

1.3 Vektorekvation

En matris som har bara en kolumn kallas en kolumnvektor, eller

en vektor.

Ex: $u = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ $v = \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1/3 \\ 1/4 \end{pmatrix}$ $w = \begin{pmatrix} 0.2 \\ 0.3 \\ 0.1 \\ 0.2 \end{pmatrix}$

Vektorerna i \mathbb{R}^2 (i planet) och vektorerna i \mathbb{R}^3 (i rummet) som vi har sett i Kapitel 12 (Stewart) ska representeras som kolumnvektorer från och med nu och alla räkneregler och operationer på vektorer stämmer.

Varje punkt i \mathbb{R}^2 (respektiv \mathbb{R}^3) bestäms med två (respektiv tre) koordinater, alltså ska vi identifiera vektorer i \mathbb{R}^2 med punkter i \mathbb{R}^2 och vektorer i \mathbb{R}^3 med punkter i \mathbb{R}^3 , och vi tar bort symbolen " \rightarrow ".

En vektor i \mathbb{R}^n ($n > 0$) är en kolumnvektor med n element

$$u = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$$

nollvektorn i \mathbb{R}^n är vektorn $\vec{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$ } n nollor.

Räkneregler: Låt u, v, w vara tre vektorer i \mathbb{R}^n och c, d skalär.

1. $u + v = v + u$

2. $(u + v) + w = u + (v + w)$
 $= u + v + w$

3. $u + 0 = 0 + u = u$

4. $u + (-u) = -u + u = 0$
där $-u = (-1)u$.

5. $c(u + v) = cu + cv$

6. $(c + d)u = cu + du$

7. $c(du) = (cd)u$

8. $1 \cdot u = u$.

Linjära kombinationer

Låt v_1, \dots, v_p i \mathbb{R}^p och c_1, \dots, c_p skalär. Vektorn

$$y = c_1 v_1 + \dots + c_p v_p$$

Kallas en linjär kombination av v_1, \dots, v_p med vikt

c_1, \dots, c_p

Ex: Låt $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$. Vektorn $3\vec{u} - 2\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix}$ är en

linjär kombination av \vec{u} och \vec{v} med vikt 3 och -2.

Ex: Är $\vec{b} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ en linjär kombination av $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ och $\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

Lösning: Om \vec{b} är en linjär kombination av \vec{u} och \vec{v} , finns det c_1 och

c_2 så att $\vec{b} = c_1\vec{u} + c_2\vec{v}$. Dvs

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} c_1 \\ 2c_1 \\ c_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ c_2 \\ 3c_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} c_1 \\ 2c_1 + c_2 \\ c_1 + 3c_2 \end{pmatrix}$$

Alltså $\begin{cases} c_1 = -1 \\ 2c_1 + c_2 = 2 \\ c_1 + 3c_2 = 3 \end{cases} \Leftrightarrow \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 3 \end{array} \right) \begin{matrix} \textcircled{-2} \\ \textcircled{-1} \\ \textcircled{-3} \end{matrix} \sim \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 3 & 4 \end{array} \right) \begin{matrix} \textcircled{-3} \\ \textcircled{-3} \\ \textcircled{-3} \end{matrix}$

$\sim \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & -8 \end{array} \right)$ ← systemet är olösbar, dvs \vec{b} är inte en linjär kombination av \vec{u} och \vec{v} .

Anmärkning Ekvationen $c_1\vec{u}_1 + c_2\vec{u}_2 + \dots + c_n\vec{u}_n = \vec{b}$ kallas en vektor ekvation och kan skrivas i matrisnotation som här

$$(\vec{u}_1 \ \vec{u}_2 \ \dots \ \vec{u}_n \mid \vec{b})$$

Def: Låt $v_1, \dots, v_p \in \mathbb{R}^n$. Mängden av alla linjära kombinationer av v_1, \dots, v_p

betecknas $\text{Span}\{v_1, \dots, v_p\}$ och kallas delmängden till \mathbb{R}^n spänns upp av

$$v_1, \dots, v_p. \quad \text{Span}\{v_1, \dots, v_p\} = \{c_1v_1 + \dots + c_pv_p \mid c_1, \dots, c_p \in \mathbb{R}\}.$$

Geometrisk beskrivning

Låt $v \in \mathbb{R}^3$, $\text{Span}\{v\}$ är linjen med riktningsvektor v och passar genom origo.

Låt $u, v \in \mathbb{R}^3$. Om $u = kv$, är $\text{Span}\{u, v\}$ linjen med riktningsvektor u eller v och passar genom origo. Om $u \neq kv$, är $\text{Span}\{u, v\}$ planet som innehåller vektorerna u, v och origo.