

Egenvektor og egenverdi

$$A \text{ } n \times n \text{-matrise: } A\vec{v} = \lambda\vec{v}$$

↑ ↑
 egenvektor egenverdi

Hvordan finner vi disse? $\det(\lambda I - A) = 0 \Rightarrow$ røtter er egenverdier.
n-te gradslikning

OBS: Hvis man blir spurt om å vise at \vec{v} er en egenvektor, så viser man bare at $A\vec{v}$ og sjekker om dette er lik et helt ganger \vec{v} .

Husk: 1. Dersom A har n forskjellige egenverdier, så finnes det en basis med en egenvektor for A

2. Komplekse egenverdier kommer i konjugerte par, $\lambda, \bar{\lambda}$.
 Hvis \vec{v} er en egenvektor for λ , så er $\overline{\vec{v}}$ en egenvektor for $\bar{\lambda}$.

Symmetriske matriser: A er symmetrisk hvis $a_{ij} = a_{ji}$ for alle ij .
 Ekvivalent: $A^T = A$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -7 & 4 \\ -7 & 2 & -1 \\ 4 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

Spektralteorem: Hvis A er en symmetrisk matrise, så er alle egenverdier reelle, og det finnes en basis av egenvektorer. Vi kan alltid velge denne basisen orthonormal; det

$$\vec{v}_i \cdot \vec{v}_j = \begin{cases} 0 & \text{hvis } i \neq j \\ 1 & \text{hvis } i = j. \end{cases}$$

Hva kan dette brukes til?

Måten brukes til i transformerte vektorer:

$$\begin{array}{cccccc}
 \vec{x}_0 & \vec{x}_1 = A\vec{x}_0 & \vec{x}_2 = A\vec{x}_1 & \dots & \vec{x}_3 = A\vec{x}_2 & \vec{x}_4 = A\vec{x}_3 \dots \\
 \uparrow & \uparrow & & & \uparrow & \\
 \text{tilstand} & \text{tilstand} & & & \vec{x}_0 & \\
 \text{tid } 0 & \text{tid } 1 & \text{Observasjon:} & & \vec{x}_1 = A\vec{x}_0 & \\
 & & & & \vec{x}_2 = A\vec{x}_1 = A(A\vec{x}_0) = A^2\vec{x}_0 & \\
 & & & & \vec{x}_3 = A\vec{x}_2 = A(A^2\vec{x}_0) = A^3\vec{x}_0 & \\
 & & & & \vdots & \\
 & & & & \vec{x}_n = A^n\vec{x}_0 &
 \end{array}$$

m x n
↓

Antal A har en basis av egenvektorer $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_m$ med egenverdier $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$.

Skriver tilstandsvektoren \vec{x}_0 som en lin. komb. av basisvektorene.

$$\vec{x}_0 = c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 + \dots + c_m\vec{v}_m$$

$$\vec{x}_1 = A\vec{x}_0 = c_1 \underbrace{A\vec{v}_1}_{\lambda_1\vec{v}_1} + c_2 \underbrace{A\vec{v}_2}_{\lambda_2\vec{v}_2} + \dots + c_m \underbrace{A\vec{v}_m}_{\lambda_m\vec{v}_m} = c_1\lambda_1\vec{v}_1 + c_2\lambda_2\vec{v}_2 + \dots + c_m\lambda_m\vec{v}_m$$

$$\vec{x}_2 = A\vec{x}_1 = A(c_1\lambda_1\vec{v}_1 + c_2\lambda_2\vec{v}_2 + \dots + c_m\lambda_m\vec{v}_m) = c_1\lambda_1^2\vec{v}_1 + c_2\lambda_2^2\vec{v}_2 + \dots + c_m\lambda_m^2\vec{v}_m$$

$$\vdots$$

$$\vec{x}_n = c_1\lambda_1^n\vec{v}_1 + c_2\lambda_2^n\vec{v}_2 + \dots + c_m\lambda_m^n\vec{v}_m, \quad |\lambda_1| \geq |\lambda_2| \geq \dots \geq |\lambda_m|$$

Eksempel: Billepopulasyon:

Nyfødd: 0 ubor Nyfødd $\xrightarrow{100\%}$ Valme

Valme: 1 ubor Valme $\xrightarrow{50\%}$ Gamle

Gamle: 2 ubor Gamle $\xrightarrow{0\%}$ $\frac{\lambda}{\mu}$

Valme \rightarrow 3 nyfødd

Gamle \rightarrow 4 nyfødd

Etter n . ubor består
populasyonen av

x_n nyfødd

y_n valme

z_n gamle

$$x_{n+1} = 3y_n + 4z_n$$

$$y_{n+1} = x_n$$

$$z_{n+1} = 0.5y_n$$

$$\vec{r}_n = \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \\ z_n \end{pmatrix}$$

$$\vec{r}_{n+1} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 \end{pmatrix} \vec{r}_n = A \vec{r}_n$$

Finne eigenverdier og egenvektore til A :

$$0 = |\lambda I - A| = \begin{vmatrix} \lambda & -3 & -4 \\ -1 & \lambda & 0 \\ 0 & -0.5 & \lambda \end{vmatrix} = \lambda \begin{vmatrix} \lambda & 0 \\ -0.5 & \lambda \end{vmatrix} - (-1) \begin{vmatrix} -3 & -4 \\ -0.5 & \lambda \end{vmatrix}$$

$$= \lambda (\lambda^2 - (-0.5) \cdot 0) + 1(-3\lambda - 2) = \lambda^3 - 3\lambda - 2$$

