

**3. LA2****Linjär algebra 2.**[Utskrift\(PDF\)](#)[Förkunskaper](#)

<p><b>Föreläsningar</b></p> <p>Avsnitt i <b>LGA</b> (Linjär geometri och algebra.)</p>	<p><b>Innehåll (LGA):</b></p> <p><i>Kap.1</i>  <i>Kap. 3.2 - 3.3, Kap. 4</i>  <i>Kap. 5, Kap. 6</i></p>
<p><b>Må 29/11: 10-12</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1.1-1.2 Linjära ekvationssystem, inledning.</li> <li>• 1.3 Gauss-Jordans metod.</li> </ul>	<p>Gausselimination (<b>(3.1), (3.2)</b>) kallas den metod som oftast används för handberäkning av lösningar till ekvationssystem. Gauss-Jordans metod är en variant som driver de formella stegen lite längre. Här ska man framförallt vara uppmärksam på de tre fallen:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• En unik lösning.</li> <li>• Ingen lösning.</li> <li>• Oändligt många lösningar.</li> </ul>
<p><b>On 01/12: 10-12</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1.4 Allmänna egenskaper: Liggande och stående system.</li> <li>• 1.5 Simultana system.</li> <li>• 3.2 Linjära avbildningar.</li> <li>• Kap 4 Allmänna <math>\mathbf{R}^n</math>-rum.</li> </ul>	<p>Här behandlas det viktiga specialfallet <b>homogena</b> system, där alla högerled är 0. Homogena system har alltid minst en lösning, nolllösningen. <b>Liggande system</b> har fler variabler än ekvationer och har antingen oändligt många lösningar (normalt) eller inga. <b>Stående system</b> har fler ekvationer än variabler och har normalt inga lösningar, men de andra två fallen kan förekomma. <b>Simultana system</b> består av flera system med samma vänsterled men olika högerled. De kan lösas simultant (dvs på en gång.) <b>Linjära avbildningar</b> mellan rummen <math>\mathbf{R}^n</math> och <math>\mathbf{R}^m</math> tolkas olika beroende på vilka dimensioner <math>n</math> och <math>m</math> som är aktuella. Men linjariteten är en viktig princip som går att känna igen i samtliga fall.</p>
<p><b>To 2/12: 13-15</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 3.3 Area- och volymsskala.</li> <li>• 3.2.1-3.2.2 Matriser för linjära avbildningar.</li> <li>• 3.2.3 Sammansättningar av linjära avbildningar och matrismultiplikation.</li> </ul>	<p>Här visas hur yt- och volymsskalan relateras till determinanter. En linjär avbildning kan representeras av en <b>matris</b>. Man kan definiera produkten av en matris <math>A</math> och en vektor <math>\mathbf{u}</math> som en ny vektor <math>\mathbf{v}</math>, <math>\mathbf{v} = A\mathbf{u}</math>, så att avbildningarna från <math>\mathbf{u}</math> till <math>\mathbf{v}</math> bildar en linjär transformation. Man får en naturlig definition av en <b>(3.3) matrisprodukt</b> genom att kräva att produkten <math>AB</math> skall representera en sammansättning av avbildningarna som representeras av <math>B</math> resp. <math>A</math>.</p>
<p><b>Fr 3/12: 10-12</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 5.1 Matriser. Transponering.</li> </ul>	<p>Matrisalgebra går ut på att bilda algebraiska kombinationer av matriser med hjälp av bl.a matrismultiplikation. Observera att kommutativitet</p>

<p>Enhetsmatriser.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Matrisalgebra.</li> </ul>	<p>inte gäller, dvs <math>AB</math> är normalt inte samma matris som <math>BA</math>.</p> <p>Operationen <b>transponering</b>, <math>A^T</math>, innebär att varje rad övergår till en kolumn (rad nr <math>j</math> blir kolumn nr <math>j</math>).</p> <p><b>Enhetsmatriser</b> fyller samma funktion som ettor i normal talalgebra. De är kvadratiske matriser med ettor i diagonalen och nollor i övrigt.</p>
<p><b>Må 6/12: 10-12</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 5.2 Matriser och linjära ekvationssystem.</li> <li>• 5.3 Inversmatriser. Beräkning. Egenskaper.</li> </ul>	<p>Högerleden i linjära ekvationssystem kan tillsammans ses som en matris-vektor-produkt, <math>A\mathbf{v}</math>, där <math>A</math> är koefficientmatrisen och <math>\mathbf{v}</math> variabelvektorn. Högerleden kan sammanfattas i den konstanta kolumnvektorn <math>\mathbf{b}</math>.</p> <p><b>(3.4) Ekvationssystemet</b> skrivs alltså <math>A\mathbf{v} = \mathbf{b}</math>. Detta ger möjlighet att skriva lösningen som <math>\mathbf{v} = A^{-1}\mathbf{b}</math>, om systemmatrisen ( matrisen <math>A</math>) är kvadratisk och om <b>inversmatrisen</b> existerar. <math>A^{-1}</math> existerar om <math>\det(A)</math> är skild från 0.</p>
<p><b>On 8/12: 10-12</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 6.1-5 Determinanter. Egenskaper ekvivalenta med att determinanten är skild från 0.</li> <li>• 6.6 Adjunkter. Formel för inversmatrisen.</li> <li>• 6.7 Cramers regel.</li> </ul>	<p>I kapitel 6 studeras <b>determinanter</b> närmare. De kan utvecklas efter varje rad och varje kolumn och kan även förenklas i samband med beräkningar.</p> <p>De viktigaste ekvivalenta egenskaperna som nämns här är:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. <math>\det(A)</math> skild från 0.</li> <li>2. Det kvadratiske systemet <math>A\mathbf{v} = \mathbf{b}</math> har en unik lösning.</li> <li>3. <math>A^{-1}</math> existerar</li> </ol> <p>Inversmatrisen <math>A^{-1}</math> kan också bestämmas via en formel som fordrar begreppet <b>adjunkt</b>. <b>Cramers regel</b> är ett sätt att bestämma lösningar till kvadratiske ekvationssystem som kvoter av determinanter. Metoden är särskilt praktisk för små system med parametrar som koefficienter.</p>

Uppdaterad: 2004-11-01

Sidansvarig: Kursledare