

December 2, 2014. Föreläsning 22.

Tillämpad linjär algebra

Innehållet:

- Matriser av linjära funktioner i olika bas
- Diagonalisering

1. Betrakta en matris  $n \times n$  matris  $A$  och en vektor  $\vec{v}$  i  $\mathbb{R}^n$ . Hitta:

$$A^{10000}\vec{v}$$

Den enklaste situation är när  $A$  är en diagonal matris:

$$A = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix}$$

I den situation har vi

$$A^{100000} = \begin{bmatrix} \lambda_1^{100000} & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2^{100000} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3^{100000} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_n^{100000} \end{bmatrix}$$

Vad kan vi göra om  $A$  är inte diagonal matris? Kan vi hitta en bas  $\mathcal{B}$  så att  $[A]_{\mathcal{B}}$  är diagonal.

2. Komma ihåg:

- Låt  $\mathcal{V} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$  vara en bas i  $\mathbb{R}^n$  och  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  vara en linjär avbildning. Följande matris kallas för matrisen till  $f$  i bas  $\mathcal{B}$ :

$$[f]_{\mathcal{V}} = \begin{bmatrix} [f(\vec{v}_1)]_{\mathcal{V}} & [f(\vec{v}_2)]_{\mathcal{V}} & \cdots & [f(\vec{v}_n)]_{\mathcal{V}} \end{bmatrix}$$

- Låt  $\mathcal{V} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$  vara en bas i  $\mathbb{R}^n$  och  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  vara en linjär avbildning.  
(1) För varje vektor  $\vec{v}$  i  $\mathbb{R}^n$  finns det följande likheten:

$$[f(\vec{v})]_{\mathcal{V}} = [f]_{\mathcal{V}}[\vec{v}]_{\mathcal{V}}$$

- (2)  $[f]_{\mathcal{V}}$  är den enda matris så att  $[f(\vec{v})]_{\mathcal{V}} = [f]_{\mathcal{V}}[\vec{v}]_{\mathcal{V}}$ .
- Låt  $\mathcal{V} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$  och  $\mathcal{W} = \{\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_n\}$  vara baser i  $\mathbb{R}^n$ . Låt  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  vara en linjär avbildning med motsvarande standard matris  $A$ . Då:

$$[f]_{\mathcal{V}} = T_{\mathcal{W} \rightarrow \mathcal{V}} [f]_{\mathcal{W}} T_{\mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}}$$

3. **Uppgift.** Låt:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \vec{w}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{w}_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{w}_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Bevisa att  $\mathcal{V} = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$  och  $\mathcal{W} = \{\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_3\}$  är bas i  $\mathbb{R}^3$  och bestäm  $[A]_{\mathcal{V}}$ ,  $[A]_{\mathcal{W}}$ ,  $T_{\mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}}$  och  $T_{\mathcal{W} \rightarrow \mathcal{V}}$ .

4. Låt  $\beta = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$  vara en bas i  $\mathbb{R}^n$  och  $A$  en  $n \times n$  matris. Vad betyder att  $[A]_{\beta}$

är diagonal matris  $\begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{bmatrix}$ ? Det betyder att:

$$A\vec{v}_1 = \lambda_1\vec{v}_1, \quad A\vec{v}_2 = \lambda_2\vec{v}_2, \quad \dots, \quad A\vec{v}_n = \lambda_n\vec{v}_n$$

dvs att  $\vec{v}_i$  är egenvektor till  $A$  med egenvärde  $\lambda_i$ , för alla  $i$ . Alltså det finns en bas  $\beta$  så att  $[A]_{\beta}$  är diagonal om och endast om det finns en bas som består av egenvektorer till  $A$ .

5. Komma ihåg:

- Låt  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  vara en linjär avbildning. En vektor  $\vec{v} \neq 0$  i  $\mathbb{R}^n$  kallas för en egenvektor till  $f$  med egenvärde  $\lambda$  om  $f(\vec{v}) = \lambda\vec{v}$ .
- Låt  $A$  vara  $n \times n$  matris. En vektor  $\vec{v} \neq 0$  i  $\mathbb{R}^n$  kallas för en egenvektor till  $A$  med egenvärde  $\lambda$  om  $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$ .

Till exempel:

- Alla vektorer som är inte  $\vec{0}$  är egenvektorer till  $\text{id} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  med egenvärde 1.
- Låt  $\text{proj}_L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  vara ortogonal projektion på linjen  $L$ . Alla vektorer som är inte  $\vec{0}$  och ligger på linjen är egenvektorer till  $\text{proj}_L$  med egenvärde 1. Alla vektorer som är inte  $\vec{0}$  och är ortogonala till  $L$  är egenvektorer till  $\text{proj}_L$  med egenvärde 0.
- Vridningen  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  i  $\pi > \alpha > 0$  radianer har inga egenvektorer.

6. **Proposition.** Om  $\vec{v}$  är egenvektor till  $A$  med egenvärde  $\lambda$ , då  $\vec{v}$  är egenvektor till  $A^n$  med egenvärde  $\lambda^n$ .

