

## REPETITION

(1) Låt  $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  vara en linjär avbildning. Då är

$$F(x_1, \dots, x_n) = (f_1(x_1, \dots, x_n), \dots, f_m(x_1, \dots, x_n))$$

där  $f_1(x_1, \dots, x_n) = a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n, \dots,$

$f_m(x_1, \dots, x_n) = a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n.$

Talen  $a_{ij}$  definierar en matris

$$[F] = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \in M_{m,n}(\mathbb{R})$$

Sådan att  $[F(v)] = [F][v].$

Låt  $e_1 = (1, \dots, 0), \dots, e_n = (0, 0, \dots, 1)$  vara den standard basen till  $\mathbb{R}^n$ .  
Kolumnerna av matrisen  $[F]$  motsvara vektorer  $F(e_i).$

$$[F] = [F(e_1)|F(e_2)|\dots|F(e_n)]$$

Så harvi att:

$$F(\vec{x}) = [F(e_1)|F(e_2)|\dots|F(e_n)] \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

$F$  kallas en injektiv avbildning om  $F$  ordnar två olika element  $F(a) \neq F(b)$  i  $B$  till två olika element  $a \neq b$  i  $A$ .

Så är  $F$  **injektiv (one-to-one)** om den följande gäller:

$$F(a) = F(b) \Rightarrow a = b$$

$F$  kalls **inverterbar** om det finns en invers avbildning, d.v.s en avbildning  $F^{-1} : B \rightarrow A$  sådan att  $F \circ F^{-1} = id_B$  och  $F^{-1} \circ F = id_A$ .

Om  $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  är en linjär avbildning (Obs samma dimension) då gäller att:

$F$ är injektiv $\Leftrightarrow F$ är inverterbar $\Leftrightarrow R(F) = \mathbb{R}^n \Leftrightarrow [F]$ är inverterbar
---

(2) Ett (reellt) **vektorrum** består av en mängd  $V$  med två operationer:

$$+ : V \times V \rightarrow V \quad \text{som ordnar } (v_1, v_2) \rightarrow v_1 + v_2 \in V$$

$$\cdot : \mathbb{R} \times V \rightarrow V \quad \text{som ordnar } (k, v_2) \rightarrow kv_2 \in V$$

such that:

- (a)  $v_1 + v_2 = v_2 + v_1$ .
- (b)  $v_1 + (v_2 + v_3) = (v_1 + v_2) + v_3$ .
- (c) det finns ett element (nollvektor)  $\vec{0} \in V$  sådan att  $\vec{0} + u = u$  for alla  $u \in V$ .
- (d) varje element  $v$  har ett inverselement, dvs det finns  $-v \in V$  sådan att  $v + (-v) = \vec{0}$ .
- (e)  $k(u + v) = ku + kv$ .
- (f)  $(k_1 + k_2)u = k_1u + k_2u$ .
- (g)  $k_1(k_2u) = (k_1k_2)u$ .
- (h)  $1u = u$ .

$W \subseteq V$  är ett **delrum** om operationen kan definieras på  $W$ , dvs om de följande gäller:

- (a) För varje  $w_1, w_2 \in W$  är  $w_1 + w_2 \in W$ .
- (b) För varje  $w \in W$  och  $k \in \mathbb{R}$  är  $kw \in W$ .

$Span(v_1, \dots, v_r)$  består av alla linjära kombinationer av  $v_1, \dots, v_r$  :

$$Span(v_1, \dots, v_r) = \{v = k_1v_1 + \dots + k_rv_r \text{ där } k_i \in \mathbb{R}\}.$$

Detta är ett DELRUM!

Vi säger att  $v_1, \dots, v_r$  är **linjärt oberoende (L.I.)** om bara noll koefficienter ger den noll vektorn, d.v.s om den följande gäller:

$$k_1v_1 + \dots + k_rv_r = \vec{0} \quad \Rightarrow \quad k_1 = k_2 = \dots = k_r = 0.$$

Man ser att:

$v_1, \dots, v_r$	$\Leftrightarrow$	det finns en $v_i$ som kan skrivas
är <b>linjärt beroende</b>		som en linjär kombination av dem andra
$v_1, \dots, v_r$	$\Leftrightarrow$	ingen $v_i$ som kan skrivas
är <b>linjärt oberoende</b>		som en linjär kombination av dem andra

$(v_1, \dots, v_r)$  är en **bas till**  $V$  om de är **linjärt oberoende** och  $Span(v_1, \dots, v_r) = V$ .

