

A ($m \times n$)-matrise

$\boxed{\text{Radrommet}}_{\text{til } A} = \text{Row}(A) = \text{underrom} \subseteq \mathbb{R}^n$ som spennes ut av radene i A .

$\boxed{\text{Kolonnerommet}}_{\text{til } A} = \text{Col}(A) = \text{underrom} \subseteq \mathbb{R}^m$ som spennes ut av kolonnene i A

$\boxed{\text{Nullrommet}}_{\text{til } A} = \text{Null}(A) = \text{alle } \underline{x} \in \mathbb{R}^n \text{ som løser}$

$$\boxed{A \underline{x} = \underline{0}}$$

= løsn.rommet til

$\boxed{\text{DIMENSJONER:}}$ $\text{rank}(A) = \dim(\text{Row}(A)) = \dim(\text{Col}(A))$
(rangén til A)

og:

$$\boxed{\text{rank } A + \dim \text{Null}(A) = n}$$

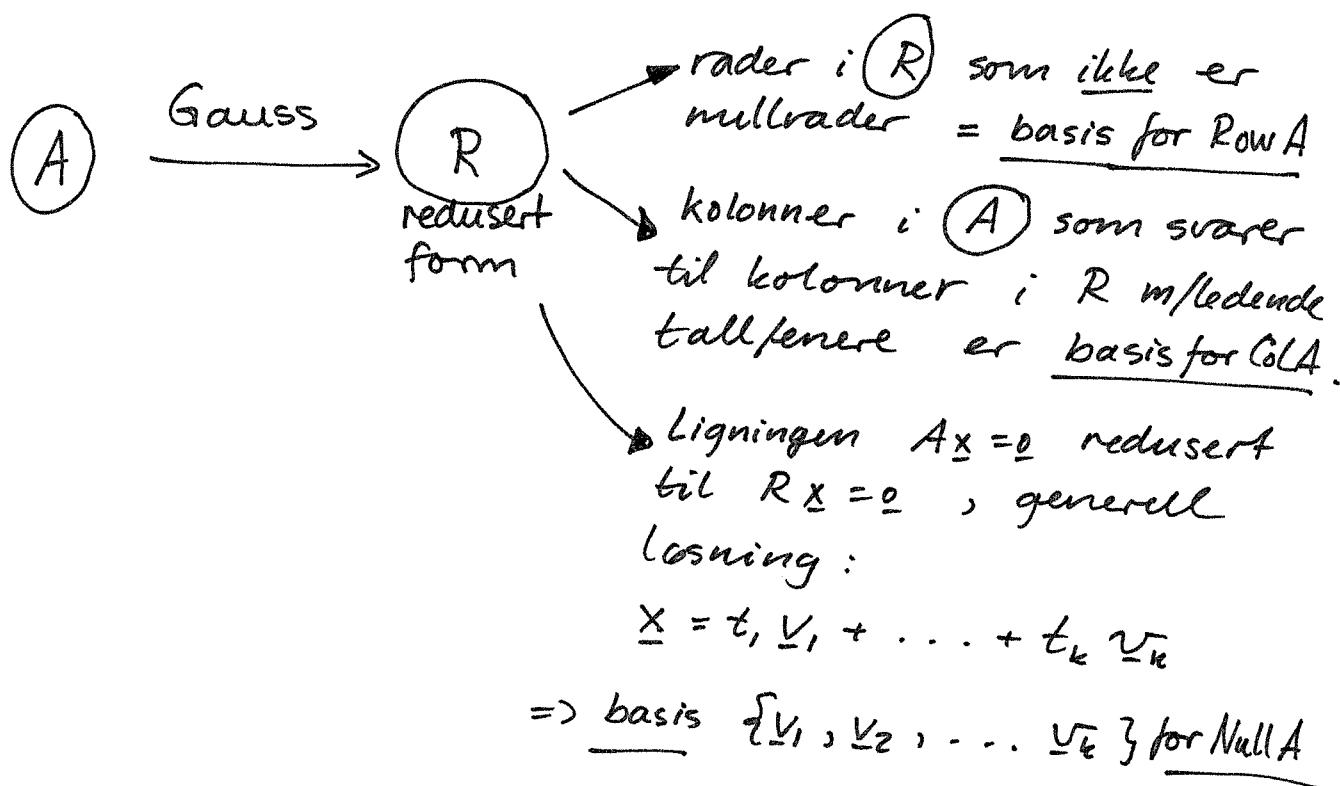
$\boxed{\text{NB:}}$

$$\left[\begin{array}{l} \underline{x} \text{ løser } A \underline{x} = \underline{0} \iff \underline{x} \text{ } \boxed{\text{ortogonal}} \text{ til} \\ \text{alle rader i } A \\ (\text{rad} \cdot \underline{x} = 0) \end{array} \right]$$

så:

$$\boxed{(\text{Row } A)^\perp = \text{Null } A}$$

Finne basiser:



Anvendelse:

Dersom du vil finne basis for $V = \text{Span}\{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_g\}$ kan du sette vektorene $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_g$ som rader (evt. kolonner) i en matrise A og finne basis for Row A (evt. Col A) siden V da er lik Row A (henholdsvis Col A)

NB: Da er basis for Null A = basis for V^\perp

Generell løsning for system $A\underline{x} = \underline{b}$.

er på formen: $\underline{x} = \underline{x}_h + \underline{x}_p$

der $\underline{x}_h = t_1 \underline{v}_1 + \dots + t_k \underline{v}_k$ gen.løsning av $A\underline{x} = \underline{0}$
og \underline{x}_p en partikulærløsning av $A\underline{x} = \underline{b}$.

