

## Orthogonale matriser

Eksamen:

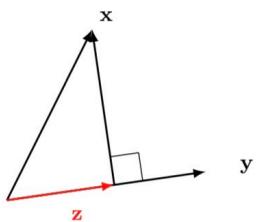
1 Vis at

$$x_1y_1 + x_2y_2 = \|\mathbf{x}\|\|\mathbf{y}\| \cos \theta$$

der  $\theta$  er vinkelen mellom  $\mathbf{x}$  og  $\mathbf{y}$ , og at

$$\mathbf{z} = \begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \end{pmatrix} \quad \text{der} \quad P = \begin{pmatrix} \mathbf{x}^T & \mathbf{y}^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}}{\|\mathbf{x}\|\|\mathbf{y}\|} \\ 0 \end{pmatrix}$$

i denne figuren:



Hint for første del (fra EKT-fil): tegn og bruk cosinussetningen.

Cosinussetningen: For en vilkårlig trekant



$$\text{så har vi: } a^2 + b^2 - 2ab \cdot \cos \theta = c^2.$$

La  $\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$  og  $\vec{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$  være noen vektorer. Merk at de har lengde  $\|\vec{x}\|$  og  $\|\vec{y}\|$ .

Vi tegner dem opp:



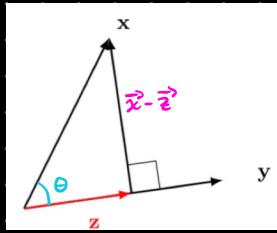
La  $\theta$  være vinkelen mellom  $\vec{x}$  og  $\vec{y}$ . Ved å tegne opp  $\vec{x} - \vec{y}$  ser vi at vi får en trekant.

Ved å sette  $a = \|\vec{x}\|$ ,  $b = \|\vec{y}\|$ ,  $c = \|\vec{x} - \vec{y}\|$ , og  $\gamma = \theta$  gir cosinussetningen oss

$$\begin{aligned} \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2 - 2\|\vec{x}\|\|\vec{y}\| \cos \theta &= \|\vec{x} - \vec{y}\|^2 \\ &= (\vec{x} - \vec{y}) \cdot (\vec{x} - \vec{y}) \\ &= \vec{x} \cdot \vec{x} + \vec{y} \cdot \vec{y} - 2\vec{x} \cdot \vec{y} \\ &= \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2 - 2(x_1y_1 + x_2y_2) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow x_1y_1 + x_2y_2 = \|\vec{x}\|\|\vec{y}\| \cos \theta.$$

For del 2, så vil vi beskrive vektoren  $\vec{z}$  på bildet. På bildet ser vi at  $\vec{z}$  peker i samme retning som  $\vec{y}$ , så vi kan forvente at vi har  $\vec{z} = P\vec{y}$  for et tall  $P$  som vi nå må finne.



Merk at vektoren som står ortogonalt på  $\vec{y}$  i bildet er  $\vec{x} - \vec{z}$ .

$$\begin{aligned} Vi\ har:\quad O &= (\vec{x} - \vec{z}) \cdot \vec{y} \\ &= \vec{x} \cdot \vec{y} - \vec{z} \cdot \vec{y} \\ &= \|\vec{x}\| \|\vec{y}\| \cos \theta - \|\vec{z}\| \|\vec{y}\| \cos 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \|\vec{z}\| \|\vec{y}\| = \|\vec{x}\| \|\vec{y}\| \cos \theta$$

$$\Rightarrow \|\vec{z}\| = \|\vec{x}\| \cos \theta = \|\vec{x}\| \cos \theta \cdot 1 = \|\vec{x}\| \cos \theta \cdot \frac{\|\vec{y}\|}{\|\vec{y}\|} = \frac{\|\vec{x}\| \|\vec{y}\| \cos \theta}{\|\vec{y}\|} = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\|\vec{y}\|}$$

Vi vet nå lengden til  $\vec{z}$ . Hvis vi ganger denne lengden med en vektor som peker i samme retning som  $\vec{y}$  og som har lengde 1, så vil jo resultatet bli  $\vec{z}$ .

Og vektoren som peker i samme retning som  $\vec{y}$  og har lengde 1 er  $\frac{\vec{y}}{\|\vec{y}\|}$ .

$$\Rightarrow \vec{z} = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\|\vec{y}\|} \frac{\vec{y}}{\|\vec{y}\|} = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\|\vec{y}\|^2} \vec{y} = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\vec{y} \cdot \vec{y}} \vec{y}$$

$$Altså\quad P = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\vec{y} \cdot \vec{y}}.$$

2 Skriv opp definisjonen på skalarproduktet mellom to komplekse vektorer, forklar hvorfor  $A^* = A^{-1}$  dersom kolonnene i  $A$  er ortonormale, og finn en ortogonal basis for kolonnerommet til

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Kompleksst skalarprodukt:  $\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \vec{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} \in \mathbb{C}^n$

$$\Rightarrow \vec{x} \cdot \vec{y} = \sum_{k=1}^n \bar{x}_k y_k = [\bar{x}_1 \dots \bar{x}_n] \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = \vec{x}^* \vec{y}$$

hvor  $(-)^*$  er adjungering (transponering + haupt. konjugert):  $A = (a_{ij}) \Rightarrow A^* = (\bar{a}_{ji})$ .

La  $A$  være en kvadratisk kompleks  $n \times n$ -matrise med ortonormale kolonner.

Altså hvis  $v_i$  og  $v_j$  er kolonner i  $A$  har vi  $v_i \cdot v_j = \begin{cases} 1 & : i=j \\ 0 & : i \neq j \end{cases}$  hvor skalarproduktet er det komplekse.

