

TMA841 Linjär algebra V, vt 13

Vecko-PM läsvecka 1

Allmänt om kursen

Kursens syfte är att, tillsammans med övriga matematikkurser, ge en matematisk allmänbildning som är så användbar som möjligt i fortsatta studier och teknisk yrkesverksamhet. Kursen skall på ett logiskt och sammanhängande sätt ge de kunskaper i linjär algebra som är nödvändiga för övriga kurser inom V-programmet. Studenterna skall efter genomgången kurs

- kunna redogöra för innebörden hos den linjära algebrans grundläggande begrepp och operationer, kunna utföra operationerna och utnyttja detta i problemlösning
- kunna redogöra för sambanden mellan de olika begreppen och utnyttja dessa samband i problemlösning
- kunna kombinera kunskaper om olika begrepp i praktisk problemlösning
- kunna utnyttja programspråket MATLAB för problemlösning.

Som du ser ligger tonvikten på begreppen och sambanden mellan dessa. En stor del av övningsuppgifterna i läroboken är av teoretisk natur just i avsikt att tydliggöra begreppen, deras egenskaper och vilka slutsatser man kan dra av dessa. Kalkylerna i de räknemässiga uppgifterna är i allmänhet relativt enkla och inte så omfattande. Det finns en del mer komplexa uppgifter som med fördel kan lösas med hjälp av Matlab.

De föreslagna övningsuppgifterna är organiserade på ett sätt som ansluter till kursens mål och uppdelningen i *godkäntmål* och *överbetygsmål*. Först föreslås ett antal *instuderingsuppgifter*. Dessa inkluderar alltid det som i boken kallas *practice problems*. Genom att lösa dem och jämföra med bokens lösning, som du hittar direkt efter övningsuppgifterna på samma avsnitt, får du en kontroll av att du förstått det mest grundläggande. Därefter följer ett antal *träningsuppgifter* där du går lite djupare in på begreppen. Tillsammans skall dessa ge träning för godkäntnivån. Den tredje gruppen uppgifter är av fördjupande natur där du verkligen får tänka igenom vad de olika begreppen har för egenskaper och hur de hänger ihop med varandra.

Utöver dessa uppgifter föreslås ibland gruppövningar som lämpar sig för diskussion i grupp, där Matlab är ett utmärkt hjälpmedel för kalkylerna. Dessa uppgifter ger ytterligare insikter om begreppen men är också en bra träning för matlabövningarna och för framtida tillämpning av Matlab.

Även sant/falskt-frågorna lämpar sig väl för gruppbearbetning. Att argumentera för en viss uppfattning är oerhört lärorikt. Du kommer att se att du måste ha precision i din kunskap för att rätt uppfatta frågorna och förklara för andra hur det hela hänger ihop.

Ännu ett råd: **Läs författarens förord och "A note to students"**, det innehåller praktisk information, det ökar din förståelse och kan spara mycket tid.

Kapitel 1 Linjära ekvationer i linjär algebra

Innehåll: I kursen Inledande matematik ingick avsnitt **1.1-1.2**. Detta repeteras nu så att vi därefter kan fördjupa synen på linjära ekvationssystem.

Tidigare har du sett att en linjär ekvation med tre obekanta kan uppfattas som ekvationen för ett plan. Lösningen till ett ekvationssystem med tre obekanta kan därmed ses som skärningen mellan plan. Skriver vi ekvationssystemet med utvidgad matris (totalmatris) är det alltså raderna i denna matris vi har i fokus då vi tänker på detta sätt.

I avsnitt **1.3** har vi istället totalmatrisens kolonner i fokus och ser lösningen som ett samband mellan dessa kolonnvektorer.

I avsnitt **1.4** införs matrisbeteckningen $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ för ekvationssystem. Här har vi fortfarande kolonnvektorerna i fokus, men koefficientmatrisen A ger oss möjlighet att enkelt tala om alla kolonnerna samtidigt.

Avsnitt **1.5** är i viss mån repetition av inslag i Adams kapitel 10, men ger samtidigt en ny syn på det du redan kan. I avsnitt **1.6** tillämpas ekvationssystem på tre områden vi inte tidigare behandlat.

