

01.08.11

אינרץ 4 - תרגום 1

/vosharog

תרגום: למצוא נורם בין וקטורים  $\vec{a}, \vec{b}$  את זווית  $\alpha$  כן  $|\vec{b}|=2, |\vec{a}|=1$

$$(\vec{a}-\vec{b})^2 + (\vec{a}-2\vec{b})^2 = 28$$

$$\vec{a}^2 - 2\vec{a}\vec{b} + \vec{b}^2 + \vec{a}^2 - 4\vec{a}\vec{b} + 4\vec{b}^2 = 28$$

$$1 - 6\vec{a}\vec{b} + 4 + 1 + 16 = 28$$

$$\vec{a}\vec{b} = -1 = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \alpha$$

$$\cos \alpha = -\frac{1}{2}$$

$$\alpha = \frac{2\pi}{3}$$

$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} i & j & k \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \hat{a}\hat{b} \cdot \hat{n}$$

$\hat{n}$  מאונק למישור המנוגד עם כיוון זרימה

תרגום: מצא וקטור  $x$  אם  $x \perp a, x \perp b$

$$\vec{a} = (2, -3, 1) \quad \vec{b} = (-1, -2, 3)$$

$$x \cdot (i + 2j - 7k) = 10$$

$$x = \lambda \cdot \vec{a} \times \vec{b} \quad \text{כתיבה}$$

$$x = \lambda \cdot \begin{vmatrix} i & j & k \\ 2 & -3 & 1 \\ -1 & -2 & 3 \end{vmatrix} = \lambda(-7, -5, -1)$$

$$-\lambda(7, 5, -1) \cdot (7, 2, -7) = 10$$

$\Downarrow$

$$\lambda = -1$$

$$x = (7, 5, 1)$$



$$|\vec{a} \times \vec{b}| = \text{הקבוע}$$

הוא עשוי להיות שונה מהקבוע  $\alpha$  משום שהקבוע  $\alpha$  הוא הזווית בין  $\vec{a}$  ו- $\vec{b}$ .

$$\alpha' = \alpha - \frac{\pi}{2} \text{ e } \frac{\pi}{2} \text{ א } \alpha \text{ א } \frac{\pi}{2}$$

$$\vec{a}' = (-a_2, a_1) -$$

$$(b_1 \ b_2) \begin{pmatrix} -a_2 \\ a_1 \end{pmatrix} = \sqrt{|\vec{a}| |\vec{b}|} \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$



$$\det(A, B, C) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

בלתי נראה במרחב:

נתן  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  מקבילים שצולמו בהוספתם  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  הוקדמו מהם:

$$\vec{a} \cdot \vec{n} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = nA \begin{vmatrix} i & j & k \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = a_1 \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

בלתי נראה:

תכונות:

$$\det(a_1, \dots, a_{i-1}, \alpha u + \beta w, a_{i+1}, \dots, a_n) =$$

1. מעלי עיגולות

$$= \alpha \det(a_1, \dots, a_{i-1}, u, a_{i+1}, \dots, a_n) + \beta \det(a_1, \dots, a_{i-1}, w, a_{i+1}, \dots, a_n)$$

2. אלי סימטריות - אם נחליף שתי שורות / עמודות נקבל את הבלתי נראה הנגדיק סימן.

$$\det(I) = 1 \quad \text{3. נורמלי}$$

$$\det(A \cdot B) = \det A \cdot \det B \quad \text{sk. } A, B \in M^{n \times n} \quad \text{1. לעיל}$$

$$\det A \neq 0 \iff \text{A הסיבוב} \quad \text{2. לעיל}$$

$$\det(A) = \det(A^t) \quad \text{3. לעיל}$$

4. אם  $A$  הסיבוב מועברת sk הבלתי נראה היא מכפלת איברי האלמנטים.