Hvis vi skriver  $A = [v_1 \ v_2 \ \dots \ v_n]$ , så gir adjungering  $A^* = \begin{bmatrix} v_1^* \\ v_2^* \\ \vdots \\ v_n^* \end{bmatrix}$

$$\text{Da gir multiplikasjon: } A^*A = \begin{bmatrix} v_1^* \\ v_2^* \\ \vdots \\ v_n^* \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 & v_2 & \cdots & v_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1^*v_1 & v_1^*v_2 & \cdots & v_1^*v_n \\ v_2^*v_1 & v_2^*v_2 & \cdots & v_2^*v_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v_n^*v_1 & v_n^*v_2 & \cdots & v_n^*v_n \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} v_1 \cdot v_1 & v_1 \cdot v_2 & \cdots & v_1 \cdot v_n \\ v_2 \cdot v_1 & v_2 \cdot v_2 & \cdots & v_2 \cdot v_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v_n \cdot v_1 & v_n \cdot v_2 & \cdots & v_n \cdot v_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} = I_n.$$

Og matrisen som kan ganges med  $A$  for å gi  $I_n$  er jo  $A^{-1}$ , så vi har  $A^* = A^{-1}$ .

$$\text{Hvis } A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = [v_1 \ v_2 \ v_3 \ v_4] \text{ hvor } v_1, \dots, v_4 \text{ er kolonnevektorene, så består kolonnerommet til } A$$

av alle vektorer som kan skrives som en linearkombinasjon av disse kolonnevektorene:

$$\text{Col}(A) = \{ v \in \mathbb{R}^4 \mid \exists a, b, c, d \in \mathbb{R} \text{ sånn at } av_1 + bv_2 + cv_3 + dv_4 = v \}$$

Vi vil bruke Gram-Schmidt prosessen på en basis av dette kolonnerommet for å finne en ortogonal basis. Ved første øyeblikk kan man tro at  $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  er en basis for  $\text{Col}(A)$ .

Husk at en basis for et vektorrom består av en mengde vektorer slik at:

- de er lineært uavhengige
- alle vektorer i vektorrommet kan skrives som en linearkombinasjon av vektorene i basisen

Det siste kriteriet holder for  $\{v_1, v_2, v_3, v_4\} : \text{Col}(A)$  per definisjon av  $\text{Col}(A)$ .

MEN, merk at  $\det(A) = 0 \Rightarrow$  kolonnene er lineært avhengige.

Det vil si at minst én av kolonnene kan skrives som en linearkombinasjon av de andre, det(n) kolonnen(e) kan dermed fjernes fra  $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  slik at mengden vi sitter igjen med er lineært uavhengig og dermed en basis for  $\text{Col}(A)$ .

For å finne ut hva som er overflødig løser vi følgende:

$$A\vec{x} = \vec{0} \leftrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \leftrightarrow \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = -x_4 \\ x_3 = -x_4 \\ x_4 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow 0 \cdot v_1 + 1 \cdot v_2 + 1 \cdot v_3 - 1 \cdot v_4 = 0, \text{ eller } v_4 = v_2 + v_3. \text{ Altså } v_4 \text{ er overflødig.}$$

$\Rightarrow \{v_1, v_2, v_3\}$  er lineært uavhengige og dermed en basis for  $\text{Col}(A)$ .

Alternativt: man kan lett se på kolonnene i A at  $v_4 = v_2 + v_3$  og dermed kan i hvertfall  $v_4$  elimineres.  
 Hvis du da kan argumentere for at  $v_1, v_2, v_3$  er lineært uavhengige og dermed en basis for  $\text{Col}(A)$ ,  
 da kan man slippe unna å måtte gjøre gausseliminasjonen.

Vi har nå at  $v_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,  $v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $v_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$  er en basis for  $\text{Col}(A)$ . For å finne en orthogonal basis for  $\text{Col}(A)$

bygger vi Gram-Schmidt algoritmen på  $v_1, v_2, v_3$ :

$$u_1 = v_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$u_1 \cdot u_1 = 4 \cdot 1 \cdot 1 + 0 = 6$$

$$u_2 = v_2 - \frac{v_2 \cdot u_1}{u_1 \cdot u_1} u_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{2+0-2+0}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$u_2 \cdot u_2 = 1+0+4+1=6$$

$$\begin{aligned} u_3 &= v_3 - \frac{v_3 \cdot u_1}{u_1 \cdot u_1} u_1 - \frac{v_3 \cdot u_2}{u_2 \cdot u_2} u_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{2+1+1+0}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{1+0-2+0}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1/6 \\ 1/3 \\ 0 \\ 1/6 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Hvis vi ble bedt om å finne en ortonormal basis, måtte vi også dele hver av vektorene på sin egen norm.

Men siden vi bare har blitt bedt om en orthogonal basis, spiller ikke lengden på vektorene noen rolle.

Valgfritt: vi kan dermed gange  $u_3$  med 6 for å bli kvitt brøkene  $\Rightarrow u_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

$\Rightarrow$  en orthogonal basis for  $\text{Col}(A)$  er gitt av  $u_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,  $u_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $u_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

Bonus: dobbelsjekk at basisen faktisk er orthogonal

$$u_1 \cdot u_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} = 2+0-2+0=0 \quad \checkmark$$

$$u_1 \cdot u_3 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = -2+2+0+0=0 \quad \checkmark$$

$$u_2 \cdot u_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = -1+0+0+1=0 \quad \checkmark$$