

MVE520 Vecko-PM läsvecka 4

Innehåll. Linjära avbildningar och matrISRäkning.

Avsnitt i kursboken, Lay. Kap. 1.7-1.9, 2.1

Lärmål.

För att bli godkänd på kursen ska du kunna nedanstående innehåll.

- Definiera begreppen linjärt beroende och linjärt oberoende, samt avgöra om en given mängd av vektorer är linjärt beroende eller oberoende.
- Definiera begreppet *linjär avbildning* och i enklare fall avgöra om en given avbildning är linjär.
- I enklare fall bestämma standardmatrisen till en linjär avbildning F då $F(\mathbf{v})$ är givet för enhetsvektorerna \mathbf{e}_j .
- Addera matriser.
- Multiplicera matriser.
- Avgöra om två matriser kommuterar.
- Transponera matriser.
- Utnyttja räknelagarna i sats 2.1.3 vid beräkningar.

För överbetyg ska du också kunna...

- I mer komplicerade fall bestämma standardmatrisen till en linjär avbildning F då $F(\mathbf{v})$ är givet för enhetsvektorerna \mathbf{e}_j .
- I mer komplicerade fall avgöra om en given avbildning är linjär.
- Lösa mer komplicerade problem.

Rekommenderade övningsuppgifter.

G: Kap 1.7: 1,3,5,7,9,11,13,15,17,19

Kap 1.8: 1,3,5,9,11,13,15,17,19

Kap 1.9: 1,3,5,7,13,15,17,19,21

Kap 2.1: 1,3,5,7,9,15,17,27

Ex 1.

Betrakta två avbildningar F och G från \mathbb{R}^2 till \mathbb{R}^2 . Avbildningen F innebär en vridning $\frac{2\pi}{3}$ moturs medan G innebär ortogonal projektion på x -axeln.

- a) Bestäm de båda avbildningarnas matriser (motivering krävs).
- b) Bestäm matrisen för den sammansatta avbildningen som fås om man först projicerar och sedan vrider.

Ex 2.

Vektorerna

$$\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{v} = \begin{bmatrix} a \\ 1 \\ a \end{bmatrix}, \quad \mathbf{w} = \begin{bmatrix} 1 \\ a \\ 2a \end{bmatrix}$$

är givna. För vilket värde på a ligger \mathbf{w} i $\text{Span}\{\mathbf{u}, \mathbf{v}\}$.

Ex 3. Bestäm standardmatrisen för den linjära avbildningen för projektionen på xz -planet. Det vill säga, avbildningen $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ med

$$T(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} x_1 \\ 0 \\ x_3 \end{bmatrix}.$$

ÖB: Kap 1.8: 31,33,35
Kap 1.9: 23
Kap 2.1: 19,21