Kvadratiske matriser:

A $(n \times n)$ -matrise:

Da er følgende ekvivalent:

- (1) A er invertibel
- (2) $A\underline{x} = \underline{b}$ har unik løsning (nemlig $\underline{x} = A^{-1}\underline{b}$)
for enhver $\underline{b} \in \mathbb{R}^n$
- (3) Radene i A er lineært uavhengige
- (4) Kolonnene i A — " —————
- (5) $\det A \neq 0$
- (6) $A\underline{x} = \underline{0}$ har kun triviell løsning $\underline{x} = \underline{0}$

Finne A^{-1} :

Enten: $[A \ I] \longrightarrow [I \ A^{-1}]$
Gauss
-Jordan

Eller: Ved formel m/adj. matrise/kofaktorer.

2x2-matrise $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$: $A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$

Egenvektorer og -verdier

Teorem $\left[\begin{array}{l} n \times n\text{-matrise } A \\ \text{diagonaliserbar} \end{array} \Leftrightarrow \begin{array}{l} A \text{ har } n \text{ lineært} \\ \text{uavhengige egen-} \\ \text{vektorer.} \end{array} \right]$

Da: Finner P slik at $A = PDP^{-1}$, D diagonal ved:

- ① Finn alle egenverdier λ (alle løsninger av karakteristisk ligning $\det(A - \lambda I) = 0$)
- ② For hver λ_i , finn basis for tilhørende egenrom ved å løse systemene $(A - \lambda_i I)\underline{x} = \underline{0}$
- ③ For n lin.uavh. egenvektorer \underline{v}_i med $A\underline{v}_i = \lambda_i \underline{v}_i$ oppfyller da $P = [\underline{v}_1, \underline{v}_2, \dots, \underline{v}_n]$, $D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & & \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix}$.

$$A = PDP^{-1}$$

$\left[\begin{array}{l} \text{Ortogonal} \\ \text{diagonalisering} \\ \text{av } A \text{ mulig} \end{array} \Leftrightarrow \begin{array}{l} A^T = A \\ (\text{Asymmetriske}) \end{array} \right]$

Finner ortogonal P $\left(\begin{array}{l} \text{Dvs: } P^{-1} = P^T / P^T P = I: \\ = \text{kolonner orthonormalt sett} \\ = \text{rader " " " " " "} \end{array} \right)$
 som oppfyller $A = PDPT$

ved å bruke diagonalisering + Gram-Schmidt algoritme på basisen til hvert av egenrommene for distinkte egenverdier. Normaliser (del på lengden) \Rightarrow

orthonormalt sett } sett som kolonner i P
 av egenvektorer

Teknisk: Husk: $\det(AB) = \det A \cdot \det B$
 $\det(A^T) = \det A$
 $\det(A^{-1}) = 1/\det A$ $\left(\begin{array}{l} \text{sidan: } |AA^{-1}| = |A||A^{-1}| \\ \text{"} \\ |I| = 1 \end{array} \right)$

- Du må kunne regne ut determinanter, radredusere matriser, transponere (A^T) matriser, kunne bruke Gram-Schmidt, ortogonal projeksjon og minste kvadraters metode.
- Kjenne/bruke: Basis, dimensjon, lineær uavhengighet, span, underrom etc.

Systemer av diff. ligninger

(1. ordens, homogene, lineare, konstante koeffisienter)

$$\text{La } \underline{y} = \begin{bmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \\ \vdots \\ y_n(t) \end{bmatrix}, \quad \underline{y}' = \begin{bmatrix} y_1'(t) \\ \vdots \\ y_n'(t) \end{bmatrix} \quad \text{for } n \text{ funktioner} \\ y_1(t), \dots, y_n(t).$$

METODE For å finne generell løsning til

systemet (1) $\underline{y}' = A \underline{y}$ der A $n \times n$ -matrise:

- Dersom $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \dots, \underline{v}_n$ er lineært uavhengige egenvektorer til A m/tilhørende (ikke nødvendigvis distinkte) egenverdier $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$, så er

GENERELL LØSNING til system (1)

$$\underline{y} = c_1 e^{\lambda_1 t} \underline{v}_1 + c_2 e^{\lambda_2 t} \underline{v}_2 + \dots + c_n e^{\lambda_n t} \underline{v}_n$$

for $c_1, c_2, \dots, c_n \in \mathbb{R}$.

Ligning

$$y^{(n)} = a_n y^{(n-1)} + \dots + a_2 y' + a_1 y$$

kan skrives som system:

Tilsvarende **system**

$$y_1' = y_2$$

$$y_2' = y_3$$

\vdots

$$y_{n-1}' = y_n$$

$$y_n' = a_1 y_1 + a_2 y_2 + \dots + a_n y_n$$

der $y(t) = y_1(t)$

dis: $\underline{y}' = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ a_1 & a_2 & \dots & \dots & a_n \end{bmatrix} \underline{y}$