

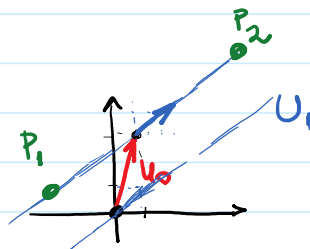
HG: sidan 9 Definition 1.3

En delmängd M till V kallas affin, om det finns en vektor $u_0 \in V$ och ett underrum U av V så att

$$M = u_0 \oplus U = \{ u_0 \oplus u : u \in U \} = \{ u_0 + \underbrace{\alpha_1 u_1 + \alpha_2 u_2 + \dots + \alpha_k u_k}_{u \in U} \}, \quad U = \text{span}\{u_1, \dots, u_k\}$$

Exempel:

$$V = \mathbb{R}^2$$



$$M_1 = \left\{ w = u_0 + u : u \in U_1 = \text{span}\{(1,1)\} \right\}$$

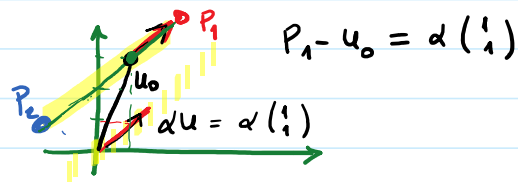
$$u_0 = (1,3)$$

$$w = u_0 + \alpha(1,1)$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad M_1 = \text{linje genom } u_0 = (1,1) \text{ med riktningsvektor } u = (1,1)$$

$$P_1 \in M_1 \Rightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}}_{P_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$P_2 \in M_1 \Rightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}}_{P_2} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$



Obs

$$\begin{aligned} P_2 - P_1 &= \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \cancel{\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}} + \beta \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \left[\cancel{\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}} + \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right] = \\ &= \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = (\beta - \alpha) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in U_1 \quad \text{igen en vektor i underrum.} \end{aligned}$$

$$\text{och } P_1 - P_2 = (\alpha - \beta) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{Det betyder att } M_1 &= \{ w = P_1 + t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \} = \\ &= \{ w = P_2 + \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \} \\ &= \{ w = u_0 + \gamma \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \} \end{aligned}$$

därför att P_1, P_2, u_0 är all punkter på samma linje. (samma affin mängd)

$$M_1 = M_2 = \dots = M_k$$

$$\text{Då } M = \{ w = p + u : u \in U_1 \}$$

↑ olika möjlighet att välja punkt p

$$U_1 = \text{Span} \{ (1, 1) \} \leftarrow \text{Här defineras } U:$$

riktning vektor är bestämd.
bara längd kan variera.

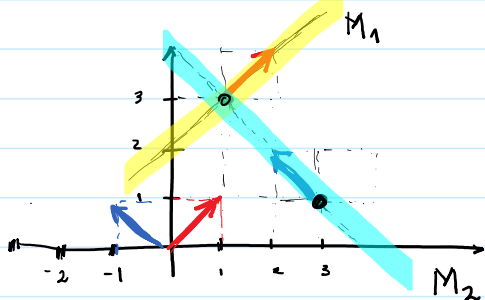
Ex 2. $V = \mathbb{R}^2$. Att tänka på Uppgift 1.14 med $V = \mathbb{R}^2$.

$$M_1 = \{ w = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \} = \{ w = p_1 + u, u \in U_1 \text{ underrum av } V \}$$

$$M_2 = \{ w = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \} = \{ w = p_2 + v, v \in U_2 \text{ underrum av } V \}$$

Kan man hitta M som innehåller M_1 och M_2 ?

Vilken är dimensionen av underrum som skapar M ?



$$w_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$w_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} w_2 - w_1 &= \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$w_2 - w_1 = -2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= (\mu - 2) \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= \alpha_1 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \alpha_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$w_2 - w_1 \in S = \text{Span} \left\{ \underbrace{(p_2 - p_1)}_{v_0}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} =$$

$$S = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\dim S = 1+1 = 2$$

Även om vi har $\{v_0, v_1, v_2\}$ 3 olika vektorer att representera $(w_2 - w_1)$,

är de linjärt beroende och $(w_2 - w_1)$ kan skrivas som linjärt kombination

av $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ som är linjärt beroende.

