

4.1-4.3: DIAGONALISERING AV SYMMETRISKE MATRISER & KEGLESNITT:

MÅL: 1) ALLE SYMMETRISKE MATRISER ER DIAGONALISERBAR

2) KEGLESNITT - LINEÆR ALGEBRA

MOTIVASJON: HVIS A ER SYMMETRISK, DVS $A=A^T$ OG DIAGONALISERBAR

$$\Rightarrow \exists P \text{ INVERTIBEL OG } D \text{ DIAGONALMATRISE SA } P^{-1}AP = D$$

$$\Rightarrow (P^{-1}AP)^T = P^T A^T (P^{-1})^T = (P^{-1}AP)^T = D^T = D = P^{-1}AP$$

$$\leadsto \text{SER UT SOM } P^T = P^{-1}$$

DEF 4.1.1 EN KVADRATISK MATRISE B KALLES ORTOGONAL HVIS $P^{-1} = P^T$

(\leadsto ORTOGONALE MATRISER ER INV.)

EKS: $A = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$... BESKRIVER ROTASJONEN OM EN VINKEL θ

$$A^T = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} \Rightarrow AA^T = A^T A = I$$

SKAL PRØVE Å FORSTÅ ORTOGONALE MATRISER BEDRE

TM 4.1.1: LA A VÆRE EN $n \times n$ MATRISE. FØLGENDE ER EKVIVALENT

(a) A ER ORTOGONAL

(b) RADVEKTORENE TIL A DANNER EN ORTONORMAL MENGDE I \mathbb{R}^n

(c) KOLONNEVEKTORENE TIL A DANNER EN ORTONORMAL MENGDE I \mathbb{R}^n

BEVIS: I OBS A ER ORTOGONAL $\Leftrightarrow A^T$ ER ORTOGONAL

\Rightarrow NOK Å VISE (a) \Leftrightarrow (b).

(a) \Leftrightarrow (b): LA $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n$ VÆRE RADVEKTORENE TIL A.

$$A \text{ ER ORTOGONAL} \stackrel{16.3}{\Leftrightarrow} AA^T = I \Leftrightarrow \langle \vec{a}_i, \vec{a}_j \rangle = 0 \quad \forall i \neq j \text{ OG } \langle \vec{a}_i, \vec{a}_i \rangle = 1$$

$$\Leftrightarrow \{\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_n\} \text{ ... ORTONORMAL MENGDE.}$$

HER BRUKTE VI

$$AA^T = \begin{pmatrix} \vec{a}_1 \\ \vec{a}_2 \\ \vdots \\ \vec{a}_n \end{pmatrix} (\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n) = \begin{pmatrix} \langle \vec{a}_1, \vec{a}_1 \rangle & \langle \vec{a}_1, \vec{a}_2 \rangle & \dots & \langle \vec{a}_1, \vec{a}_n \rangle \\ \langle \vec{a}_2, \vec{a}_1 \rangle & \langle \vec{a}_2, \vec{a}_2 \rangle & \dots & \langle \vec{a}_2, \vec{a}_n \rangle \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle \vec{a}_n, \vec{a}_1 \rangle & \langle \vec{a}_n, \vec{a}_2 \rangle & \dots & \langle \vec{a}_n, \vec{a}_n \rangle \end{pmatrix} \quad \square$$

TM 4.1.2: LA A OG B VÆRE ORTOGONALE MATRISER AV SAMME STØRRELSE, SÅ GJELDER

(a) A^{-1} ER ORTOGONAL

(b) AB ER ORTOGONAL

(c) $\det(A) = 1$ ELLER $\det(A) = -1$

BEVIS: PRØV SELV

TM 4.13: LA A VÆRE EN $n \times n$ MATRISE, SÅ ER FØLGENDE EKVIVALENT

(a) A ER ORTOGONAL

(b) $\|A\vec{x}\| = \|\vec{x}\| \quad \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^n$

(c) $\langle A\vec{x}, A\vec{y} \rangle = \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle \quad \forall \vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$

BEVIS: (a) \Rightarrow (b) LA $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$. $\|A\vec{x}\|^2 = (A\vec{x})^T(A\vec{x}) = (\vec{x}^T A^T)(A\vec{x}) = \vec{x}^T (A^T A) \vec{x} = \vec{x}^T \vec{x} = \|\vec{x}\|^2$
 \uparrow
 A ORTOGONAL.

