

## Sammanfattning föreläsning 4, Linjär algebra IT, VT2010

En matris är ett tvådimensionellt fält (array) med reella tal. En matris sägs vara av typ  $m \times n$ , eller en  $m \times n$ -matris, om den har  $m$  rader och  $n$  kolumner.

Summan av matriserna  $A$  och  $B$ ,  $C = A + B$ , ges av  $c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}$ .

Produkten av  $A$  och  $k$ ,  $C = kA = Ak$ , genom  $c_{ij} = ka_{ij} = a_{ij}k$ .

Produkten  $A \cdot \mathbf{v}$  ges av

$$A \cdot \mathbf{v} = A\mathbf{v} = (\mathbf{a}_1 \quad \mathbf{a}_2 \quad \mathbf{a}_3) \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = v_1\mathbf{a}_1 + v_2\mathbf{a}_2 + v_3\mathbf{a}_3.$$

Räkneregler för dessa operationer är

1.  $A + B = B + A$
2.  $A(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = A\mathbf{u} + A\mathbf{v}$
3.  $(A + B)\mathbf{v} = A\mathbf{v} + B\mathbf{v}$
4.  $A(c\mathbf{v}) = c(A\mathbf{v}) = (cA)\mathbf{v}$

Fixera en  $2 \times 2$ -matris alternativt  $3 \times 3$ -matris  $A$  och låt  $V$  vara mängden av vektorer i planet alternativt mängden av vektorer i rummet beroende på storleken på  $A$ . Matrisavbildningen  $m \text{ p}A$  är då  $f_A : V \rightarrow V$

$$f_A(\mathbf{v}) = A\mathbf{v}.$$

Låt  $V$  och  $W$  vara två mängder av vektorer. En avbildning  $f : V \rightarrow W$  säges vara linjär om

$$\begin{cases} f(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = f(\mathbf{u}) + f(\mathbf{v}), & \text{för alla } \mathbf{u}, \mathbf{v} \in V, \\ f(c\mathbf{v}) = c \cdot f(\mathbf{v}), & \text{för alla } \mathbf{v} \in V \text{ och } c \in \mathbb{R}. \end{cases}$$

(Bassatsen) Låt  $V$  vara alla vektorer i rummet och  $f : V \rightarrow V$  en linjär avbildning. Då gäller att  $f = f_A$  för en matris  $A$ , d v s  $f$  är en matrisavbildning, och

$$A = (f(\mathbf{e}_x) \quad f(\mathbf{e}_y) \quad f(\mathbf{e}_z)).$$

Varje matrisavbildning är en linjär avbildning och omvänt är varje linjär avbildning på en mängd geometriska vektorer en matrisavbildning.