Repetition og perspektivering:

kl. 8:15 – 8:45 i Auditorium 3.
Surjektive og injektive lineære afbildninger; Karakterisering ved matricer.
Invertible lineære afbildninger og matricer.
Løsning af matrixligninger vha. invers matrix.

Forelæsningens 1. del:

kl. 8:50 – 9:25 i Auditorium 3.

Mål og indhold:

Matrixinversion: Hvordan beregnes den inverse matrix til et produkt af to invertible matricer? til den transponerede af en invertibel matrix? Se Theorem 2.2 (p. 125) og overvej hvorfor man skal bytte om på rækkefølgen i (b).

Der findes en simpel opskrift som tillader på samme tid at afgøre om en given $(n \times n)$-matrix A er invertibel og i givet fald at finde den inverse matrix (den er dog kun praktikabel for et menneske hvis n er af moderat størrelse):
Man danner den udvidede $n \times 2n$-matrix $[A|I_n]$ - med den n-dimensionelle enhedsmatrix I_n på højresiden og gennemfører rækkeoperationer på denne nye større matrix. Matricen A er invertibel hvis og kun hvis denne matrix er rækkeækvivalent til en matrix på formen $[I_n|C]$ - altså skal A have Pivotelementer i hver søjle og dermed hver række. I så fald finder man den inverse matrix på højresiden:

$$A^{-1} = C.$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 4 & | & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 6 & | & 0 & 1 & 0 \\ -3 & 0 & -10 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[R_3 \to R_3 + 3R_1]{R_2 \to R_2 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 4 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & | & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & | & 3 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{R_3 \to \frac{1}{2} R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 4 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & | & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{3}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \xrightarrow[R_2 \to R_2 - 2R_3]{R_1 \to R_1 - 4R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & -5 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & | & -4 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{3}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

For de nysgerrige:

I definitionen for den inverse matrix C til en matrix A kræves der: $AC = CA = I$. Man kan faktisk nøjes med kun at kræve en af delene, og den anden gælder automatisk. Hvorfor? Se følgende supplement på nettet; det kræver blot at man har styr på injektive og surjektive lineære afbildninger.

Opgaveregning:

kl. 9:30 – 11:20 i grupperummene.

Opgaver:

SIF, 2.8, pp. 188 – 192 41 – 60, 65, 69, 71, 73, 75.

SIF, 2.3, pp. 130 – 134 3, 15.

SIF, 2.4, pp. 142 – 145 5, 13, 57, 59.

FREDRIK BAJERSVEJ 7G
9220 AALBORG ØST
9940 8855
-
RAUSSEN@MATH.AAU.DK
PEOPLE.AAU.DK/~RAUSSEN

Forelæsningens 2. del:

kl. 11:25 – 12 i Auditorium 3.

Mål og indhold:

Vi giver to begrundelser for gyldigheden af opskriften for inversion af matricer:

1. Ligningen $AC = I$ kan opfattes som en samling af n matrixligninger med ubekendte søjlevektorer $\mathbf{c}_i$: $A\mathbf{c}_i = \mathbf{e}_i$ med $C = [\mathbf{c}_1, \ldots, \mathbf{c}_n]$ og $I_n = [\mathbf{e}_1, \cdots, \mathbf{e}_n]$. Disse n ligninger løses simultant ved ovenstående opskrift.

2. En rækkeoperation kan opfattes som multiplikation med en elementær matrix ([SIF], p. 126). A er derfor invertibel hvis og kun hvis der findes elementære matricer $E_1, \ldots, E_k$ således at $E_k \cdots E_1 A = I_n$.
   I så fald gælder: $A^{-1} = E_k \cdots E_1 = E_k \cdots E_1 I_n$, dvs. man kommer frem til A^{-1} ved at bruge de samme rækkeoperationer på I_n som dem der bruges for at nå fra A til I_n.
   Bemærk at en elementær matrix svarende til en rækkeaddition har en vridning (shear) som geometrisk interpretation.

Der findes mange forskellige kriterier til at beskrive/afgøre om en given kvadratisk matrix er invertibel; de er sammenfattet i Theorem 2.6, pp. 138.

Litteratur:

SIF 2.3 – 2.4, pp. 125 – 139.

Wikipedia Invertible matrix

Software:

- Matrix Inverse
- Matrix Calculator Applet
- Find the Inverse Matrix

Næste gang:

Mandag, den 8.11., kl. 12:30 – 16:15.
Matrixpræsentationer af rotationer og translationer.
Perspektiv. (SIF), pp. 465 – 469.