(b) \Rightarrow (c) LA $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$. $4\langle A\vec{x}, A\vec{y} \rangle = \|A\vec{x} + A\vec{y}\|^2 - \|A\vec{x} - A\vec{y}\|^2$
 $= \|A(\vec{x} + \vec{y})\|^2 - \|A(\vec{x} - \vec{y})\|^2 = \|\vec{x} + \vec{y}\|^2 - \|\vec{x} - \vec{y}\|^2 = 4\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$
 \uparrow
 (b).

(c) \Rightarrow (a) MA VISE AT $(A^T A - I)\vec{x} = \vec{0} \quad \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^n$

LA $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$: $\langle A\vec{x}, A\vec{y} \rangle = (A\vec{x})^T(A\vec{y}) = \vec{x}^T(A^T A\vec{y}) = \langle \vec{x}, A^T A\vec{y} \rangle \stackrel{(c)}{=} \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$
 $\Rightarrow \langle \vec{x}, (A^T A - I)\vec{y} \rangle = 0$

VELG: $\vec{x} = (A^T A - I)\vec{y} \Rightarrow \|(A^T A - I)\vec{y}\|^2 = 0 \quad \forall \vec{y} \in \mathbb{R}^n$
 $\Rightarrow (A^T A - I)\vec{y} = \vec{0} \quad \forall \vec{y} \in \mathbb{R}^n$

□

TM 4.15: LA P VÆRE TRANSISYONSMATRISEN MELLOM TO ORTONORMALE BASISER FOR \mathbb{R}^n , SÅ ER P EN ORTOGONAL MATRISE.

BEVIS: NOK Å VISE $\|P\vec{x}\| = \|\vec{x}\| \quad \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^n$ (IFØLGE TM 4.13)

LA $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ OG $B = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$ EN ORTONORMAL BASIS FOR \mathbb{R}^n

$\Rightarrow \exists c_1, c_2, \dots, c_n \in \mathbb{R}$ SA. $\vec{x} = c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 + \dots + c_n\vec{v}_n$

$$\begin{aligned} \|\vec{x}\|^2 &= \|c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 + \dots + c_n\vec{v}_n\|^2 = |c_1|^2\|\vec{v}_1\|^2 + |c_2|^2\|\vec{v}_2\|^2 + \dots + |c_n|^2\|\vec{v}_n\|^2 \\ &= c_1^2 + c_2^2 + \dots + c_n^2 \\ &= \|[x]_B\|^2. \quad (*) \end{aligned}$$

SIDEN $\|\vec{v}_i\| = 1 \quad \forall i$ OG $\langle \vec{v}_i, \vec{v}_j \rangle = 0 \quad \forall i \neq j$.

LA B OG B' VÆRE TO ORTONORMALE BASISER FOR \mathbb{R}^n

$\Rightarrow [x]_{B'} = P_{B \rightarrow B'} [x]_B$

$\Rightarrow \|\vec{x}\|^2 = \|[x]_{B'}\|^2 = \|P_{B \rightarrow B'} [x]_B\|^2 = \|[x]_B\|^2$ IFØLGE (*).

