

# Insinöörimatematiikka: Lineaarialgebra

Mika Hirvensalo  
mikhirve@utu.fi

Matematiikan ja tilastotieteen laitos  
Turun yliopisto

2023

## Koordinaattivektorin etsiminen

Jos  $B_1 = \{\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n\} \subseteq \mathbb{R}^n$  on jokin kanta, on jokaiselle  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  olemassa kantaesitys:

$$\mathbf{x} = x_1 \mathbf{b}_1 + \dots + x_n \mathbf{b}_n,$$

Koordinaattivektori  $\mathbf{x}_B = (x_1, \dots, x_n)$  voidaan löytää Gaussin-Jordanin prosessilla (Yleensä työläs prosessi)

## Koordinaattivektorin etsiminen, Ortonormaali kanta

Jos  $B_1 = \{\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n\} \subseteq \mathbb{R}^n$  on ortonormaali kanta, voidaan kantaesitys

$$\mathbf{x} = x_1 \mathbf{b}_1 + \dots + x_n \mathbf{b}_n,$$

löytää helpommin. Koordinaattivektori  $(x_1, \dots, x_n)$  voidaan löytää laskemalla sisätulo  $(\mathbf{x}, \mathbf{b}_i)$ , jolloin

$$\begin{aligned}(\mathbf{x}, \mathbf{b}_i) &= x_1(\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_i) + \dots + x_i(\mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i) + \dots + x_n(\mathbf{b}_n, \mathbf{b}_i) \\ &= x_i(\mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i) = x_i \|\mathbf{b}_i\|^2,\end{aligned}$$

siis

$$x_i = \frac{(\mathbf{x}, \mathbf{b}_i)}{\|\mathbf{b}_i\|^2}$$

## Määritelmä

Olkoot  $\mathbf{x}$  ja  $\mathbf{y} \neq \mathbf{0}$  avaruuden  $\mathbb{R}^n$  vektoreita. Tällöin *vektorin  $\mathbf{x}$  projektio vektorilla  $\mathbf{y}$*  tarkoittaa sitä origon ja pisteen  $\mathbf{y}$  kautta kulkevan suoran  $L(\mathbf{y})$  pistettä  $\mathbf{x}'$ , jolle  $\mathbf{x} - \mathbf{x}'$  on kohtisuorassa vektoria  $\mathbf{y}$  vastaan.

## Gramin-Schmidtin ortogonalisointiprosessi

Lause: Jos  $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k\}$  on lineaarisesti riippumaton joukko ja  $(\cdot, \cdot)$  jokin sisätulo, on olemassa ortogonaali joukko  $\{\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_k\}$ , jolle  $L(\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_k) = L(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k)$

## Määritelmä

Lineaarikuvaus  $f : V \rightarrow V$  säilyttää etäisyyden, jos  $d(f(\mathbf{x}), f(\mathbf{y})) = d(\mathbf{x}, \mathbf{y})$  aina, kun  $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$ . Kuvaus  $f$  säilyttää normin, jos  $\|f(\mathbf{x})\| = \|\mathbf{x}\|$ . Kuvaus  $f$  säilyttää sisätulon, jos  $(f(\mathbf{x}), f(\mathbf{y})) = (\mathbf{x}, \mathbf{y})$ .

## Lause

Olkon etäisyys normin ja tämä puolestaan sisätulon indusoima. Jos lineaarikuvaus  $f : V \rightarrow V$  säilyttää sisätulon, säilyttää se myös normin ja etäisyyden.

# Etäisyyden säilyttävät kuvaukset

## Määritelmä

Matriisi  $A$  on ortogonaali, jos  $A^T = A^{-1}$ , siis  $A^T A = A A^T = I$ .

## Lause

Jos lineaarikuvauksen  $f : V \rightarrow V$  matriisi  $A_f$  on ortogonaali, niin kuvaus  $f$  säilyttää pistetulon (ja siis myös tämän indusoiman normin ja etäisyyden)

## Määritelmä

Matriisin  $A$  *adjugaatti* määritellään  $A^* = \overline{A}^T$ . Matriisi  $A$  on *unitaarinen*, jos  $A^* = A^{-1}$ , siis  $A^* A = A A^* = I$ .

## Lause

Jos lineaarikuvauksen  $f : V \rightarrow V$  matriisi  $A_f$  on unitaarinen, niin  $f$  säilyttää Hermiten pistetulon (ja siis myös sen indusoiman normin ja etäisyyden)

# Vektoriavaruuksien geometriaa

## Kulma avaruudessa $\mathbb{R}^n$

Vektoreiden  $\mathbf{x}$  ja  $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$  välinen *kulma* tarkoittaa kulmaa  $\theta \in [0, \pi]$ , joka muodostuu origosta (pisteestä  $\mathbf{0}$ ) pisteeseen  $\mathbf{x}$  ja origosta pisteeseen  $\mathbf{y}$  kulkevien janojen välille.

