

Förel NR 4: Egenvärdesproblem III

Rep Problem Givet en $(n \times n)$ -matris A
i gamla basen e . Finn en ny bas f
så att i denna nya bas matrisen A
övergår till en diagonal matris D
med sambandet $P^{-1}AP = D$

där $P = (\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n)$ är övergång
matrisen från basen e till basen f

Vi säger också att P diagonalisera
 A eller A är diagonaliserbar

svår Den sökta basen ges av en bas
av eigenvektorer till A dvs

$$A\vec{f}_k = \lambda_k \vec{f}_k, \quad k=1, \dots, n$$

obs $\{\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n\}$ bas \Leftrightarrow linj. ober.

$$\Leftrightarrow \det(P) \neq 0$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} \vdots & & \vdots \\ \vec{f}_1 & \dots & \vec{f}_n \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}^{-1}}_{P^{-1}} A \underbrace{\begin{pmatrix} \vec{f}_1 & \vec{f}_2 & \dots & \vec{f}_n \end{pmatrix}}_P = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & 0 \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_n \end{pmatrix}$$

Vi har sambandet

$$P^{-1}AP = D \Leftrightarrow A = PDP^{-1}$$

obs 1! $\det(A) = \det(D) = \lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_n$

Tj $\det(P^{-1}AP) = \det(D)$

$$\det(P^{-1}) \det(A) \det(P) = \det(A) \underbrace{\det(P^{-1}) \det(P)}_{\det(P^{-1}P)} = \det(A) \underbrace{\det(I)}_1$$

obs 2! $\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)} = \frac{1}{\lambda_1 \dots \lambda_n}$

Problem 2 När kan en $(n \times n)$ -matris A diagonaliseras.

Svar A kan diagonaliseras

$\Leftrightarrow A$ har n stycken linj. oberoende egenvektorer

$$\Leftrightarrow \det(P) = \begin{vmatrix} \vec{f}_1 & \vec{f}_2 & \dots & \vec{f}_n \end{vmatrix} \neq 0$$

Hur gör man?

Diagonalisera en $(n \times n)$ -matris A
Vi utför följande steg

steg 1 Bestäm egenvärdena $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ till A
dvs lös $\det(A - \lambda I) = q(\lambda) = 0$

steg 2 Bestäm motsvarande egenvektorer
dvs, lös homogena eku.

$$(A - \lambda_k I) \vec{f}_k = \vec{0}, \quad k=1, 2, \dots, n$$

steg 3 bilda övergång matrisen

$$P = \begin{pmatrix} \vec{f}_1 & \vec{f}_2 & \dots & \vec{f}_n \end{pmatrix}$$

kolla om $\det(P) \neq 0$

steg 4 skriv

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & \lambda_n & \\ 0 & & & \lambda_n \end{pmatrix}$$

EXA. Avgör om $A = \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix}$ kan diagonaliseras!

Lösning. A kan diagonaliseras om A har 3 linjärt oberoende egenvektorer
 (därför A är en (3×3) -matris)

steg 1 Finn egenvärdena $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} 3-\lambda & -1 & -1 \\ 1 & 1-\lambda & -1 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 3-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 1-\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3-\lambda & -1 & -1 \\ 1 & 1-\lambda & -1 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 3-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 1-\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 3-\lambda & -1 & -1 \\ 1 & 1-\lambda & -1 \\ 2 & -2 & -\lambda \end{pmatrix}$$

$$|A - \lambda I| = \begin{vmatrix} 3-\lambda & -1 & -1 \\ 1 & 1-\lambda & -1 \\ 2 & -2 & -\lambda \end{vmatrix} = (3-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 \\ -2 & -\lambda \end{vmatrix} - (-1) \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & -\lambda \end{vmatrix} - 1 \begin{vmatrix} 1 & 1-\lambda \\ 2 & -2 \end{vmatrix}$$

$$= \dots \text{(kolla)} = -\lambda(\lambda-2)^2$$

$$\det(A - \lambda I) = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 0, \lambda_2 = \lambda_3 = 2$$

steg 2 Finn motsvarande egenvektorer

$$\lambda_1 = 0, (A - 0I)\vec{u} = \vec{0} \Leftrightarrow A\vec{u} = \vec{0}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 & | & 0 \\ 1 & 1 & -1 & | & 0 \\ 2 & -2 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 \leftrightarrow R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 0 \\ 3 & -1 & -1 & | & 0 \\ 2 & -2 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & -2 & 2 & | & 0 \\ 0 & -2 & 2 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & -2 & 2 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 2y - z = 0 \Rightarrow z = 2y \\ x - y = 0 \Rightarrow x = y \end{cases}$$

$$\text{med } y = t \Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ t \\ 2t \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Det svar till $\lambda_1 = 0$ svarar $\vec{f}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Finn egenvektor som svarar mot $\lambda_2 = \lambda_3 = 2$

$$(A - 2I)\vec{u} = \vec{0} \Rightarrow \begin{pmatrix} 3-2 & -1 & -1 \\ 1 & 1-2 & -1 \\ 2 & -2 & 0-2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 \\ 2 & -2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$x - y - z = 0$$

plan som går genom origo.