SIDEN TIL HVILK $\vec{y} \in \mathbb{R}^n$ FINNES DET $\vec{z} \in \mathbb{R}^n$ SLIK AT $[\vec{z}]_B = \vec{y}$

FØLGER DET AT $\|P_{B \rightarrow B'} \vec{y}\| = \|\vec{y}\| \quad \forall \vec{y} \in \mathbb{R}^n$

DEF 4.2.1: EN KVADRATISK MATRISE A ER ORTOGONAL DIAGONALISERBAR HVIS DET EKSISTERER
 EN ORTOGONAL P SA $P^T A P = D$ DER D ER EN DIAGONALMATRISE

TT 4.2.1: LA A VÆRE EN $n \times n$ MATRISE. FØLGENDE ER EKVIVALENT

- (a) A ER ORTOGONAL DIAGONALISERBAR
- (b) A HAR EN ORTOGONALMENNGE AV n EGENVEKTORER
- (c) A ER SYMMETRISK.

BEVIS (a) \Leftrightarrow (b) FØLG BEVISET TIL TT 5.2.1

(a) \Rightarrow (c) A ORTOGONAL DIAGONALISERBAR $\Rightarrow \exists P$ ORTOGONAL OG D DIAGONALMATRISE

$$\text{SA } P^T A P = D \Rightarrow A = (P^T)^{-1} D P^{-1} \underset{\substack{\uparrow \\ \text{ORTOGONAL}}}{=} P D P^T$$

$$\Rightarrow A^T = (P D P^T)^T = (P^T)^T D^T P^T = P D P^T = A, \text{ DVS } A \text{ SYMMETRISK}$$

(c) \Rightarrow (a) JELES OPP I FLERE STEG.

STEG 1: ALLE EGENVERDIER TIL A ER REELLE.

ANTA A HAR EN EGENVERDI $\lambda \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$.

$$\Rightarrow (A - \lambda I) \vec{x} = \vec{0} \text{ HAR EN KOMPLEKS LØSNING } \vec{x}_0 + i \vec{0}$$

$\vec{x}_0 \dots$ EGENVEKTOR TIL λ

$$\Rightarrow \overline{(A - \lambda I) \vec{x}_0} = \vec{0} \rightsquigarrow \bar{\lambda} \text{ ER OGSÅ EN EGENVERDI MED EGENVEKTOR } \overline{\vec{x}_0}$$

ANTA $\vec{x}_0 = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ MED $x_i \in \mathbb{C}$

$$\begin{aligned} \Rightarrow 0 &= \lambda (|x_1|^2 + |x_2|^2 + \dots + |x_n|^2) = \lambda (x_1 \bar{x}_1 + x_2 \bar{x}_2 + \dots + x_n \bar{x}_n) \\ &= ((\lambda x_1) \bar{x}_1 + (\lambda x_2) \bar{x}_2 + \dots + (\lambda x_n) \bar{x}_n) \\ &= ((A \vec{x})_1 \bar{x}_1 + (A \vec{x})_2 \bar{x}_2 + \dots + (A \vec{x})_n \bar{x}_n) \\ \text{SJEKK SELV} \rightarrow &= (x_1 (A \vec{x})_1 + x_2 (A \vec{x})_2 + \dots + x_n (A \vec{x})_n) \\ &= (x_1 (\bar{\lambda} \bar{x}_1) + x_2 (\bar{\lambda} \bar{x}_2) + \dots + x_n (\bar{\lambda} \bar{x}_n)) \\ &= \bar{\lambda} (|x_1|^2 + |x_2|^2 + \dots + |x_n|^2) \end{aligned}$$

SIDEN $\lambda \neq 0$ OG $(|x_1|^2 + |x_2|^2 + \dots + |x_n|^2) \neq 0$ FØLGER DET AT $\lambda = \bar{\lambda}$, DVS $\lambda \in \mathbb{R}$.

STEG 2: EGENVEKTORER TIL FORSKJELLIGE EGENROM ER ORTOGONALE.