7. **Uppgift.** Låt  $A$  vara  $n \times n$  matris. Förklara varför  $A$  och  $20A$  har samma egenvektorer. Har dem matriserna samma egenvärden?

8. Betrakta en matris  $n \times n$  matris  $A$  och en vektor  $\vec{v}$  i  $\mathbb{R}^n$ . Bestäm:

$$A^{10000}\vec{v}$$

Strategi I: hitta en bas  $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$  i  $\mathbb{R}^n$  som består av egenvektorer med motsvarande egenvärden  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ . Skriv  $\vec{v} = x_1\vec{v}_1 + x_2\vec{v}_2 + \dots + x_n\vec{v}_n$  (dvs hitta koordinaterna av  $\vec{v}$  i bas  $\mathcal{B}$ ).

$$\begin{aligned} A^{10000}\vec{v} &= A^{10000}(x_1\vec{v}_1 + x_2\vec{v}_2 + \dots + x_n\vec{v}_n) = x_1A^{10000}\vec{v}_1 + x_2A^{10000}\vec{v}_2 + \dots + x_nA^{10000}\vec{v}_n = \\ &= x_1\lambda_1^{10000}\vec{v}_1 + x_2\lambda_2^{10000}\vec{v}_2 + \dots + x_n\lambda_n^{10000}\vec{v}_n \end{aligned}$$

$$A^{10000} \text{ transformerar en vektor } [\vec{v}]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \text{ till } [A^{10000}v]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} x_1\lambda_1^{10000} \\ x_2\lambda_2^{10000} \\ \vdots \\ x_n\lambda_n^{10000} \end{bmatrix}.$$

Strategi II: hitta en bas så att:

$$[A]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{bmatrix}$$

Låt  $\mathcal{S}$  var standarda basen till  $\mathbb{R}^n$ . Betrakta bas byte matriser  $T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}}$  och  $T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}$ . Vi har:

$$A = T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}[A]_{\mathcal{B}}T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}} \quad [A]_{\mathcal{B}} = T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}}AT_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}$$

Det betyder att:

$$A^{100000} = T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}[A]_{\mathcal{B}}T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}}T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}[A]_{\mathcal{B}}T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}}T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}[A]_{\mathcal{B}}T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}} \dots T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}[A]_{\mathcal{B}}T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}}$$

Vi har också att  $T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}}T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}} = I$ , som ger:

$$A^{100000} = T_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{S}}[A]_{\mathcal{B}}^{100000}T_{\mathcal{S} \rightarrow \mathcal{B}}$$

**9. Definition.** An  $n \times n$  matris  $A$  kallas för diagonaliserbar om det finns en bas  $\mathcal{B}$  så att  $[A]_{\mathcal{B}}$  är diagonal. Diagonala matrisen  $[A]_{\mathcal{B}}$  kallas för diagonalisering av  $A$  (vi säger att basen  $\mathcal{B}$  diagonaliserar  $A$ ).

**10. Proposition.** Följande är ekvivalenta:

- (1)  $A$  är diagonaliserbar
- (2) Det finns en inverterbar matris  $S$  så att  $S^{-1}AS$  är diagonal (vi säger att  $S$  diagonaliserar  $A$ ).

**11. Proposition.** Om  $S$  är en  $n \times n$  matris så att:

$$S^{-1}AS = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{bmatrix}$$

då kolonnerna av  $S$  består av egenvärden till  $A$  med motsvarande egenvärden  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ .

**12. Proposition.**

- (1)  $A$  är diagonalizerbar om och endast om det finns en bas som består av egenvektorer till  $A$ . I så fall om  $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$  är sådana bas, då  $S^{-1}AS$  är diagonal där  $S = [\vec{v}_1 \ \dots \ \vec{v}_n]$ .
- (2) Om  $A$  är diagonalizerbar, då koefficienterna på diagonalen i en diagonalisering av  $A$  består av eigenvärden till  $A$ .

**13. Komma ihåg:**

- Låt  $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_k$  vara egenvektorer till  $A$  som motsvarar olika eigenvärden  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ . Då vektorerna  $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_k$  är linjär oberoende.
- Om en  $n \times n$ matris  $A$  har  $n$ -olika eigenvärden, då  $A$  är diagonalizerbar.

Till exempel kan du förklara varför följande matris är diagonalizerbar:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & 1 & 13 \\ 0 & -1 & -4 & 1 & 10 \\ 0 & 0 & -3 & -3 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -12 \end{bmatrix}$$

**14. Uppgift.** Låt  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}$ . Bestäm eigenvärden till  $A$  och motsvarande egenvektorer. Är  $A$  diagonalizerbar? I så fall bestäm diagonaliseringen till  $A$ . Bestäm matrisen  $S$  så att  $S^{-1}AS$  är en diagonal matris. Beräkna  $A^{111}$ .

**15. Uppgift.** Låt  $A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ 0 & 2 & 8 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ . Bestäm eigenvärden till  $A$  och motsvarande egenvektorer. Är  $A$  diagonalizerbar? I så fall bestäm diagonaliseringen till  $A$ . Bestäm matrisen  $S$  så att  $S^{-1}AS$  är en diagonal matris. Beräkna  $A^{131}$ .