- $(e_1, \dots, e_n)$  kallas den standard basen till  $\mathbb{R}^n$ .
- $(1, x, x^2, \dots, x^k)$  kallas den standard basen till  $P_k$ .
- Låt  $A_{lk} = (a_{ij})$  där

$$a_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{om } (i, j) = (lk) \\ 0 & \text{om } (i, j) \neq (lk) \end{cases}$$

$\{A_{lm}, 1 \leq l \leq n, 1 \leq k \leq m\}$  kallas den standard basen till  $M_{n,m}\mathbb{R}$ .

Om  $B = (v_1, \dots, v_r)$  är en **bas** till  $V$  då kan alla vektorer  $v \in V$  skrivas som en linjär kombination  $v = k_1 v_1 + \dots + k_r v_r$  på ett unikt sätt. Så är

$$(\vec{v})_B = (k_1, \dots, k_r)$$

en unik vektor som man associerar till  $v$ . Den kallas koordinatsvektor och  $k_1, \dots, k_r$  är koordinaterna av  $v$  med avseende till basen  $(v_1, \dots, v_r)$ .

Om  $W$  är ett delrum av  $V$  då kan man börja från en bas till  $W$  och bygga en bas till  $V$ . På likande sätt ser man att

En bas till  $W$  är en del av en bas till  $V$

Vi säger att  $V$  är **ändligt-dimensionellt** if  $V$  har en bas  $(v_1, \dots, v_r)$ . Annars säger vi att  $V$  är oändligt-dimensionellt.

Ett ändligt-dimensionellt vektor rum får ha olika baser, men alla ska ha samma antalet vektorer. Så Om  $(v_1, \dots, v_r), (w_1, \dots, w_s)$  är två olika baser till  $V$ , då är  $r = s$ .

Dimensionen av ett ändligt-dimensionellt vektor rum är lika med antalet vektorer i en bas.

- $\dim(\{0\}) = 0$  by convention!
- $\dim(\mathbb{R}^n) = n$ .
- $\dim(P_k) = k + 1$ .
- $\dim(M_{n,m}(\mathbb{R})) = nm$ .

(3) Låt  $(V, \langle, \rangle)$  vara ett vektorrum med en inre-produkt.

$(\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r)$  är en **ON-bas** om

- (a)  $(\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r)$  är linjärt oberoende och
- (b)  $\text{Span}(\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r) = V$  och
- (c)  $\langle \vec{v}_i, \vec{v}_j \rangle = 0$  för alla  $i \neq j$  (ortogonala) och
- (d)  $\|\vec{v}_i\| = 1$  (*normala*).

Man hittar en ON-bas genom att använda **Gram-Schmidt Process** :

Börja med en bas  $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_r)$ , sedan hittar man en ortogonal bas  $(\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r)$

:

- $\vec{v}_1 = \vec{u}_1$
- $\vec{v}_2 = \vec{u}_2 - \frac{\langle \vec{u}_2, \vec{v}_1 \rangle}{\|\vec{v}_1\|^2} \vec{v}_1$
- $\vec{v}_3 = \vec{u}_3 - \frac{\langle \vec{u}_3, \vec{v}_1 \rangle}{\|\vec{v}_1\|^2} \vec{v}_1 - \frac{\langle \vec{u}_3, \vec{v}_2 \rangle}{\|\vec{v}_2\|^2} \vec{v}_2$
- ...
- $\vec{v}_r = \vec{u}_r - \frac{\langle \vec{u}_r, \vec{v}_1 \rangle}{\|\vec{v}_1\|^2} \vec{v}_1 - \frac{\langle \vec{u}_r, \vec{v}_2 \rangle}{\|\vec{v}_2\|^2} \vec{v}_2 - \dots - \frac{\langle \vec{u}_r, \vec{v}_{r-1} \rangle}{\|\vec{v}_{r-1}\|^2} \vec{v}_{r-1}$ .

Sedan får man en ON-bas:

$$\text{ON-bas: } \left( \frac{\vec{v}_1}{\|\vec{v}_1\|}, \dots, \frac{\vec{v}_r}{\|\vec{v}_1\|} \right).$$

En ON-bas använder man för att hitta  $\text{proj}_W(\vec{v})$ .