I ett plan finns alltid 2 linj. o.b vektorer. Vi måste parametrisera planet. Tex sätt $z = t, y = s$

$$\Rightarrow x = s + t$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s+t \\ s \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s \\ s \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} t \\ 0 \\ t \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

DEL svar till $\lambda_1 = \lambda_2 = 2$ svar ar

$$\vec{f}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{f}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

steg 3 övergång matrisen

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \text{ lätt } \det(P) \neq 0$$

$\uparrow \quad \uparrow \quad \uparrow$
 $f_1 \quad f_2 \quad f_3$

steg 4 svar

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

(\Rightarrow) givet $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3$ och $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$

$$A = PDP^{-1}$$

Om $A = A^t$ (symmetrisk matris) så
 har A n linjärt oberoende egenvektorer
 och övergångs matrisen P är en
 O.N.-matris dvs $P^t P = P P^t = I$
 $\Leftrightarrow P^{-1} = P^t$

Ex B $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$

Finns en O.N.-övergångs matris P
 : $P^t A P = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix}$.

Lösning ① $\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 1-\lambda & -1 \\ 0 & -1 & 1-\lambda \end{vmatrix}$
 $= (1-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 \\ -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)((1-\lambda)^2 - 1) = 0$

$\Rightarrow \lambda = 1$ och $((1-\lambda)^2 - 1) = 0$
 $1-\lambda = \pm 1 \Rightarrow \begin{cases} 1-\lambda = 1 \Rightarrow \lambda = 0 \\ 1-\lambda = -1 \Rightarrow \lambda = 2 \end{cases}$

Delsvar. $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 1, \lambda_3 = 2$

② sök egenvektor till $\lambda_1 = 0$

$(A - 0I)\vec{u} = \vec{0} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y - z = 0 \\ -y + z = 0 \end{cases} \Rightarrow y = z = t$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{f}_1 = \frac{\vec{u}_1}{|\vec{u}_1|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

② sök egenvektor \vec{f}_2 : $\vec{f}_2 \perp \vec{f}_1, |\vec{f}_2| = 1$
 till $\lambda_2 = 1$.

$(A - 1I)\vec{u} = \vec{0} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} z = 0 \\ y = 0 \\ 0 \cdot x = 0 \end{cases}$

Delsr $\vec{u}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{f}_2$ $u_2 \vec{f}_j, j=1$
 obs $\vec{f}_1 \perp \vec{f}_2$

③ sök egenvektor \vec{f}_3 : $\vec{f}_3 \perp \vec{f}_2 \perp \vec{f}_1$
 $|\vec{f}_3| = 1$ till $\lambda_3 = 2$.

$(A - 2I)\vec{u} = \vec{0} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x = 0 \\ -y - z = 0 \\ -y - z = 0 \end{cases}$

$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ t \\ -t \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = t \vec{u}_3, \vec{f}_3 = \frac{\vec{u}_3}{|\vec{u}_3|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$

$$\vec{f}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \vec{f}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{f}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{f}_1 \cdot \vec{f}_1 = 0$$

$$\vec{f}_1 \cdot \vec{f}_2 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) (1 \cdot 1 + (1)(-1)) = 0$$

$$\vec{f}_2 \cdot \vec{f}_3 = 0$$

$$\text{SAR} \quad P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

$$P^t A P = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Om $A=A^t$ så bildar egenvektorer till A dvs $A\vec{f}_k = \lambda_k \vec{f}_k$, $k=1, \dots, n$ en ortogonal bas

$$\text{dvs } \vec{f}_j \cdot \vec{f}_k = \begin{cases} 0, & j \neq k \\ |\vec{f}_k|^2, & j = k \end{cases}$$

Förklaring

om $A=A^t$ (symmetrisk)

så gäller $(A\vec{f}_k) \cdot \vec{f}_j = \vec{f}_k \cdot (A\vec{f}_j)$

och $\vec{f}_k \cdot \vec{f}_j = (\vec{f}_k)^t \vec{f}_j$ (*)

$$\begin{aligned} (A\vec{f}_k) \cdot \vec{f}_j &= [(\ast)] = (A\vec{f}_k)^t \vec{f}_j = \vec{f}_k^t A^t \vec{f}_j \\ &= \vec{f}_k^t A \vec{f}_j = \vec{f}_k \cdot A\vec{f}_j \end{aligned}$$

VET ATT $A\vec{f}_k = \lambda_k \vec{f}_k$, $A\vec{f}_j = \lambda_j \vec{f}_j$
där $\lambda_k \neq \lambda_j$

Vi har $(A\vec{f}_k) \cdot \vec{f}_j = \vec{f}_k \cdot (A\vec{f}_j)$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \lambda_k \vec{f}_k \cdot \vec{f}_j &= \lambda_j \vec{f}_k \cdot \vec{f}_j \\ \Rightarrow (\lambda_k - \lambda_j) \vec{f}_k \cdot \vec{f}_j &= 0 \\ \Rightarrow \vec{f}_k \cdot \vec{f}_j &= 0 \end{aligned}$$