISJON. La $\mathcal{O} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_t\}$ være t vektorer i \mathbb{R}^n . Mengden \mathcal{O} kalles en *ortogonal mengde* hvis $\mathbf{x}_i \cdot \mathbf{x}_j = 0$ for $i \neq j$, og \mathcal{O} kalles *ortonormal mengde* hvis i tillegg $\|\mathbf{x}_i\| = 1$ for $i = 1, 2, \dots, t$.

PROPOSISJON 57. Følgende er ekvivalent for en $n \times n$ -matrise A .

- (a) A er ortogonal.
- (b) Radvektorer i A er en ortonormal mengde i \mathbb{R}^n .
- (c) Kolonnevektorer i A er en ortonormal mengde i \mathbb{R}^n .

PROPOSISJON 58. Følgende er ekvivalent for en $n \times n$ -matrise A .

- (a) A er ortogonal.
- (b) $\|A\mathbf{x}\| = \|\mathbf{x}\|$ for alle \mathbf{x} i \mathbb{R}^n .
- (c) $(A\mathbf{x}) \cdot (A\mathbf{y}) = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}$ for alle \mathbf{x} og \mathbf{y} i \mathbb{R}^n .

8.2. Ortogonal diagonalisering.

DEFINISJON. En $n \times n$ -matrise A er *ortogonalt diagonaliserbar* hvis det eksisterer en ortogonal matrise P slik at

$$P^T A P = D$$

for en diagonalmatrise D .

TEOREM 59. For en symmetrisk matrise A gjelder:

- (a) Alle egenvektorene til A er reelle.
- (b) Egenvektorer fra forskjellige egenrom er ortogonale.

TEOREM 60. La A være en reell $n \times n$ -matrise med n reelle egenverdier. Da eksisterer en ortogonal matrise P slik at

$$P^T A P = \begin{bmatrix} \lambda_1 & * & \cdots & \cdots & * \\ 0 & \lambda_2 & * & \cdots & * \\ \vdots & & & & * \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix}$$

hvor $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ er egenverdiene med multiplisitet for A .

TEOREM 61. La A være en $n \times n$ -matrise. Følgende er ekvivalent:

- (a) A er ortogonalt diagonaliserbar.
- (b) A har en ortonormal basis av egenvektorer.
- (c) A er symmetrisk.

9. Kjeglesnitt

Et kjeglesnitt fremkommer ved å snitte en kjegle ("to iskremkjekser satt mot hverandre") med et plan. De geometriske objektene som kan oppstå da er

- (i) sirkel, for eksempel $x^2 + y^2 = 1$.
- (ii) ellipse, for eksempel $\frac{x^2}{4^2} + \frac{y^2}{3^2} = 1$.
- (iii) hyperbel, for eksempel $\frac{x^2}{2^2} - \frac{y^2}{3^2} = 1$.
- (iv) parabel, for eksempel $y = x^2$.
- (v) en linje (degenerert tilfelle).
- (vi) to kryssende linjer (degenerert tilfelle)

Kan vise at ethvert kjeglesnitt kan i \mathbb{R}^2 uttrykkes som

$$ax^2 + 2bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0,$$

hvor ikke alle a, b og c er lik null.

Vi ønsker å klassifiserer gitte kjeglesnitt.

EKSEMPEL 1. Betrakt likningen $x^2 + 4x + y^2 - 2y - 4 = 0$. Vi lager komplette kvadrater:

$$(x + 2)^2 - 4 + (y - 1)^2 - 1 - 4 = 0.$$

Dette gir likningen

$$(x + 2)^2 + (y - 1)^2 = 9.$$

Hvis vi setter $x' = x + 2$ og $y' = y - 1$, så blir likningen overført til

$$(x')^2 + (y')^2 = 3^2,$$

som er en sirkel med radius 3. Hva har vi gjort? Jo, vi har flyttet origo fra $(0, 0)$ til $(-2, 1)$, siden når $(x', y') = (0, 0)$ så er $(x, y) = (-2, 1)$.

Generelt, gitt likningen

$$ax^2 + cy^2 + dx + ey + f = 0,$$

så kan denne overføres til en likning av formen

$$(*) \quad a'(x')^2 + c(y')^2 + f' = 0,$$

ved å flytte origo.