Låt  $W$  vara ett delrum av  $V$ , och  $v \in V$ .  $W$  är ändligt dimensionellt så kan man hitta en ON-bas  $(\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_r)$ . Då är:

$$\text{proj}_W(\vec{v}) = \langle \vec{v}, \vec{w}_1 \rangle \vec{w}_1 + \dots + \langle \vec{v}, \vec{w}_r \rangle \vec{w}_r \in W$$

Notera att varje  $v \in V$  kan skrivas på ett entydigt sätt som

$$v = \text{proj}_W(\vec{v}) + \vec{v}^\perp$$

där  $\text{proj}_W(\vec{v}) \in W$  och  $\vec{v}^\perp \in W^\perp$ .

(4) Om  $T$  är en linjär avbildning då:

- $T(\vec{0}) = \vec{0}$ .
- $T(-\vec{v}) = -T(\vec{v})$ .
- $T(\vec{u} - \vec{v}) = T(\vec{u}) - T(\vec{v})$ .
- Låt  $B = (\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n)$  vara en bas och  $(\vec{v})_B = (k_1, \dots, k_n)$ , då är:

$$T(\vec{v}) = k_1 T(\vec{v}_1) + \dots + T(\vec{v}_n).$$

Låt  $T_1 : V \rightarrow W$  och  $T_2 : W \rightarrow Z$  vara två linjära avbildningar.  
**Sammansättningen** definieras som:

$$T_2 \circ T_1 : V \rightarrow Z, \quad T_2 \circ T_1(\vec{v}) = T_2(T_1(\vec{v}))$$

för alla  $\vec{v} \in V$ .

Avbildningen  $T_2 \circ T_1$  är också linjär.

$$\mathbf{Ker}(\mathbf{T}) = \{\vec{v} \in V \text{ med } T(\vec{v}) = \vec{0}\} \subseteq V.$$

$$\mathbf{R}(\mathbf{T}) = \{\vec{w} \in W \text{ med } T(\vec{v}) = \vec{w} \text{ för någon } \vec{v} \in V\} \subseteq W.$$

De är båda delrum.

$$\mathbf{rk}(\mathbf{T}) = \dim(R(T)).$$

$$\mathbf{nullity}(\mathbf{T}) = \dim(Ker(T)).$$

Om  $V = \mathbb{R}^n$  och  $W = \mathbb{R}^m$  då är  $[T] \in M_{m,n}\mathbb{R}$  och:

- $rk(T) = \dim(R(T)) = \dim(Col(T)) = rk([T])$ .
- $nullity(T) = \dim(Ker(T)) = \dim(N([T])) = nullity([T])$ .

Om  $\dim(V) = n$ . Då gäller att:

$$n = rk(T) + nullity(T).$$

- (5) Låt  $\dim(V) = n, \dim(W) = m$ . Kom ihåg att eftersom fixade vi en bas i  $V$  och en bas i  $W$  då har vi två linjära avbildningar:

$$()_B : V \rightarrow \mathbb{R}^n, ()_{B'} : W \rightarrow \mathbb{R}^m.$$

De är båda injektiva och då är de inverterbara.

Matrisen associerad till  $T$  är:

$$[T]_{B'B} = ( |T(v_1)_{B'}| \quad \dots \quad |T(v_n)_{B'}| ) \in M_{m,n}(\mathbb{R})$$

där  $B = (v_1, \dots, v_n)$ . Så har man att:

$$\begin{array}{ccc} \vec{v} & \xrightarrow{T} & T(\vec{v}) \\ \downarrow & & \uparrow \\ (\vec{v})_B & \xrightarrow{[T]_{B'B}} & (T(\vec{v}))_{B'} \end{array}$$

Om  $V = W$  då kan man ta  $B' = B$  och då gäller att:

$$T(v)_B = ( |T(v_1)_B| \quad \dots \quad |T(v_n)_B| )(v)_B$$

Notera att om  $T_1 : V \rightarrow W, T_2 : W \rightarrow Z$  och  $B, B', B''$  är baser till respektive  $V, W, Z$ , då är

$$[T_2 \circ T_1]_{B''B} = [T_2]_{B''B'} [T_1]_{B'B}.$$

Man ser att:

$$T : V \rightarrow W \Leftrightarrow [T]_B \text{ är inverterbar.}$$

är injektiv

Om detta gäller då är

$$[T^{-1}]_B = [T]_B^{-1}.$$