

M0030M – Lektion 9

Linjär algebra och integralkalkyl

Ove Edlund

2018-11-16

Exempel: Linjärkombination

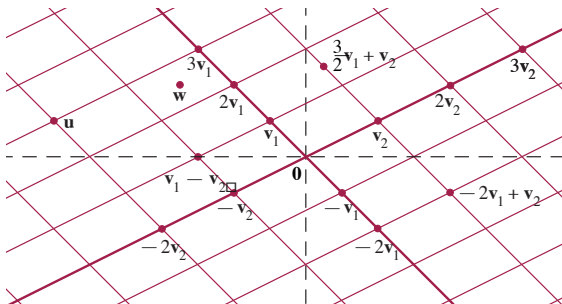
Givet vektorerna

$$\bar{v}_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{och} \quad \bar{v}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

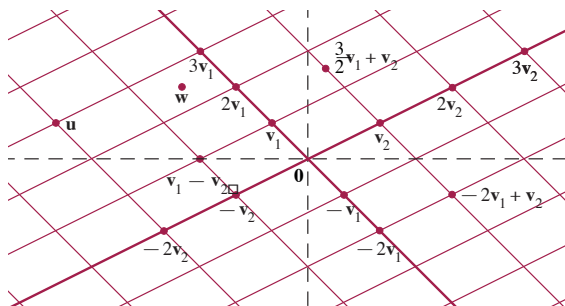
så illustreras linjärkombinationerna

$$\bar{y} = x_1 \bar{v}_1 + x_2 \bar{v}_2$$

för skiftande värden på x_1 och x_2 av



Exempel: Linjärkombination, forts.



Bestäm värden på x_1 och x_2 så att

$$\underbrace{\begin{bmatrix} -7/2 \\ 2 \end{bmatrix}}_{=\bar{w}} = x_1 \underbrace{\begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}}_{=\bar{v}_1} + x_2 \underbrace{\begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}}_{=\bar{v}_2}$$

Vektorekvationer

Vektorekvationen

$$x_1 \bar{a}_1 + x_2 \bar{a}_2 + \cdots + x_n \bar{a}_n = \bar{b}$$

som talar om vilka linjärkombinationer av $\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{a}_n$ som ger vektorn \bar{b} , har samma lösningar som ekvationssystemet vars utökade matris är

$$\left[\bar{a}_1 \quad \bar{a}_2 \quad \dots \quad \bar{a}_n \mid \bar{b} \right].$$

Speciellt gäller att \bar{b} endast kan bildas av linjärkombinationen om ekvationssystemet är lösbart.

Linjära höljet

Definition

Om $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \dots, \bar{v}_p$ alla tillhör \mathbb{R}^n , så benämns mängden av alla linjärkombinationer av $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \dots, \bar{v}_p$ för det **linjära höljet** av vektorerna $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \dots, \bar{v}_p$ med beteckning

$$\text{Span}\{\bar{v}_1, \bar{v}_2, \dots, \bar{v}_p\}.$$

Dvs det linjära höljet är de vektorer som kan uttryckas med

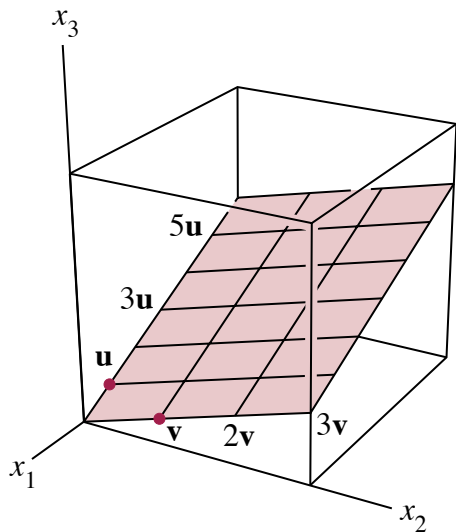
$$c_1 \bar{v}_1 + c_2 \bar{v}_2 + \dots + c_p \bar{v}_p.$$

för **alla** val av c_1, c_2, \dots, c_p .

Observera att $\bar{0}$ alltid ingår i det linjära höljet.

Exempel

Linjära höljet av två vektorer i \mathbb{R}^3 , dvs $\text{Span}(\bar{u}, \bar{v})$:



Matris-vektor-multiplikation

Om \mathbf{A} är en $m \times n$ -matris (dvs m rader och n kolonner), med kolonner $\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{a}_n$, dvs

$$\mathbf{A} = \left[\begin{array}{cccc} \bar{a}_1 & \bar{a}_2 & \dots & \bar{a}_n \end{array} \right]$$

och $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ är vektorn

$$\bar{x} = \left[\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{array} \right]$$

så **definierar** vi produkten $\mathbf{A}\bar{x}$ enligt:

$$\mathbf{A}\bar{x} = \left[\begin{array}{cccc} \bar{a}_1 & \bar{a}_2 & \dots & \bar{a}_n \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{array} \right] = x_1 \bar{a}_1 + x_2 \bar{a}_2 + \dots + x_n \bar{a}_n$$

dvs som en linjärkombination av kolonnerna i \mathbf{A} med elementen i \bar{x} som vikter.

Matrisekvationen $\mathbf{A}\bar{x} = \bar{b}$

Sats

Matrisekvationen

$$\mathbf{A}\bar{x} = \bar{b}$$

har samma lösningar som vektorekvationen

$$x_1 \bar{a}_1 + x_2 \bar{a}_2 + \cdots + x_n \bar{a}_n = \bar{b}$$

och därmed också samma lösningar som det linjära ekvationssystem som har utökad matris

$$\left[\begin{array}{cccc|c} \bar{a}_1 & \bar{a}_2 & \cdots & \bar{a}_n & \bar{b} \end{array} \right]$$

Sats: Existens av lösning

Låt \mathbf{A} vara en $m \times n$ -matris. Då är de följande påståendena ekvivalenta, dvs om ett är sant så är alla sanna

1. Ekvationen $\mathbf{A}\bar{x} = \bar{b}$ har lösning för alla högerled $\bar{b} \in \mathbb{R}^m$
2. Det linjära höljet av kolonnerna i \mathbf{A} är lika med \mathbb{R}^m ,
dvs om $\mathbf{A} = [\bar{a}_1 \ \bar{a}_2 \ \dots \ \bar{a}_n]$ så är $\text{Span}\{\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{a}_n\} = \mathbb{R}^m$
3. \mathbf{A} har en pivåposition på varje rad.

Räknerregler för $\mathbf{A}\bar{x}$

Sats: Räknerregler för $\mathbf{A}\bar{x}$

Om \mathbf{A} är en $m \times n$ -matris, $\bar{u}, \bar{v} \in \mathbb{R}^n$ och $c \in \mathbb{R}$, då gäller

1. $\mathbf{A}(\bar{u} + \bar{v}) = \mathbf{A}\bar{u} + \mathbf{A}\bar{v}$
2. $\mathbf{A}(c\bar{u}) = c(\mathbf{A}\bar{u})$