LA λ_1 OG λ_2 VÆRE TO FORSKJELLIGE EGENVERDIER OG $\vec{v}_1, \vec{v}_2 \in \mathbb{R}^n$

$$\text{SA } A \vec{v}_1 = \lambda_1 \vec{v}_1 \text{ OG } A \vec{v}_2 = \lambda_2 \vec{v}_2$$

$$\Rightarrow \lambda_1 \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = \langle A \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle \underset{\substack{\uparrow \\ \text{A SYMMETRISK}}}{=} \langle \vec{v}_1, A \vec{v}_2 \rangle = \lambda_2 \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle$$

SIDEN $\lambda_1 \neq \lambda_2$ FØLGER DET AT $\langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = 0$

STEG 3: A ER ORTOGONAL DIAGONALISERBAR

LA λ_1 VÆRE EN EGENVERDI TIL A MED TILHØRENDE EGENVEKTOR \vec{v}_1

$\Rightarrow \{\vec{v}_1\}$ KAN UTVIJES TIL EN ORTONORMAL BASIS FØR \mathbb{R}^n $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$

$\Rightarrow \langle 0 = \lambda_1 \langle \vec{v}_1, \vec{v}_j \rangle = \langle A\vec{v}_1, \vec{v}_j \rangle = \langle \vec{v}_1, A\vec{v}_j \rangle$ FOR $j \neq 1$.

\Rightarrow DYS: $A\vec{v}_j \in \text{span}\{\vec{v}_2, \vec{v}_3, \dots, \vec{v}_n\} \quad \forall j \neq 1$

\Rightarrow LA $P = (\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n)$ ORTOGONAL MATRISE

$$\begin{aligned} \Rightarrow AP &= (A\vec{v}_1, A\vec{v}_2, \dots, A\vec{v}_n) = (\lambda_1 \vec{v}_1, A\vec{v}_2, \dots, A\vec{v}_n) \\ &= (\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n) \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \boxed{*} & & & \\ 0 & & & & \\ \vdots & & & & \\ 0 & & & & \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \boxed{*} & & & \\ \vdots & & & & \\ 0 & & & & \end{pmatrix} = P\tilde{A} \end{aligned}$$

SIDEN $\Rightarrow A\vec{v}_1 = \lambda_1 \vec{v}_1 = \lambda_1 \vec{v}_1 + 0\vec{v}_2 + \dots + 0\vec{v}_n = P \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow j \neq 1$ $A\vec{v}_j \in \text{span}\{\vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$

$\Rightarrow \exists c_{2j}, c_{3j}, \dots, c_{nj}$ SA

$$A\vec{v}_j = 0 \cdot \vec{v}_1 + c_{2j} \vec{v}_2 + c_{3j} \vec{v}_3 + \dots + c_{nj} \vec{v}_n = P \begin{pmatrix} 0 \\ c_{2j} \\ \vdots \\ c_{nj} \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow P^T A P = \tilde{A}$ OG \tilde{A} ER SYMMETRISK.

SIDEN $(\tilde{A})^T = (P^T A P)^T = P^T A^T (P^T)^T = P^T A P = \tilde{A}$.

$\Rightarrow P^T A P = \tilde{A} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \boxed{\tilde{A}_1} & & & \\ \vdots & & & & \\ 0 & & & & \end{pmatrix}$ DER \tilde{A}_1 ER EN SYMMETRISK $(n-1) \times (n-1)$ MATRISE.

OBSERVASJON HVIS \tilde{A}_1 ER ORTOGONAL DIAGONALISERBAR

$\Rightarrow \exists \tilde{P}_1$ ORTOGONAL OG \tilde{D}_1 DIAGONALMATRISE SA $\tilde{P}_1^T \tilde{A}_1 \tilde{P}_1 = \tilde{D}_1$

DANN DEN ORTOGONALE MATRISEN $\tilde{P} =$

$$\tilde{P} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \boxed{\tilde{P}_1} & & & \\ \vdots & & & & \\ 0 & & & & \end{pmatrix} \quad \text{OG} \quad \tilde{D} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \boxed{\tilde{D}_1} & & \\ \vdots & & & \\ 0 & & & \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \tilde{A} \tilde{P} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \boxed{\tilde{A}_1 \tilde{P}_1} & & \\ \vdots & & & \\ 0 & & & \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \boxed{\tilde{P}_1 \tilde{D}_1} & & \\ \vdots & & & \\ 0 & & & \end{pmatrix} = \tilde{P} \tilde{D}$$

\Rightarrow HVIS RESULTATET ER RIKTIG FOR $(n-1) \times (n-1)$ MATRISER SÅ KAN VI VISE AT RESULTATET ER RIKTIG FOR $n \times n$ MATRISER.

