

## Repetition og perspektivering:

kl. 10:15 – 10:45 i Auditorium 4.  
Ortogonal baser. Koordinater mht. ortogonale matricer. Gram-Schmidt algoritme. Ortogonale matricer.

## Forelæsnings 1. del:

kl. 10:50 – 11:25 i Auditorium 4.

### Mål og indhold:

Vi ser nu specielt på ortogonale matricer i 2D. Der findes to typer som repræsenterer hhv. rotationer og reflektioner. Forskellen viser sig i matricens determinant som er 1, hhv.  $-1$ . Kompositionen af to reflektioner er en rotation(!), kompositionen af en reflektion og en rotation er en reflektion.

En **stiv flytning**<sup>1</sup> er karakteriseret ved at den bevarer afstanden mellem to punkter: Afstand mellem to punkter før flytningen er den samme som afstanden af de flyttede punkter. Enhver flytning i planen er kompositionen af en orthogonal transformation og af en parallelforskydning.

### Litteratur:

FIS kap. 6.5, pp.414 – 421

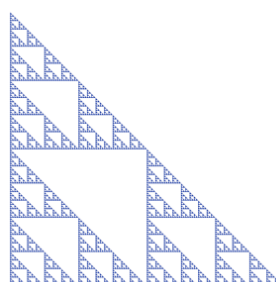
Wikipedia Euclidean plane isometry

## Forelæsnings 2. del:

kl. 11:30 – 12 i Auditorium 4.

### Mål og indhold:

I de sidste forelæsninger forlader vi lærebogsværdenen og ser på anvendelser af lineære og affine afbildninger<sup>2</sup> til at producere fraktale figurer. Ofte er ganske få matricer nok til at beskrive fraktaler: Man benytter en algoritme, hvor matricerne efter tur anvendes gang på gang på en udgangsfigur. Et godt eksempel herfor er Sierpinski's trekant:



Man begynder med tre affine afbildninger fra planen ind i sig selv og anvender dem alle tre gang på gang, med udgangspunkt i et kvadrat (på computerskærmen). Efter en runde bliver der et hul i øvre højre hjørne; efter to runder bliver det til en trappe med hul i; efter flere runder bliver trappen finere og finere, og der kommer flere og flere huller i trappens indre. Og efterhånden bliver figuren "tyndere"; arealet går mod 0, mens randkurverne bliver længere og længere. Hvis man tager en del af figuren og zoomer ind, så ligner den mere og mere sig selv; allesammen karakteristika for fraktale figurer.

### Litteratur:

Wikipedia Sierpinski triangle

<sup>1</sup>eng.: rigid motion

<sup>2</sup>affin: lineær afbildning kombineret med en parallelforskydning. Affine afbildninger overfører linjer i linjer, men de bevarer ikke nødvendigvis afstande.

### Opgaveregning:

kl. 12:30 – 14:15 i grupperummene.

### Opgaver:

FIS, ch. 6.2, 385 – 386 7, 15.

**Kan det lade sig gøre?** Bestem tre vektorer  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w} \in \mathbb{R}^3$  således at  $\mathbf{u} \perp \mathbf{v}, \mathbf{v} \perp \mathbf{w}$ , men  $\mathbf{u} \not\perp \mathbf{w}$ .

Vink:  $\perp$  står for vinkelret (eller ortogonal). Man kan prøve med  $\mathbf{u} = \mathbf{e}_1, \mathbf{v} = \mathbf{e}_2$ .

FIS, ch. 6.5, 421 – 423 3, 5, 9, 11, 13, 15.

---

### Næste gang:

Torsdag, 2.12., 8:15 – 12:00

Rhino-Grasshopper.