I avsnitt **1.7** behandlas begreppen *linjärt beroende* och *linjärt oberoende* och deras samband med lösningar till ekvationssystem. Här är det också koefficientmatrisens kolonnvektorer som är i fokus. De två begreppen är mycket viktiga för fortsättningen av kursen.

I **1.8** och **1.9** behandlas *linjära avbildningar*. Detta är en utvidgning av en idé du mött ganska tidigt i skolan. Om du har en ekvation som $x^2 + 3x = 5$ kan du dels se den bara som en ekvation; du vill veta vad x är, det är allt. Men du kan också se $x^2 + 3x$ som ett funktionsuttryck. Du har en funktion $f(x) = x^2 + 3x$ och vill veta för vilka värden på x som $f(x) = 5$. På samma sätt är $T(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ en funktion och vi kan undersöka denna funktions egenskaper. Vad har den för definitionsmängd och värdemängd? Vilka $\mathbf{x}$ avbildas på ett visst $\mathbf{y}$? Hur hänger funktionens egenskaper samman med matrisen? Dessa avsnitt lägger grunden för resonemang och tankar som återkommer genom hela kursen.

Lärsmål:

För att bli godkänd på kursen skall du kunna:

Lay	Mål
1.1	lösa linjära ekvationssystem med eliminationsmetoden
1.1	förklara hur de olika typerna av lösningsmängder uppkommer och hur de kan beskrivas
1.3	förklara hur ett ekvationssystem hänger samman med en vektorekvation $x_1\mathbf{a}_1 + x_2\mathbf{a}_2 + x_3\mathbf{a}_3 + \cdots + x_p\mathbf{a}_p = \mathbf{b}$
1.3	definiera begreppet <i>linjärkombination</i> och avgöra om en vektor är en linjärkombination av givna vektorer
1.3	definiera begreppet <i>linjärt hölje</i> (span) och avgöra om en vektor tillhör linjära höljet av givna vektorer
1.4	förklara hur ett ekvationssystem hänger samman med matrisekvationen $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$
1.5	skriva lösningsmängden till ett ekvationssystem på vektorform
1.7	definiera begreppen <i>linjärt beroende</i> och <i>linjärt oberoende</i> , samt avgöra om en given mängd av vektorer är linjärt beroende eller oberoende
1.8	definiera begreppet <i>linjär avbildning</i> och avgöra om en given avbildning är linjär
1.9	bestämma standardmatrisen till en linjär avbildning F då $F(\mathbf{v})$ är givet för enhetsvektorerna $\mathbf{e}_j$

För överbetyg skall du också kunna:

Lay	Mål
1.1	förklara varför eliminationsmetoden leder till ekvivalenta system och vad detta innebär
1.7	förklara hur begreppen <i>linjärkombination</i> , <i>linjärt hölje</i> , <i>linjärt beroende</i> och <i>linjärt oberoende</i> hänger samman med egenskaper hos ekvationssystem, matrisekvationer och vektorekvationer
1.7	bevisa sats 1.7.8 och 1.7.9
1.9	bestämma standardmatrisen till linjära avbildningar som ges av en geometrisk beskrivning
1.9	besvara frågor om injektivitet och surjektivitet för linjära avbildningar

Rekommenderade uppgifter

(PP är förkortning av Practice problems. Här menas att du bör inleda med att göra alla dessa.

Du hittar dem direkt före övningarna till respektive avsnitt.)

Avsnitt	Godkäntnivå		Överbetygsnivå
	Instuderingsuppgifter	Träningsuppgifter	
1.1	PP	7, 19-22, 23, 24, 25, 33, 34	
1.2	PP, 1, 3, 7, 13, 15	19, 20, 21 - 31, 33, 34	
1.3	PP, 1-3, 7, 9, 11, 13	15, 21, 23, 24, 25	
1.4	PP, 1, 3, 7, 9	16, 17, 19, 23, 24, 29, 31, 33	
1.5	PP	5, 17, 21, 23, 24, 27, 29, 37	
1.7	PP, 1, 5	9, 21 - 28	30, 33 - 38
1.8	PP, 3, 5, 9, 11	19, 21, 22, 25, 31, 33	
1.9	PP, 1, 3, 5, 17, 19, 25, 27	7, 11, 35	23, 24, 31, 32