Gjenstående problem: Hvordan behandle likninger av formen

$$ax^2 + 2bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0,$$

der $b \neq 0$. Vi skal redusere dette til (*) over. Ser først på

$$Q(x, y) = ax^2 + 2bxy + cy^2.$$

La $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ og $A = \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix}$. Da er

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^T A \mathbf{x} &= \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ax + by \\ bx + cy \end{bmatrix} \\ &= ax^2 + bxy + bxy + cy^2 = Q(x, y) \end{aligned}$$

Siden A er symmetrisk, så medfører Theorem 61 at A er ortogonalt diagonaliserbar. Dermed eksisterer det en ortogonal matrise P slik at

$$P^T A P = D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix}$$

for λ_1 og λ_2 i \mathbb{R} . La

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = P \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = P \mathbf{x}'.$$

Da er

$$\mathbf{x}^T = (P \mathbf{x}')^T = (\mathbf{x}')^T P^T.$$

Innsatt over får vi:

$$\begin{aligned} Q(x, y) &= (\mathbf{x}')^T P^T A P \mathbf{x}' \\ &= (\mathbf{x}')^T \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix} \mathbf{x}' \\ &= \begin{bmatrix} x' & y' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \\ &= \lambda_1 (x')^2 + \lambda_2 (y')^2 \end{aligned}$$

Vi ser: Kryssleddet xy er borte! og vi har redusert til (*) over med $b = 0$.

EKSEMPEL 2. La $Q(x, y) = 9x^2 + 4xy + 6y^2 + 8\sqrt{5}x + 4\sqrt{5}y = 0$ være et kjeglesnitt. Klassifiser dette kjeglesnittet.

La $A = \begin{bmatrix} 9 & 2 \\ 2 & 6 \end{bmatrix}$ (dvs. $a = 9$, $2b = 4$, $c = 6$).

Matrisen P . Egenverdiene til A :

$$\begin{aligned}\det(\lambda I_2 - A) &= \det\left(\begin{bmatrix} \lambda - 9 & -2 \\ -2 & \lambda - 6 \end{bmatrix}\right) \\ &= (\lambda - 9)(\lambda - 6) - (-2)^2 \\ &= \lambda^2 - 15\lambda + 50 = (\lambda - 10)(\lambda - 5)\end{aligned}$$

Egenverdiene til A : $\lambda_1 = 10$ og $\lambda_2 = 5$.

Egenvektorene til A : $\lambda_1 = 10$:

$$\begin{aligned}(10I_2 - A)\mathbf{x} = \mathbb{O} &\sim \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -2 & 0 \\ -2 & -4 & 0 \end{array}\right) \begin{array}{l} \leftarrow^2 \\ \leftarrow^+ \end{array} \\ &\sim \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array}\right) \\ &\sim x = 2y \\ &\sim \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = y \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}, y \neq 0\end{aligned}$$

$\lambda_2 = 5$:

$$\begin{aligned}(5I_2 - A)\mathbf{x} = \mathbb{O} &\sim \left(\begin{array}{cc|c} -4 & -2 & 0 \\ -2 & -1 & 0 \end{array}\right) \begin{array}{l} \leftarrow^+ \\ \leftarrow^-_2 \end{array} \\ &\sim \left(\begin{array}{cc|c} 0 & 0 & 0 \\ -2 & -1 & 0 \end{array}\right) \\ &\sim y = -2x \\ &\sim \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}, x \neq 0\end{aligned}$$

Valg av egenvektorer: Velg enhetsvektorer \mathbf{x}_1 og \mathbf{x}_2 slik at $\{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2\}$ danner et høyrehåndssystem (dvs. $\mathbf{x}_1 \times \mathbf{x}_2$ peker opp av planet, husk $\mathbf{x}_1 \times \mathbf{x}_2 = (0, 0, \det\left(\begin{bmatrix} \mathbf{x}_1 \\ \mathbf{x}_2 \end{bmatrix}\right))$).

Velg

$$\mathbf{x}_1 = \frac{1}{\|(2, 1)\|} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

og

$$\mathbf{x}_2 = \frac{1}{\|(-1, 2)\|} \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Matrisen $P = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$. Da er

$$P^T A P = P^{-1} A P = \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix}$$

og hvis $\mathbf{x}' = \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix}$, så er for $\mathbf{x} = P\mathbf{x}'$:

$$\begin{aligned}(P\mathbf{x}')^T A P\mathbf{x}' &= (\mathbf{x}')^T P^T A P\mathbf{x}' \\ &= \begin{bmatrix} x' & y' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \\ &= 10(x')^2 + 5(y')^2\end{aligned}$$

Hva skjer? Vi har satt

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = P \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = P\mathbf{x}',$$

dvs. skiftet referansesystem fra x og y til x' og y' .

