

## Oppgaveark 11

### OPPGAVE 1

Finn den deriverte av matrisefunksjonene  $A, B, A^T, 3A + 2B, A^2$  og  $AB$  med hensyn til  $t$  når

$$A = \begin{pmatrix} t^3 & t^2 \\ t & 1 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & t \\ t^2 & t^3 \end{pmatrix}$$

### OPPGAVE 2

Finn den deriverte av matrisefunksjonene  $A$  og  $A^2$  med hensyn til  $t$  når

$$A = \begin{pmatrix} \sqrt{t} & 1 \\ 0 & \sqrt{t} \end{pmatrix}$$

### OPPGAVE 3

Finn  $\frac{\partial f}{\partial \mathbf{x}}$  når  $f$  er funksjonen gitt ved

$$f(x_1, x_2) = x_1^2 + x_2 + x_2^3$$

### OPPGAVE 4

Skriv den kvadratiske formen  $f$  på matriseform og finn  $\frac{\partial f}{\partial \mathbf{x}}$  når

- a)  $f(x_1, x_2) = x_1^2 + 16x_1x_2 + x_2^2$
- b)  $f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + 2x_1x_2 - x_3^2$

### OPPGAVE 5

Skriv funksjonen  $f$  på formen  $\mathbf{x}^T \mathbf{A} \mathbf{x} + \mathbf{B} \mathbf{x} + c$  og finn de stasjonære punktene. Er de stasjonære punktene maksimum- eller minimumspunkter?

- a)  $f(x_1, x_2) = x_1^2 + 16x_1x_2 + x_2^2 + 3x_1 + 2x_2 + 3$
- b)  $f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + 2x_1x_2 - x_3^2 - x_1$

### OPPGAVE 6

La  $f(t) = \mathbf{b}^T \mathbf{A} \mathbf{c}$ , der

$$\mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{A} = \begin{pmatrix} (t+1)^2 & t \\ 0 & t \\ t & 0 \\ 0 & t \end{pmatrix}, \quad \mathbf{c} = \begin{pmatrix} t \\ 0 \end{pmatrix}$$

Finn  $\frac{\partial f}{\partial t}$  ved hjelp av produktregelen for derivasjon av matriser.

**OPPGAVE 7**

I denne oppgaven skal vi bruke regnereglene for derivasjon av matrisefunksjoner til å derivere  $Q = \mathbf{x}^T A \mathbf{x}$ . Vi antar at  $A$  er en  $n \times n$ -matrise som kun inneholder konstanter, og setter som vanlig

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

- a) Vis at  $\frac{\partial Q}{\partial x_1} = \mathbf{e}_1^T A \mathbf{x} + (\mathbf{x}^T A) \mathbf{e}_1$ , der  $\mathbf{e}_1$  er kolonnevektoren som har 1 på første plass og 0 ellers.
- b) Vis at  $(\mathbf{x}^T A) \mathbf{e}_1 = \mathbf{e}_1^T A^T \mathbf{x}$  og konkluder at  $\frac{\partial Q}{\partial x_1} = \mathbf{e}_1^T (A + A^T) \mathbf{x}$ .
- c) Forklar at  $\frac{\partial Q}{\partial x_i} = \mathbf{e}_i^T (A + A^T) \mathbf{x}$  der  $\mathbf{e}_i$  er kolonnevektoren som har 1 på  $i$ 'te plass og 0 ellers.

d) Vis at  $\frac{\partial Q}{\partial \mathbf{x}} := \begin{pmatrix} \frac{\partial Q}{\partial x_1} \\ \frac{\partial Q}{\partial x_2} \\ \vdots \\ \frac{\partial Q}{\partial x_n} \end{pmatrix} = (A + A^T) \mathbf{x}$ .