Men när vi tänker på en $M \equiv$ affin mängd som kan innehålla M_1 och M_2 , betyder det att M skapas med en under rum som har dimension 2.

$$\begin{aligned} M &= \left\{ w = p_1 + a_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = \\ &= \left\{ w = p_1 + v : v \in U \subseteq \mathbb{R}^2, \dim U = 2 \right\} \end{aligned}$$

$$\text{Obs } U \subseteq \mathbb{R}^2 \text{ och } \dim U = 2 \Rightarrow U = V = \mathbb{R}^2.$$

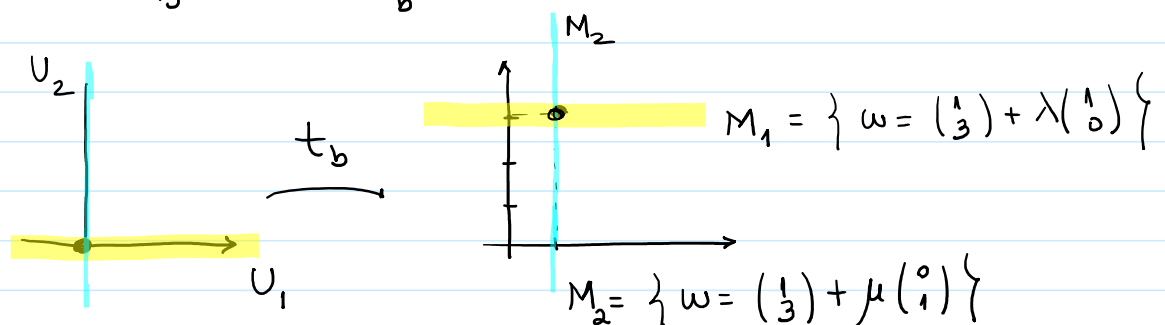
$$\text{Obs 2: } M_1 = \left\{ w \in M : p_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, a_2 = 0, a_1 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$M_2 = \left\{ w \in M : p_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, a_1 = 0, a_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

Och Nu kan man tänka på en funktion (affin avbildning) avbilda V , med $(0,0)$ som origo till V , med $(3,1)$ som ny origo

$$\begin{aligned} t_b : V = \mathbb{R}^2 &\longrightarrow V = \mathbb{R}^2 \\ w = (x,y) &\longrightarrow t_b(w) = w + b = b + w \end{aligned}$$

Ex:



t_b fokuserar bara att bytta punkter.

t_b ska inte byta bas.

$$\begin{aligned} \text{Men Värdeområde}(t_b) &= \left\{ w = p + u_1 + u_2 : u_1 \in U_1, u_2 \in U_2 \right\} \\ U_1 &= \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}, U_2 = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

linjär kombination (LB) - $\{w = \lambda_1 \cdot u_1 + \lambda_2 \cdot u_2 + \dots\}$

$$U_1 = \text{Span}\{(1,0)\}, U_2 = \text{Span}\{(0,1)\}$$

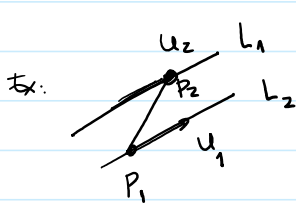
$$u_1 = \lambda(1,0) \quad u_2 = \mu(0,1)$$

När vi är i $V = \mathbb{R}^3$, hur kan man tänka om affina mängder?

→ alla linjer genom $P \neq (0,0,0)$

→ alla planer genom $P \neq (0,0,0)$

Hur kan man skapa nya affina mängder, när vi "summera" 2 olika affina mängder?



$$L_1 \sim M_1 = \{w = P_1 + \lambda u_1\}$$

$$L_2 \sim M_2 = \{w = P_2 + \mu u_2\}$$

↓

$$M = \{w = P_1 + \underbrace{\alpha_0(P_2 - P_1) + \alpha_1 u_1 + \alpha_2 u_2}_{\text{linjär kombination}}\}$$

$$U = \text{Span}\{(P_2 - P_1), u_1, u_2\} \text{ exempel } L_1 \parallel L_2 \therefore u_1 \parallel u_2$$

$$U = \text{Span}\{(P_2 - P_1), u_1\} \text{ om } L_1 \neq L_2, \text{ då är } \{(P_2 - P_1), u_1\} \text{ linjärt oberoende.}$$

Kolla att så kan man fortsätta...