Inspeksjon $\lambda = 2$ er løsning: Polynomdivisjon

$$\lambda^3 - 3\lambda - 2 : \lambda - 2 = \lambda^2 + 2\lambda + 1$$

$$\begin{array}{r} \lambda^3 - 3\lambda - 2 \\ - (\lambda^3 - 2\lambda^2) \\ \hline 2\lambda^2 - 3\lambda - 2 \end{array} \quad \text{Dermed: } (\lambda^3 - 3\lambda - 2) = (\lambda - 2)(\lambda^2 + 2\lambda + 1)$$

$$\begin{array}{r} 2\lambda^2 - 3\lambda - 2 \\ - (2\lambda^2 - 4\lambda) \\ \hline \lambda - 2 \end{array}$$

$$\lambda - 2$$

$$\text{Eigenverdier: } \lambda_1 = 2, \lambda_2 = -1$$

Matrikse: $A = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \end{pmatrix}$, egenverdier: $\lambda_1 = 2, \lambda_2 = -1$

Egenvektor for $\lambda_1 = 2$: $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$

Egenvektor for $\lambda_2 = -1$: $\vec{v}_2 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : \begin{pmatrix} 0 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -1 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

Dvs:

$$\left. \begin{matrix} 3y + 4z = -x \\ x = -y \\ \frac{1}{2}y = -z \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{matrix} x + 3y + 4z = 0 \\ x + y = 0 \\ y + 2z = 0 \end{matrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{II} - \text{I}} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & -2 & -4 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{-\frac{1}{2}\text{II}} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{III} - \text{II}} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

2 fri

$$\begin{matrix} x + 3y + 4z = 0 & x = -3y - 4z = 6z - 4z = 2z \\ y + 2z = 0 & y = -2z \end{matrix} \quad \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

2 fri Velger $z = 1, y = -2, x = 2$

To egenvektorer: $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}, \lambda_1 = 2$
 $\vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \lambda_2 = -1$

Starttilstand: 24 nykål, 0 vohm, 6 gamle, $\vec{r}_0 = \begin{pmatrix} 24 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}$

Spørsmål: Er \vec{r}_0 en lin. komb. av \vec{v}_1 og \vec{v}_2 ?

$$\vec{r}_0 = x\vec{v}_1 + y\vec{v}_2 \Rightarrow \begin{pmatrix} 24 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{matrix} 8x + 2y = 24 \\ 4x - 2y = 0 \\ x + y = 6 \end{matrix} \quad \text{Løser} \quad \begin{bmatrix} 1 & 1 & 6 \\ 2 & -1 & 0 \\ 4 & 1 & 12 \\ -4 & -4 & -24 \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 6 \\ 0 & -3 & -12 \\ 0 & -3 & -12 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 6 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} x + y = 6 \Rightarrow x = 2 \\ y = 4 \end{matrix}$$

Hurra! $\vec{r}_0 = 2\vec{v}_1 + 4\vec{v}_2$ $\lambda_1 = 2, \vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$
 $\vec{r}_n = 2\lambda_1^n \vec{v}_1 + 4\lambda_2^n \vec{v}_2 = \lambda_2 = -1, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

$2 \cdot 2^n = 2^{n+1}$

$$= 2^{n+1} \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} + 4(-1)^n \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} x_n = 2^{n+1} \cdot 8 + 8(-1)^n \approx 2^{n+1} \cdot 8 \\ y_n = 2^{n+1} \cdot 4 - 8(-1)^n \approx 2^{n+1} \cdot 4 \\ z_n = 2^{n+1} + 4(-1)^n \approx 2^{n+1} \cdot 1 \end{matrix}$$

Exempel: System av diff. lgrn $x(t), y(t)$

$$\left. \begin{aligned} x'(t) &= \frac{1}{5}x(t) - \frac{1}{20}y(t) \\ y'(t) &= \frac{1}{4}x(t) - \frac{1}{10}y(t) \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{BqAde dgr: } x \\ \text{Ladegr: } y \end{array}$$

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}, \quad \vec{r}'(t) = \begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix}$$

$$\vec{r}'(t) = \underbrace{\begin{pmatrix} \frac{1}{5} & -\frac{1}{20} \\ \frac{1}{4} & -\frac{1}{10} \end{pmatrix}}_A \vec{r}(t); \quad \vec{r}'(t) = A\vec{r}(t)$$

A har eigenvärden $\lambda_1 = \frac{3}{20}, \lambda_2 = -\frac{1}{20}$
eigenvektor $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$, bas

$$\vec{r}(t) = c_1(t)\vec{v}_1 + c_2(t)\vec{v}_2$$

$$\vec{r}'(t) = c_1'(t)\vec{v}_1 + c_2'(t)\vec{v}_2$$

$$\underbrace{c_1'(t)\vec{v}_1 + c_2'(t)\vec{v}_2}_{\vec{r}'(t)} = \vec{r}'(t) = A\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{5} & -\frac{1}{20} \\ \frac{1}{4} & -\frac{1}{10} \end{pmatrix} (c_1(t)\vec{v}_1 + c_2(t)\vec{v}_2)$$

$$= c_1(t)\frac{3}{20}\vec{v}_1 + c_2(t)\left(-\frac{1}{20}\right)\vec{v}_2$$

Alla $c_1'(t) = \frac{3}{20}c_1(t), \quad c_2'(t) = -\frac{1}{20}c_2(t)$

$$c_1(t) = C e^{\frac{3}{20}t}, \quad c_2(t) = D e^{-\frac{1}{20}t}$$

Demed:

$$\vec{r}(t) = c_1(t) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2(t) \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C e^{\frac{3}{20}t} + D e^{-\frac{1}{20}t} \\ C e^{\frac{3}{20}t} + 5D e^{-\frac{1}{20}t} \end{pmatrix}$$

$$\vec{r}(0) = \begin{pmatrix} 3000 \\ 11000 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C + D \\ C + 5D \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{array}{l} C = 1000 \\ D = 2000 \end{array}$$