$(1, 0)$ i (x', y') -systemet svarer til $\frac{1}{\sqrt{5}}(2, 1) = \mathbf{x}_1$ i (x, y) -systemet.

$(0, 1)$ i (x', y') -systemet svarer til $\frac{1}{\sqrt{5}}(-1, 2) = \mathbf{x}_2$ i (x, y) -systemet.

Dette svarer til en rotasjon av koordinatsystem med ca. 26,6 grader.

Omforming av $Q(x, y)$: Når vi har

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = P \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} 2x' - y' \\ x' + 2y' \end{bmatrix},$$

dvs. $x = \frac{1}{\sqrt{5}}(2x' - y')$ og $y = \frac{1}{\sqrt{5}}(x' + 2y')$, får vi at

$$9x^2 + 4xy + 6y^2 = 10(x')^2 + 5(y')^2$$

og

$$\begin{aligned} Q(x, y) &= 10(x')^2 + 5(y')^2 + 8\sqrt{5}\frac{1}{\sqrt{5}}(2x' - y') + 4\sqrt{5}\frac{1}{\sqrt{5}}(x' + 2y') = 0 \\ &= 10(x')^2 + 5(y')^2 + 16x' - 8y' + 4x' + 8y' = 0 \\ &= 10(x')^2 + 5(y')^2 + 20x' = 0 \\ &= 10(x' + 1)^2 - 10 + 5(y')^2 = 0 \mid \cdot \frac{1}{10} \\ &\sim (x' + 1)^2 + \left(\frac{y'}{\sqrt{2}}\right)^2 = 1 \end{aligned}$$

Sett $x'' = x' + 1$ og $y'' = y'$ (dette svarer til en forflytning av origo) gir likningen

$$(x'')^2 + \left(\frac{y''}{\sqrt{2}}\right)^2 = 1.$$

Dette svarer til en ellipse med halvaksler 1 og $\sqrt{2}$.

10. Lineære transformasjoner

DEFINISJON. En lineær transformasjon $T: V \rightarrow W$ mellom to vektorrom V og W over \mathbb{R} er en funksjon $T: V \rightarrow W$ slik at

- (i) $T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v})$.
- (ii) $T(c\mathbf{u}) = cT(\mathbf{u})$.

for all \mathbf{u} og \mathbf{v} og c i \mathbb{R} .

PROPOSISJON 62. Alle lineære transformasjoner $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ er gitt ved en $m \times n$ -matrise A slik at $T(\mathbf{u}) = A\mathbf{u}$.

DEFINISJON. En lineær transformasjon $T: V \rightarrow W$ er en-til-en (1-1) hvis for alle $\mathbf{u} \neq \mathbf{v}$ i V , så er $T(\mathbf{u}) \neq T(\mathbf{v})$ i W .

PROPOSISJON 63. Følgende er ekvivalent for en lineær transformasjon $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$.

- (a) T er 1-1.
- (b) Hvis $\mathbf{u} \neq \mathbf{0}$ i \mathbb{R}^n , så er $T(\mathbf{u}) \neq \mathbf{0}$ i \mathbb{R}^m .
- (c) Hvis $T(\mathbf{u}) = \mathbf{0}$ i \mathbb{R}^m , så er $\mathbf{u} = \mathbf{0}$ i \mathbb{R}^n .
- (d) Hvis $A = m_{S_p^m}(T)$ er standardmatrisen til T , så har $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ kun en løsning, dvs. $N(A) = \{\mathbf{0}\}$.

DEFINISJON. (i) En lineær transformasjon $T: V \rightarrow W$ er på (onto) hvis for all w i W , så eksisterer det \mathbf{v} i V slik at $T(\mathbf{v}) = w$.

- (ii) Mengden $\{T(\mathbf{v}) \mid \mathbf{v} \in V\}$ kalles *bildet av T*.
 (iii) T er en *isomorfi* hvis T er 1-1 og på.

PROPOSISJON 64. La $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ være en lineær transformasjon med tilhørende matrise $A = m_{\mathcal{S}_n}^{\mathcal{S}_n}(T)$. Følgende er ekvivalent:

- (a) T er 1-1 og på.
 (b) T er på.
 (c) T er 1-1.

hvor hver av punktene i det ovenstående er ekvivalent til tilsvarende merkede punkt under:

- (a') A er invertibel.
 (b') $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ er løsbart for all \mathbf{b} i \mathbb{R}^n .
 (c') $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ har nøyaktig en løsning.