Huomaa, että kolme pistettä  $\mathbf{x}$ ,  $\mathbf{y}$  ja  $\mathbf{0}$  kuuluvat aina samalle tasolle, joten vektoreiden välinen kulma on aina *tason* ominaisuus.

## Määritelmä

Jos  $\theta$  on vektoreiden  $\mathbf{x}$  ja  $\mathbf{y}$  välinen kulma, niin

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \|\mathbf{x}\| \cdot \|\mathbf{y}\| \cos \theta.$$

## Huomautus

Jos kumpikaan  $\mathbf{x}$  tai  $\mathbf{y}$  ei ole nollavektori, on

$$\cos \theta = \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}}{\|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|}$$

## Yleistys

Nollasta poikkeavien vektoreiden  $\mathbf{x}$  ja  $\mathbf{y}$  välinen kulma  $\theta$  määritellään

$$\cos \theta = \frac{(\mathbf{x}, \mathbf{y})}{\|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|}.$$

Nollavektorin välinen kulma toiseen vektoriin määritellään aina suoraksi kulmaksi.

## Huomautus

Cauchyn-Schwarzin epäyhtälön perusteella

$$|(\mathbf{x}, \mathbf{y})|^2 \leq (\mathbf{x}, \mathbf{x})(\mathbf{y}, \mathbf{y}) = \|\mathbf{x}\|^2 \cdot \|\mathbf{y}\|^2,$$

joten

$$|(\mathbf{x}, \mathbf{y})| \leq \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|$$



## Ongelmanasettelu

- Kaksi satunnaismuuttujaa  $X$  ja  $Y$ .
- Näiden havainnot  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$  ja  $\mathbf{y} = (y_1, y_2, \dots, y_n)$  tapauksissa  $1, 2, \dots, n$ .
- Selvitettävä, kuinka yleisesti  $y_i \approx c \cdot x_i + b$ .

## Muuttujien siirto

- Merkitään  $\mathbf{1} = (1, 1, \dots, 1)$
- $\mu_{\mathbf{x}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$  ja  $\mu_{\mathbf{y}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i$
- Määritellään  $\mathbf{x}' = \mathbf{x} - \mu_{\mathbf{x}}\mathbf{1}$  ja  $\mathbf{y}' = \mathbf{y} - \mu_{\mathbf{y}}\mathbf{1}$ .
- Tällöin  $\mathbf{x} = c\mathbf{y} + b\mathbf{1} \Leftrightarrow \mathbf{x}' = c\mathbf{y}'$ .
- Lisäksi vektoreiden  $\mathbf{x}'$  ja  $\mathbf{y}'$  koordinaattien summa on 0

## Riippuvuus

- Yhdensuuntaisuus  $\mathbf{x}' = c\mathbf{y}'$  merkitsee täydellistä (lineaarista) riippuvuutta.
- Vektoreiden  $\mathbf{x}'$  ja  $\mathbf{y}'$  kohtisuoruus merkitsee täydellistä (lineaarista) riippumattomuutta.
- Riippuvuuden määrää on siksi luonteva mitata vektoreiden  $\mathbf{x}'$  ja  $\mathbf{y}'$  välisellä kulmalla (tai sen kosinilla)
- 

$$\text{Corr}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \frac{\mathbf{x}' \cdot \mathbf{y}'}{\|\mathbf{x}'\| \|\mathbf{y}'\|}$$

## Huomautus

$$\begin{aligned} \mathbf{x}' \cdot \mathbf{y}' &= (\mathbf{x} - \mu_{\mathbf{x}} \mathbf{1}) \cdot (\mathbf{y} - \mu_{\mathbf{y}} \mathbf{1}) \\ &= \mathbf{x} \cdot \mathbf{y} - \mu_{\mathbf{y}} \mathbf{x} \cdot \mathbf{1} - \mu_{\mathbf{x}} \mathbf{1} \cdot \mathbf{y} + \mu_{\mathbf{x}} \mu_{\mathbf{y}} \mathbf{1} \cdot \mathbf{1} \\ &= \mathbf{x} \cdot \mathbf{y} - n \mu_{\mathbf{y}} \mu_{\mathbf{x}} - n \mu_{\mathbf{x}} \mu_{\mathbf{y}} + n \mu_{\mathbf{x}} \mu_{\mathbf{y}} \\ &= \mathbf{x} \cdot \mathbf{y} - n \mu_{\mathbf{x}} \mu_{\mathbf{y}} \\ &= \sum_{i=1}^n x_i y_i - \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i \sum_{i=1}^n y_i. \end{aligned}$$