

2.11.2011

Determinanter

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}$$

definition
=

$$ad - bc$$

Bytter om:

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 1$$

Merk at:

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} c & d \\ a & b \end{vmatrix}$$

radene

$$\begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -1$$

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} b & a \\ d & c \end{vmatrix}$$

søylene

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix}$$

def.

$$= x_1 \begin{vmatrix} y_2 & z_2 \\ y_3 & z_3 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_2 & z_2 \\ x_3 & z_3 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_2 & y_2 \\ x_3 & y_3 \end{vmatrix}$$

Merk fortegnet for den andre summand.

Vi husker gjerne dette som følger:

$$x_1 \begin{vmatrix} y_2 & z_2 \\ y_3 & z_3 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_2 & z_2 \\ x_3 & z_3 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_2 & y_2 \\ x_3 & y_3 \end{vmatrix}$$

Kryssproduktet kan uttrykkes som en determinant
(på koordinatform)

$$[x_1, y_1, z_1] \times [x_2, y_2, z_2] = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix}$$

$$= \left[\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right]$$

$\vec{i} = \vec{e}_1$ enhetsvektor i x-retning
 $\vec{j} = \vec{e}_2$ ————— y ———
 $\vec{k} = \vec{e}_3$ ————— z ———

En alternativ "huskeregel" for å regne ut determinanter er følgende.

skriv opp 5 søyler hvor 1. og 2. søyle byttes til 4. og 5. søyle :

$$\begin{array}{ccccc}
 X_1 & Y_1 & Z_1 & X_1 & Y_1 \\
 X_2 & Y_2 & Z_2 & X_2 & Y_2 \\
 X_3 & Y_3 & Z_3 & X_3 & Y_3
 \end{array}$$

Gang sammen de tre tallene som ligger på hver av de skrå linjene.

Legg sammen produktet fra linjene som skråen nedover mot høyre og trekk fra produktet fra linjene som skråer nedover mot venstre (stiplede linjer).

Dette gir 3×3 determinanten $\begin{vmatrix} X_1 & Y_1 & Z_1 \\ X_2 & Y_2 & Z_2 \\ X_3 & Y_3 & Z_3 \end{vmatrix}$.

Vi forsikrer oss om at dette er riktig :

$$\begin{aligned}
 & X_1 Y_2 Z_3 + Y_1 Z_2 X_3 + Z_1 X_2 Y_3 \\
 - & X_1 Z_2 Y_3 - Y_1 X_2 Z_3 - Z_1 Y_2 X_3 \\
 = & X_1 \begin{vmatrix} Y_2 & Z_2 \\ Y_3 & Z_3 \end{vmatrix} + Y_1 \begin{vmatrix} Z_2 & X_2 \\ Z_3 & X_3 \end{vmatrix} + Z_1 \begin{vmatrix} X_2 & Y_2 \\ X_3 & Y_3 \end{vmatrix} \\
 & \text{(byter rekkefølge)} \\
 = & X_1 \begin{vmatrix} Y_2 & Z_2 \\ Y_3 & Z_3 \end{vmatrix} - Y_1 \begin{vmatrix} X_2 & Z_2 \\ X_3 & Z_3 \end{vmatrix} + Z_1 \begin{vmatrix} X_2 & Y_2 \\ X_3 & Y_3 \end{vmatrix}
 \end{aligned}$$

Dette er determinanten.

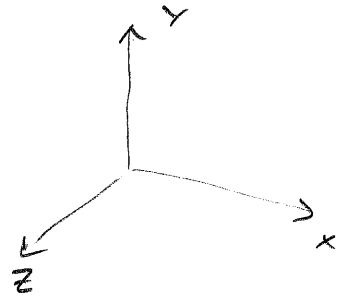
Det kan virke rart med fortegnet som innføres i koordinatpresentasjonen av kryssproduktet.

Hvis vi godtar det faktum at kryssproduktet er lineært kan vi forklare hvorfor vi får fortegnet (Lineært: $(\vec{a}_1 + \vec{a}_2) \times \vec{b} = \vec{a}_1 \times \vec{b} + \vec{a}_2 \times \vec{b}$).

$$\vec{i} = [1, 0, 0], \quad \vec{j} = [0, 1, 0], \quad \vec{k} = [0, 0, 1]$$

Definisjon av kryssproduktet gir at

$$\begin{aligned} \vec{i} \times \vec{j} &= \vec{k} = -\vec{j} \times \vec{i} & \vec{i} \times \vec{i} &= 0 \\ \vec{j} \times \vec{k} &= \vec{i} = -\vec{k} \times \vec{j} & \vec{j} \times \vec{j} &= 0 \\ \vec{k} \times \vec{i} &= \vec{j} = -\vec{i} \times \vec{k} & \vec{k} \times \vec{k} &= 0 \end{aligned}$$



\vec{i} (Del er her fortegnet komme inn.)

$$\begin{aligned} [x_1, y_1, z_1] \times [x_2, y_2, z_2] &= (x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j} + z_1 \vec{k}) \times (x_2 \vec{i} + y_2 \vec{j} + z_2 \vec{k}) \\ &= x_1 y_2 \vec{i} \times \vec{j} + x_1 z_2 \vec{i} \times \vec{k} + y_1 x_2 \vec{j} \times \vec{i} + y_1 z_2 \vec{j} \times \vec{k} + z_1 x_2 \vec{k} \times \vec{i} + z_1 y_2 \vec{k} \times \vec{j} \\ &= x_1 y_2 \vec{k} + x_1 z_2 (-\vec{j}) + y_1 x_2 (-\vec{k}) + (y_1 z_2) \vec{i} + z_1 x_2 \vec{j} + z_1 y_2 (-\vec{i}) \\ &= (y_1 z_2 - z_1 y_2) \vec{i} + (z_1 x_2 - x_1 z_2) \vec{j} + (x_1 y_2 - x_2 y_1) \vec{k} \\ &= \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \vec{k} \\ &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} \end{aligned}$$