10.1. Bytte av basis. La $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n\}$ være en basis for \mathbb{R}^n . For \mathbf{x} i \mathbb{R}^n så er

$$\mathbf{x} = x_1\mathbf{b}_1 + x_2\mathbf{b}_2 + \dots + x_n\mathbf{b}_n$$

for noen x_i i \mathbb{R} . Vi lar $(\mathbf{x})^{\mathcal{B}}$ betegne *koordinatvektoren av \mathbf{x} med hensyn til basisen \mathcal{B}* gitt ved (x_1, x_2, \dots, x_n) . Spesielt så har vi $\mathbf{x} = (\mathbf{x})^{\mathcal{S}_n}$.

Spørsmål: Hvordan komme fra $(\mathbf{x})^{\mathcal{B}}$ til $(\mathbf{x}')^{\mathcal{B}'}$?

La $P = [\mathbf{b}_1 | \mathbf{b}_2 | \dots | \mathbf{b}_n]$ være matrisen hvor vektorene $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n$ utgjør henholdsvis kolonne 1, 2, osv. Vi betegner denne matrisen med $P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}_n}$. Da er

$$P(\mathbf{x})^{\mathcal{B}} = P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}_n}(\mathbf{x})^{\mathcal{B}} = \mathbf{x} = (\mathbf{x})^{\mathcal{S}_n}.$$

Da er $P = P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}_n}$ overgangsmatrisen fra basisen \mathcal{B} til standardbasisen \mathcal{S}_n .

LEMMA 65. La \mathcal{B} og \mathcal{B}' være to basiser for \mathbb{R}^n .

- (a) Da er overgangsmatrisen fra basisen \mathcal{B} til \mathcal{B}' gitt ved

$$P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}'} = (P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{S}_n})^{-1} P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}_n}.$$

- (b) Da er overgangsmatrisen fra basisen \mathcal{B}' til \mathcal{B} gitt ved

$$P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'} = (P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}_n})^{-1} P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{S}_n} = (P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}'})^{-1}.$$

10.2. Ny tolkning av diagonalisering. La A være en $n \times n$ -matrise. Anta at A har n lineært uavhengige egenvektorer $\{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n\}$ med tilhørende egenverdier $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$. Da har vi sett at

$$P = [\mathbf{x}_1 | \mathbf{x}_2 | \dots | \mathbf{x}_n]$$

er slik at

$$P^{-1}AP = D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & * & \dots & \dots & * \\ 0 & \lambda_2 & * & \dots & * \\ \vdots & & & & * \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix}$$

Siden $\mathcal{B} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n\}$ er en basis for \mathbb{R}^n , så er

$$P = P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}_n}$$

og

$$P^{-1} = P_{\mathcal{S}_n}^{\mathcal{B}}.$$

Har at $A = m_{\mathcal{S}_n}^{\mathcal{S}_n}(A)$, slik at

$$P^{-1}AP = P_{\mathcal{S}_n}^{\mathcal{B}} m_{\mathcal{S}_n}^{\mathcal{S}_n}(A) P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}_n} = m_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(A) = D.$$

Dette gir at D er matrisen til lineær transformasjonen gitt av A med hensyn på basisen \mathcal{B} .

11. Komplekse tall

La $z = a + bi$ for a og b i \mathbb{R} , der $i^2 = -1$. Den *kompleks konjugerte* være gitt ved $\bar{z} = a - bi$.

PROPOSISJON 66. La z og z' være komplekse tall.

- (a) $\overline{z + z'} = \bar{z} + \bar{z}'$.
- (b) $\overline{z \cdot z'} = \bar{z} \cdot \bar{z}'$.
- (c) $z^{-1} = \bar{z}^{-1}$ når $z \neq 0$.
- (d) $\overline{\bar{z}} = z$.

De Moivres formel: $(\cos\theta + i \sin\theta)^n = \cos(n\theta) + i \sin(n\theta)$.

Eulers formel: $e^{i\theta} \stackrel{\text{def}}{=} \cos\theta + i \sin\theta$.

PROPOSISJON 67. La z og z' være komplekse tall. Da er

- (a) $|\bar{z}| = |z|$.
- (b) $|z \cdot z'| = |z| \cdot |z'|$.
- (c) $|\frac{1}{z}| = \frac{1}{|z|}$.
- (d) $|z + z'| \leq |z| + |z'|$.