

## Uge 07 E12, StoreDag, Opgave 4: Baser og koordinater (advanced)

$e$  er monomie-basis (standardbasis), ofte betegnet med  $m$ .

$a$  er basis bestående af  $P_1, P_2, P_3$

$v$  består her af 3 vektorer:  $Q_1, Q_2, Q_3$

> `restart; with(LinearAlgebra) :`

$Q$  opskrevet i  $a$ -basis:

$$> aQ1 := \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}; aQ2 := \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}; aQ3 := \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix};$$

$$aQ1 := \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$aQ2 := \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$aQ3 := \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

(1.1)

> `aQ := <aQ1|aQ2|aQ3>;`

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

(1.2)

$Q$  opskrevet i  $e$ -basis:

$$> eQ1 := \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix}; eQ2 := \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}; eQ3 := \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix};$$

$$eQ1 := \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$eQ2 := \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$eQ3 := \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} \quad (1.3)$$

>  $eQ := \langle eQ1 | eQ2 | eQ3 \rangle;$

$$eQ := \begin{bmatrix} 3 & 2 & 5 \\ 2 & 1 & 0 \\ 7 & 4 & 2 \end{bmatrix} \quad (1.4)$$

Der gælder nu, at:  $M_a \cdot aQ1 = eQ1$  og  $M_a \cdot aQ2 = eQ2$  og  $M_a \cdot aQ3 = eQ3$

Disse 3 ligninger kan omskrives til 1 ligning med matricer:  $M_a \cdot aQ = eQ$

(hvor  $aQ$  og  $eQ$  er  $3 \times 3$  matricer med de oprindelige vektorer som søjler).

Den ubekendte i matrix-ligningen er  $M_a$

### Metode 1:

Løser ligningen ved at gange med  $(aQ)^{-1}$  på begge sider:

$$M_a \cdot aQ = eQ \Leftrightarrow (M_a \cdot aQ) \cdot (aQ)^{-1} := eQ \cdot (aQ)^{-1} \Leftrightarrow$$

$$M_a \cdot (aQ \cdot (aQ)^{-1}) := eQ \cdot (aQ)^{-1} \Leftrightarrow M_a \cdot E := eQ \cdot (aQ)^{-1} \Leftrightarrow M_a = eQ \cdot (aQ)^{-1}$$

>  $eQ \cdot (aQ)^{-1}$

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 6 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \end{bmatrix} \quad (1.5)$$

**Konklusion:**  $M_a = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 6 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \end{bmatrix}$

### Metode 2:

Den ubekendte i ligningen  $M_a \cdot aQ3 = eQ3$  er  $M_a$ . Dvs. man kan ikke umiddelbart anvende

LinearSolve(A,B)-kommandoen.

LinearSolve(A,B) løser nemlig ligningen:  $A \cdot X = B$ . Man skal først have flyttet den ubekendte, så den

står til højre i matrix-produktet.

**Ligningen omskrives til formen " $A \cdot X = B$ " ved brug af transponering:**

$$M_a \cdot aQ = eQ \Leftrightarrow (M_a \cdot aQ)^T = (eQ)^T \Leftrightarrow (aQ)^T \cdot (M_a)^T = (eQ)^T \Leftrightarrow (aQ)^T \cdot X = (eQ)^T \quad \text{hvor} \\ X = (M_a)^T$$

Det betyder, at den søgte basisskiftematrix  $M_a$  fås som  $X^T$ , når ligningen kan løses med "*LinearSolve* ( $A, B$ )", hvor  $A = (aQ)^T$  og  $B = (eQ)^T$

> `Transpose(LinearSolve(Transpose(aQ), Transpose(eQ)));`

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 6 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \end{bmatrix}$$

(1.6)

**Konklusion:**  $M_a = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 6 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \end{bmatrix}$

**Metode 3:**

Den ubekendte i ligningen  $M_a \cdot aQ = eQ$  er  $M_a$ . Dvs. man kan ikke umiddelbart anvende *LinearSolve*(A,B)-kommandoen.

*LinearSolve*(A,B) løser nemlig ligningen:  $A \cdot X = B$ . Man skal først have flyttet den ubekendte, så den står til højre i matrix-produktet.

**Ligningen omskrives til formen " $A \cdot X = B$ " ved brug af invertering:**

$$M_a \cdot aQ = eQ \Leftrightarrow (M_a \cdot aQ)^{-1} = (eQ)^{-1} \Leftrightarrow (aQ)^{-1} \cdot (M_a)^{-1} = (eQ)^{-1} \Leftrightarrow \\ (aQ)^{-1} \cdot X = (eQ)^{-1} \quad \text{hvor } X = (M_a)^{-1}$$

Det betyder, at den søgte basisskiftematrix  $M_a$  fås som  $X^{-1}$ , når ligningen kan løses med "*LinearSolve*( $A, B$ )", hvor  $A = (aQ)^{-1}$  og  $B = (eQ)^{-1}$

> `(LinearSolve((aQ)^-1, (eQ)^-1))^-1;`

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 6 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \end{bmatrix}$$

(1.7)

**Konklusion:**  $M_a = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 6 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \end{bmatrix}$

$P$ 'erne står nu som søjler udtrykt ved standard-basis (monomiske basis):

**Konklusion:**



$$\underline{\underline{P_1(x) = 1 + x^2, P_2(x) = -1 - x - 3 \cdot x^2, P_3(x) = 6 + x + 5 \cdot x^2}}$$