

KAPITTEL 1

Vektorer i \mathbb{R}^n

1. Vektorer

DEFINISJON 1.1. (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 1.2. 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 en 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 1.3. 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 2.1. 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 2.2. 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 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 u og 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 3.1. 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 u · 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 3.2. 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 3.3 (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 3.4. Vinkelen θ mellom to ikke-null vektorer \mathbf{u} og \mathbf{v} defineres som

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

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

DEFINISJON 3.5. To vektorer \mathbf{u} og \mathbf{v} er *ortogonale* hvis $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0$.

PROPOSISJON 3.6. 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 4.1. (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 tilfredsstilt.

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 4.2. 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 svarer til *ledende ukjente*. En ukjent som ikke er ledende er *fri*.