לעיל קוסי-ביני:  $A \in M^{m \times m}$   $B \in M^{n \times n}$  נטמן  $[n] = \{1, \dots, n\}$  ו  $[m]$  קבוצת

תת קבוצת בגודל  $m$ . נאמר  $S \in [n]$  נטמן  $A_{[m], S}$  את הסיבוב מממד

שעמודותיו הן עמודות  $A$  הסיבוב  $S$  באינדקסים  $S$ .  $B_{S, [m]}$  את גודל  $m$  שורות

$$\det(A \cdot B) = \sum_{S \in [n] \atop |S|=m} \det A_{[m], S} \cdot \det B_{S, [m]}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 3 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

בדומה:

$$\det(A \cdot B) = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & -1 \end{vmatrix} = -28$$



מקרים מיוחדים:

$\det(A \cdot B) = \det A \cdot \det B$  וכן  $S = \begin{pmatrix} 1 & \\ & \ddots \\ & & 1 \end{pmatrix}$  אם  $n=m$  אז

$\det(A \cdot B) = 0$  וכן  $S = \begin{pmatrix} 1 & \\ & \ddots \\ & & 0 \end{pmatrix}$  אם  $n < m$  אז

משפט היאקובי: הנפח של משולש במרחב

אם  $A \in M^{n \times n}$  אז  $\sqrt{|\det(A \cdot A^t)|}$  הוא נפח מרחב של מקבילון שצורה

ב  $\mathbb{R}^n$  של  $n$  שורות של  $A$

משפט קושי: כינוי מחדיר שמה זה הוא למכנס היבול הנחשב של הווקטורים

אורתונורמלים של המקבילון של הווקטורים הנחשבים (יש בהם  $\binom{n}{m}$  כאלה).

אם  $m=1$  הנפח של המקבילון הוא אורך הווקטור.

דוגמה: מצא את המקבילון ב  $\mathbb{R}^4$  בשלשלת:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad A^t = \begin{pmatrix} +1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ +1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\det(AA^t) = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & -1 \end{vmatrix}^2 = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}^2 = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \end{vmatrix}^2 = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \end{vmatrix}^2 = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix}^2 = 16$$

נתן  $n$  מרחב  $\mathbb{R}^n$  כעצמאי  $\chi_A$  כעצמאי של  $A$ . אז  $\chi_A$  הוא

$$\text{Vol}_n(A) = \int_{\mathbb{R}^n} \chi_A d^n x$$

משפט: יהי  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  התחנה לעצמאי הכולל  $T$  אז  $T$  קובץ  $A$

הוא נפח מחדיר היטב. התחנה של  $T(A)$  היא נפח מחדיר הכולל.

$$\text{Vol}(T(A)) = |\det(T)| \cdot \text{Vol}_n(A)$$

משפט: הנפח של עצמאי של משתנים

יהי  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  התחנה לעצמאי הכולל והי  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  כעצמאי

$$\int_{\mathbb{R}^n} f(y) d^n y = \det(T) \cdot \int_{\mathbb{R}^n} f(T(x)) d^n x \quad \Leftarrow f \circ T$$

דוגמה: התחנה  $T = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix}$  את המרחב היחידים למספרים

$$x^2 + y^2 = 1 \Rightarrow \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$

$$\int_{\text{ellipse}} d^2 y = \left| \det \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} \right| \cdot \int_{\text{circle}} d^2 x = ab \cdot \pi = \pi |ab|$$



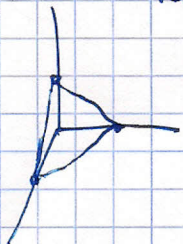
$$T_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{תבנית הריבוע של המרחב החדש}$$

$$T_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix} \quad .\text{ג}$$

$$\text{.Tad } T_1 \text{ נקראת } \begin{pmatrix} 2 & -1 & -2 \\ 1 & 3 & 5 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{המטריצה}$$

$$\text{Vol}_3(T_2) = \det(S) \cdot \text{Vol}_3(T_1) = 33 \cdot \text{Vol}(T_1)$$

$$\text{Vol}(T_1) = \int_0^1 \int_0^{1-z} \int_0^{1-z-y} dx dy dz = \int_0^1 \int_0^{1-z} (1-z-y) dy dz = \int_0^1 \left( (1-z)y - \frac{1}{2}y^2 \right) \Big|_0^{1-z} dz = \quad .\text{כ}$$



$$= \int_0^1 \frac{1}{2}(1-z)^2 dz = \frac{1}{6}(z-1)^3 \Big|_0^1 = \frac{1}{6}$$

$$\text{Vol}(T_2) = 5.5$$