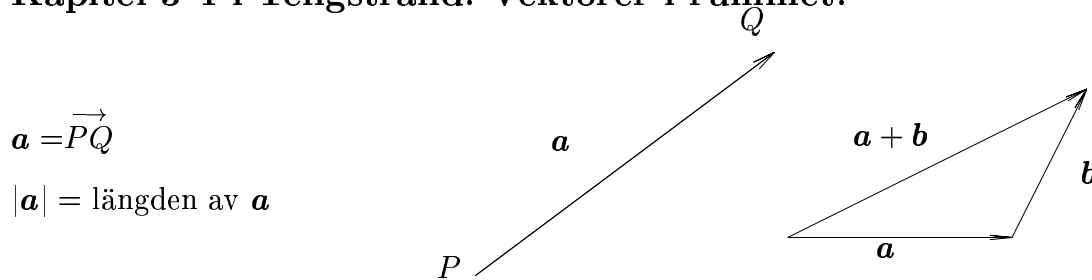


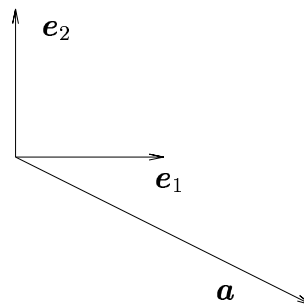
Kapitel 3-4 i Tengstrand: Vektorer i rummet.



Bas – Komponentframställning

Ex: $\mathbf{a} = 2\mathbf{e}_1 - \mathbf{e}_2 = (2, -1)$

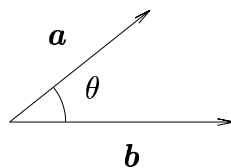
- Räknelagar: Läs sid 68 och 79.
- Linjärt beroende/oberoende



Skalarprodukt

$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}||\mathbf{b}| \cos \theta$

Obs: $\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = |\mathbf{a}|^2$



På komponentform i ON-bas:

$(a_1, a_2, a_3) \cdot (b_1, b_2, b_3) = a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3$

$|\mathbf{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$

Vektorer skrivna mha kolonnmatriser

$\mathbf{u} = x_1\mathbf{e}_1 + x_2\mathbf{e}_2 + x_3\mathbf{e}_3 = (\mathbf{e}_1 \ \mathbf{e}_2 \ \mathbf{e}_3) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \underline{\mathbf{e}}X$

Basbyte

Om X är koordinaterna (som kolonn-matris) för \mathbf{u} i basen $\underline{\mathbf{e}} = (\mathbf{e}_1 \ \mathbf{e}_2 \ \mathbf{e}_3)$, dvs $\mathbf{u} = \underline{\mathbf{e}}X$

och Y är koordinaterna för \mathbf{u} i basen $\underline{\mathbf{f}} = (\mathbf{f}_1 \ \mathbf{f}_2 \ \mathbf{f}_3)$, dvs $\mathbf{u} = \underline{\mathbf{f}}Y$

så är $X = TY$, där kolonnerna i T utgörs av koordinaterna för \mathbf{f}_i i basen $\underline{\mathbf{e}}$, dvs

$\mathbf{f}_1 = \underline{\mathbf{e}} \begin{pmatrix} t_{11} \\ t_{21} \\ t_{31} \end{pmatrix}, \mathbf{f}_2 = \underline{\mathbf{e}} \begin{pmatrix} t_{12} \\ t_{22} \\ t_{32} \end{pmatrix}, \mathbf{f}_3 = \underline{\mathbf{e}} \begin{pmatrix} t_{13} \\ t_{23} \\ t_{33} \end{pmatrix}$ eller kortare $\underline{\mathbf{f}} = \underline{\mathbf{e}}T$.

Om både $\underline{\mathbf{e}}$ och $\underline{\mathbf{f}}$ är ON-baser så är T en **ortogonal** matris dvs T uppfyller

$T^tT = E$ (Inversen = transponatet)

Övningar:

På tavlan: 3.8, 3.10, 3.13, 4.1, 4.2, 4.7.

Öva själva: 3.2, 3.4, 3.7, 3.11, 3.12, 3.14, 4.4, 4.5, 4.6, 4.10

Gruppuppgift till måndag 15/9: 4.8, 4.9, 4.12.