

# SF1624 Algebra och geometri

Tolfte föreläsningen

Mats Boij

Institutionen för matematik  
KTH

17 november, 2009

# Trippelprodukt

Vi införde tidigare en **trippelprodukt** av tre vektorer,  $\bar{u} \times \bar{v} \cdot \bar{w}$ , som beräknade **volymen** av den *parallelepiped* som spänns upp av  $\bar{u}$ ,  $\bar{v}$  och  $\bar{w}$ .

Vi kom fram till en formel för trippelprodukten med hjälp av koordinaterna. Om  $\bar{u} = (x_1, y_1, z_1)$ ,  $\bar{v} = (x_2, y_2, z_2)$  och  $\bar{w} = (x_3, y_3, z_3)$ , så är

$$\bar{u} \times \bar{v} \cdot \bar{w} = x_1 y_2 z_3 - x_1 z_2 y_3 + y_1 z_2 x_3 - y_1 x_2 z_3 + z_1 x_2 y_3 - z_1 y_2 x_3.$$

# Trippelprodukt och ekvationssystem

Om vi tänker  $\bar{u}$ ,  $\bar{v}$  och  $\bar{w}$  som kolonner i en matris  $A$  så kan lösa

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

för **alla** högerled  $\bar{b}$  med en **unik** lösning precis om  $\bar{u} \times \bar{v} \cdot \bar{w} \neq 0$ .  
Det kan vi se genom att

$$A\bar{x} = x_1\bar{u} + x_2\bar{v} + x_3\bar{w}$$

och vi kommer att nå alla vektorer  $\bar{b}$  med detta precis om  $\bar{u}$ ,  $\bar{v}$  och  $\bar{w}$  **inte** ligger i ett plan.

## Linjärt oberoende och baser

När det går att uttrycka **varje** vektor  $\bar{b}$  i  $\mathbb{R}^3$  på ett **unikt** sätt som

$$\bar{b} = x_1 \bar{u} + x_2 \bar{v} + x_3 \bar{w}, \quad x_1, x_2, x_3 \in \mathbb{R}$$

säger vi att  $\bar{u}$ ,  $\bar{v}$  och  $\bar{w}$  utgör en **bas** för  $\mathbb{R}^3$ .

Vi säger att de är **linjärt oberoende** om alla linjärkombinationer av dem är **olika**. Detta är ekvivalent med att

$$x_1 \bar{u} + x_2 \bar{v} + x_3 \bar{w} = 0 \quad \implies \quad x_1 = x_2 = x_3 = 0.$$

Det är också ekvivalent med att

*ingen av dem är en linjärkombination av de andra*

och också att  $\bar{u} \times \bar{v} \cdot \bar{w} \neq 0$ .

# Generalisering av trippelprodukt

Om vi vill mäta volym i högre dimensioner så skulle vi vilja ha en motsvarighet till trippelprodukten. Vi kallar den **det** och vill att den ska uppfylla följande:

1.  $\det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_n) \in \mathbb{R}$  för  $\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_n \in \mathbb{R}^n$ .
2.  $\det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_i + \bar{u}'_i, \dots, \bar{u}_n) = \det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_i, \dots, \bar{u}_n) + \det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}'_i, \dots, \bar{u}_n)$
3.  $\det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, a\bar{u}_i, \dots, \bar{u}_n) = a \det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_i, \dots, \bar{u}_n)$
4.  $\det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_i, \dots, \bar{u}_j, \dots, \bar{u}_n) = -\det(\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_j, \dots, \bar{u}_i, \dots, \bar{u}_n)$

Vi säger att 2 och 3 betyder att det är **multilinjär** och att 4 betyder att det är **alternerande** eller **antisymmetrisk**.

# Formel för determinanten

Vi kan skriva upp en allmän formel för determinanten av en  $n \times n$ -matris som

$$\det A = \sum_{\sigma \in S_n} \operatorname{sgn}(\sigma) a_{1,\sigma(1)} a_{2,\sigma(2)} \cdots a_{n,\sigma(n)}$$

där summan går över alla *permutationer*,  $\sigma$ , och där  $\operatorname{sgn}(\sigma)$  är *tecknet*, som är  $+1$  om  $\sigma$  är en *jämn* permutation och  $-1$  om  $\sigma$  är en *udda* permutation.