

Repetition og perspektivering

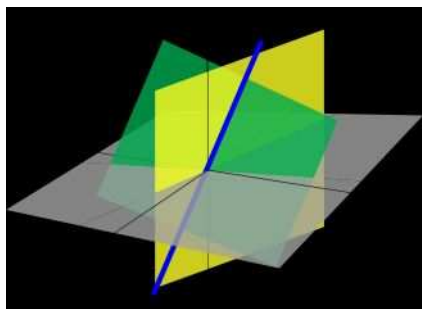
kl. 8:15 – 8:40 i Auditorium 3.
Kommentarer til E-opgaverne.
Bestemmelse af inverse matricer.
Kriterier for invertibilitet.

1. forelæsning

kl. 8:50 – 9:25 i Auditorium 3.

Mål og indhold:

Underrum: Prototyper af underrum er givet ved linier eller planer (i 3D rum) som indeholder Origo. Mere generelt er et underrum en mængde H af vektorer i \mathbf{R}^n , som er **lukket under linearkombinationer**, dvs., enhver linearkombination af vektorer i H er selv indeholdt i H . Man skriver $K \subseteq \mathbf{R}^n$ for en generel delmængde K , men $H \leq \mathbf{R}^n$ for et underrum H .



For eksempel danner alle linearkombinationer af en mængde vektorer $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p \in \mathbf{R}^n$ et underrum $\text{Span}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_p\} \leq \mathbf{R}^n$.

Underrum knyttet til en matrix: En matrix A giver umiddelbart anledning til to slags underrum: Matricens

¹Check først at $X = A^{-1}B$ er løsning. Isolér herefter X i den oprindelige ligning.

²Hvad skal AB ganges med for at isolere A ?

³Begge opgaver kan løses uden at bruge “[$A|I_3$]-algoritmen”: Er søjlevektorene lineært uafhængige?

⁴T-T-F-T-T

⁵Hvilke tal må der (ikke) stå på diagonalen?

søjlerum $\text{Col } A$ udspændes af matrixens søjler. Det indeholder netop alle vektorer i **billedet** af den lineære afbildning givet ved $\mathbf{x} \mapsto A\mathbf{x}$;

nulrum $\text{Nul } A$ består af alle **løsninger** til den homogene matrixligning $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$. Nulrummet stemmer overens med kernen af den lineære afbildning givet ved $\mathbf{x} \mapsto A\mathbf{x}$.

Opgaveregning:

kl. 9:30 – 11:20 i grupperummene.

Opgaver:

Lay, 2.2, pp. 142 – 144 $11^1, 17^2$.

Lay, 2.3, pp. 148 – 149 $3, 5^3, 11^4, 13^5, 33$.

Lay, 2.8, pp. 189 – 191 $5, 11, 13$.

E-opgave 2& 3 Diskuter resterende problemer med hinanden og med lærer/hjælpelærer.

Forelæsning

kl. 11:25 – 12 i Auditorium 3.

Mål og indhold:

Basis: Som regel kan og vil man ikke beskrive et underrum $H \leq \mathbf{R}^n$ ved at liste alle uendelig mange elementer. Man prøver i stedet at bestemme en **basis** \mathcal{B} for underrummet; en basis skal opfylde to krav:

1. \mathcal{B} **udspænder** H : ethvert element i H er linearkombination af elementer i \mathcal{B} ;

2. \mathcal{B} er lineært uafhængig: linearkombinationer af basiselementer er **entydigt bestemt**.

Koordinater: Givet en basis \mathcal{B} for et under- rum H , så er altså **enhver** vektor $\mathbf{x} \in H$ en **entydig** linearkombination af basisvektorer. Koefficienterne i denne linearkombination kaldes vektorens **koordinater** mht. basis \mathcal{B} .

Der er som regel mange baser for et og det samme underrum. Det er nemt at bestemme en basis for søjlerummet og for

nulrummet af en matrix når blot man har rækkerreduceret matricen til echelonform.

Litteratur:

Lay 2.8, pp. 183 – 189.

Wikipedia Linear subspace, Basis

Næste gang:

Mandag, den 26.4., kl. 8:15 – 12:00.

Determinanter:

Definition. Egenskaber. Beregning.

Lay, 2.9, pp. 192 – 195.

3.1 – 3.2, pp. 202 – 211.