* Viktig → Kommer ihåg vad linjär kombination betyder.

$$\cdot \text{Span}\{u_1, \dots, u_n\}$$

• linjärt beroende/oberoende.

—, —, —, —, —, —, —

Bara en extra exempel att hjälpa till när vi behöver arbeta med Translation: (Bok: Linear Algebra, Stefan Lemurell)

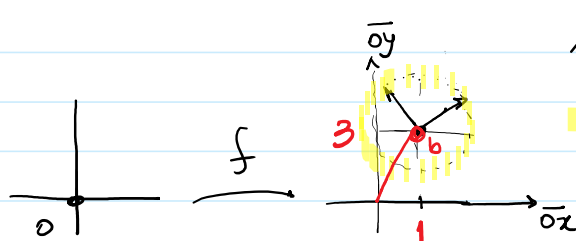
$$f: V = \mathbb{R}^2 \rightarrow V = \mathbb{R}^2$$

$$u \mapsto f(u)$$



$f \equiv$ linjär avbildning

som är en rotation $\theta = 45^\circ$ moturs
Kring $P = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$



som är en rotation $\theta = 45$ moturs
Kring $P = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

Om man vill hitta lag (formel) till f .

En bra strategy är att använda $R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$

som är rotationsmatrisen. Men R_θ fungerar för

Rotation Kring ORIGO $O = (0,0)$

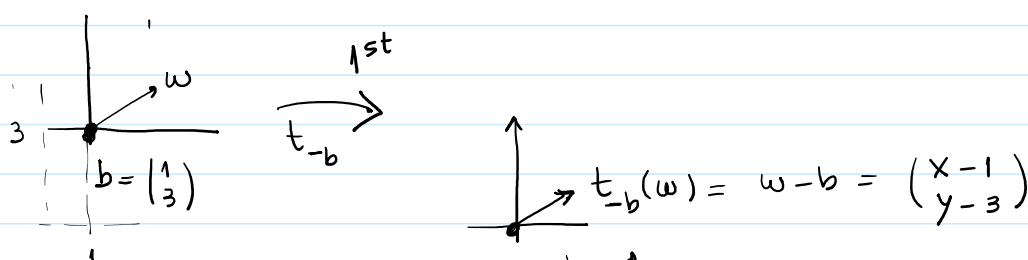
Det betyder att en bra lösning är att:

1st: Komma tillbaka till ORigo

2nd: Rotera θ moturs kring origo.

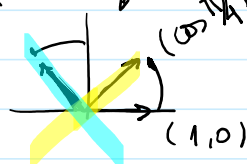
3rd: Gå igen till Punkt $b = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

$$f(w) = (t_b \circ R_\theta \circ t_{-b})(w)$$

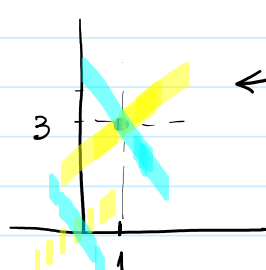


$$\left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}\right) = (-\sin \frac{\pi}{4}, \cos \frac{\pi}{4})$$

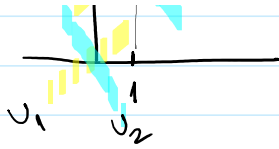
$$\left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}\right) = (\cos \frac{\pi}{4}, \sin \frac{\pi}{4})$$



$$R_\theta(t_{-b}(w)) = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x-1 \\ y-3 \end{bmatrix}$$



$$t_b(R_\theta(t_{-b}(w))) = R_\theta(t_{-b}(w)) + b =$$



$$t_b(R_o(t_{-b}(w))) = R_o(t_{-b}(w)) + b =$$

$$\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x-1 \\ y-3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$(R_o) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + (b) = R_o(b)$$

$$\uparrow \\ w = (x, y) \in V, \text{origo} = (0,0)$$

OK! Jag hoppas att det kan hjälpa lite.

Vi fortsätta imorgon! Tack för idag.

Hej ☺