\Rightarrow DET ER EN INDUKSJON

\Rightarrow MÅ VISE AT RESULTAT ER RIKTIG FOR 2×2 MATRISER.

STEG 4: RESULTATET ER RIKTIG FOR 2x2 MATRISER.

LA: $A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}$ MED $a, b, c \in \mathbb{R}$.

EGENVERDIER $(a-\lambda)(c-\lambda) - b^2 = 0$
 $\lambda^2 - (a+c)\lambda + ac - b^2 = 0$
 $\lambda_{1,2} = \frac{a+c}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{a-c}{2}\right)^2 + b^2}$

$\rightarrow b=0$ DIAGONALMATRISE \Rightarrow FERDIG

$\rightarrow b \neq 0$ EGENVERDIENE ER ULIK, DVS $\lambda_1 \neq \lambda_2$

\Rightarrow STEG 2
 BEVIS AV TITTEL

A ER ORTOGONAL DIAGONALISERBAR.

□

TT 7.2.2: LA A VÆRE EN SYMMETRISK MATRISE, SÅ GJELDER

- (a) ALLE EGENVERDIER TIL A ER REELLE
- (b) EGENVEKTORER TIL FORSKJELLIGE EGENROM ER ORTOGONALE

EKS:

$A = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 4 \end{pmatrix} \Rightarrow \det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} 4-\lambda & 2 & 2 \\ 2 & 4-\lambda & 2 \\ 2 & 2 & 4-\lambda \end{vmatrix} = (4-\lambda) \begin{vmatrix} 4-\lambda & 2 \\ 2 & 4-\lambda \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 4-\lambda \end{vmatrix} + 2 \begin{vmatrix} 2 & 4-\lambda \\ 2 & 2 \end{vmatrix}$
 $= (4-\lambda)^3 - 4(4-\lambda) - 4(4-\lambda) + 8 + 8 - 4(4-\lambda)$
 $= (4-\lambda)^3 - 12(4-\lambda) + 16 = 0$
 $= -\lambda^3 + 12\lambda^2 - 48\lambda + 64 - 48 + 48\lambda + 16$
 $= -\lambda^3 + 12\lambda^2 - 36\lambda + 32$
 $= -(\lambda-2)^2(\lambda-8)$

EGENVEKTORS: $\lambda=8$ $\begin{pmatrix} -4 & 2 & 2 \\ 2 & -4 & 2 \\ 2 & 2 & -4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ 0 & -3 & 3 \\ 0 & 3 & -3 \end{pmatrix} \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \frac{\vec{v}}{\|\vec{v}\|} = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$\lambda=2$ $\begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$

\Rightarrow IKKE ORTOGONAL \rightarrow GRAM SCHMIDT

$\vec{u}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \rightarrow \vec{u}_2 = \vec{v}_2 - \frac{\langle \vec{u}_1, \vec{v}_2 \rangle}{\|\vec{u}_1\|^2} \vec{u}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -1 \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}$

ORTONORMAL BASIS $\left\{ \frac{\vec{u}_1}{\|\vec{u}_1\|}, \frac{\vec{u}_2}{\|\vec{u}_2\|} \right\}$ $\frac{\vec{u}_1}{\|\vec{u}_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \frac{\vec{u}_2}{\|\vec{u}_2\|} = \sqrt{\frac{2}{3}} \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -1 \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}$

$\Rightarrow P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \sqrt{\frac{3}{8}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\sqrt{\frac{3}{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} & \sqrt{\frac{3}{8}} \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 8 & & \\ & 2 & \\ & & 2 \end{pmatrix}$

\downarrow
 ORTOGONAL!