

Køreplan:

Repetition og perspektivering:

kl. 12:30 – 13:00 i Auditorium 2.

Forelæsnings 1. del:

kl. 13:05 – 13:40 i Auditorium 2.

Opgaveregning:

kl. 13:45 – 15:35 i grupperummene.

Forelæsnings 2. del:

kl. 15:40 – 16:15 i Auditorium 2.

Næste gang:

Torsdag, 13.10., 12:30 – 16:15.
Introduktion til determinanter.
SIF, ch. 3.1.

Mål og indhold:

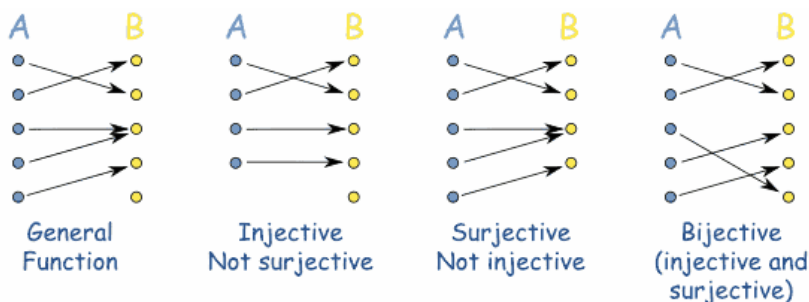
Repetition:

Lineære afbildninger.
Standardmatricer.

Nyt stof:

Surjektivitet, injektivitet, nulrum:

Vi kan bruge matrix præsentationen (standardmatricen) til at afgøre om en lineær afbildning $T : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^m$ er **surjektiv** (på)¹, hhv. **injektiv** (enentydig)².



- T er **surjektiv**, hvis hver vektor $\mathbf{x} \in \mathbf{R}^m$ ligger i billedmængden af T : der findes **mindst** en vektor $\mathbf{u} \in \mathbf{R}^n$ med $T(\mathbf{u}) = \mathbf{x}$.
En projektion er surjektiv.

Beskrives afbildningen T ved en $(m \times n)$ -matrix A , så er kravene for

surjektivitet at matricens søjler **udspænder** \mathbf{R}^m ; matricen har rang m ;

- T er **injektiv**, hvis der til enhver vektor $\mathbf{x} \in \mathbf{R}^m$ findes **højst** en vektor $\mathbf{u} \in \mathbf{R}^n$ med $T(\mathbf{u}) = \mathbf{x}$.

injektivitet at matricens søjler skal være lineært **uafhængige**; matricen har rang n .

¹eng.: onto

²eng.: one-to-one

Dette kan checkes ved at se efter om der er Pivotpositioner i hver række (surjektivitet), hhv. i hver søjle (injektivitet).

Særskilt væsentlig er T 's nulrum, som består af alle vektorer x som opfylder $T(x) = \mathbf{0}$. Hvis T har standardmatricen A , så findes nulrummet som løsningsmængde til det homogene ligningssystem givet ved $Ax = \mathbf{0}$.

Afbildningen T er injektiv hvis og kun hvis denne nulrum kun indeholder vektoren $\mathbf{0}$ og ikke andre.

Multiplikationen af matricer: Hvis den lineære afbildning T_1 har standardmatrix B og den lineære afbildning T_2 har standardmatrix A : hvilken matrix repræsenterer så deres sammensætning $T_2 \circ T_1$? Denne matrix findes ved **multiplikation** AB af de to matricer. Med andre ord: Kender

man f.eks. standardmatricen for en drejning og for en spejling, så kan man finde standardmatricen for sammensætningen³ af disse to afbildninger ved at gange matricerne sammen.

Og specielt: En lineær afbildning $T : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^n$ er **bijektiv = invertibel** – der findes en “undo” invers lineær afbildning $T^{-1} : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^n$ – hvis og kun hvis T 's standardmatrix er **regulær**.

Litteratur:

SIF Ch. 2.8.

Komp 20, 23, 24.

Wikipedia Bijection, injection and surjection

Opgaver:

Ch. 2.7 27, 29, 33, 35 – 54, 57, 75, 77.

Ch. 2.8 1, 3, 13, 25.

Ch. 2.7+ 79, 103 (Matlab)

³“først den ene, så den anden”; eng. composition