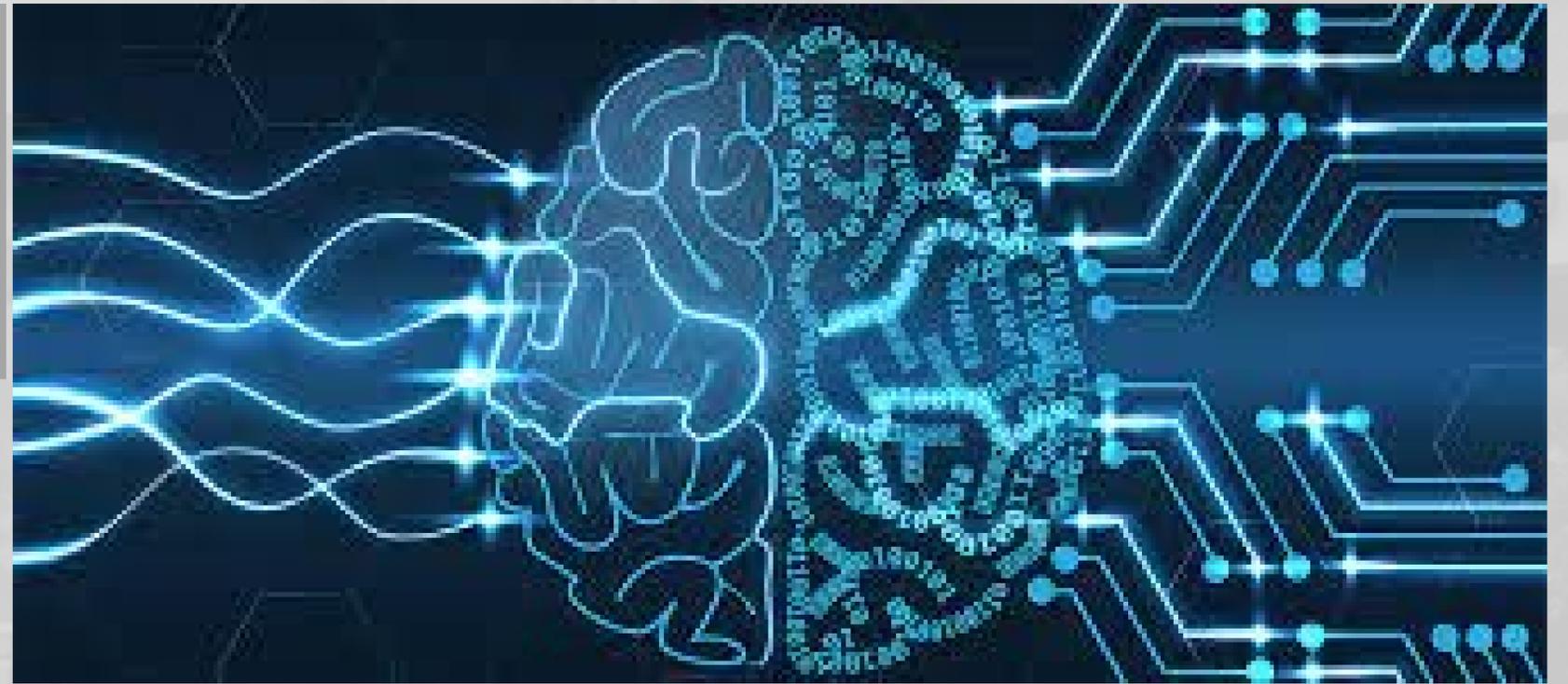


14624533  
DEEP LEARNING



Mathematics for Machine Learning –  
**Linear Algebra**



Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya



Teknik Informatika

# PENGAMPU



Dr. Fajar Astuti Hermawati, S.Kom., M.Kom.



Bagus Hardiansyah, S.Kom., M.Si



Andrey Kartika Widhy H., S.Kom., M.Kom.



# Capaian Pembelajaran

- **Sub-CPMK-1:** Mampu mengidentifikasi konsep dasar pemelajaran mendalam, konsep matematika dan mesin pemelajar yang mendasari prinsip-prinsip algoritma cerdas serta menentukan karakteristik permasalahan yang dapat diselesaikan dengan algoritma deep learning [C2, A3]



# Outlines

**Matriks dan Vektor**  
**Perkalian Matriks dan Vektor**  
**Determinan**  
**Eigen-values and Eigen-vectors**



# Scalars

- Skalar adalah bilangan tunggal
- Bilangan bulat, bilangan real, bilangan rasional, dll.
- Kita menunjukkannya (notasi) dengan huruf miring :  $a, n, x$ 
  - “Misalkan  $s \in \mathbb{R}$  adalah kemiringan garis,” ketika mendefinisikan skalar bernilai riil
  - “Misalkan  $n \in \mathbb{N}$  menjadi jumlah unit” saat mendefinisikan skalar bilangan asli



# Vectors

- Vektor adalah larik (array) angka 1-D

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

- Bisa real, biner, integer, dll.
- Jika setiap elemen dalam  $\mathbb{R}$ , dan vektor memiliki  $n$  elemen, maka vektor terletak pada himpunan yang dibentuk dengan mengambil produk Cartesian dari  $\mathbb{R}$   $n$  kali, dilambangkan dengan  $\mathbb{R}^n$

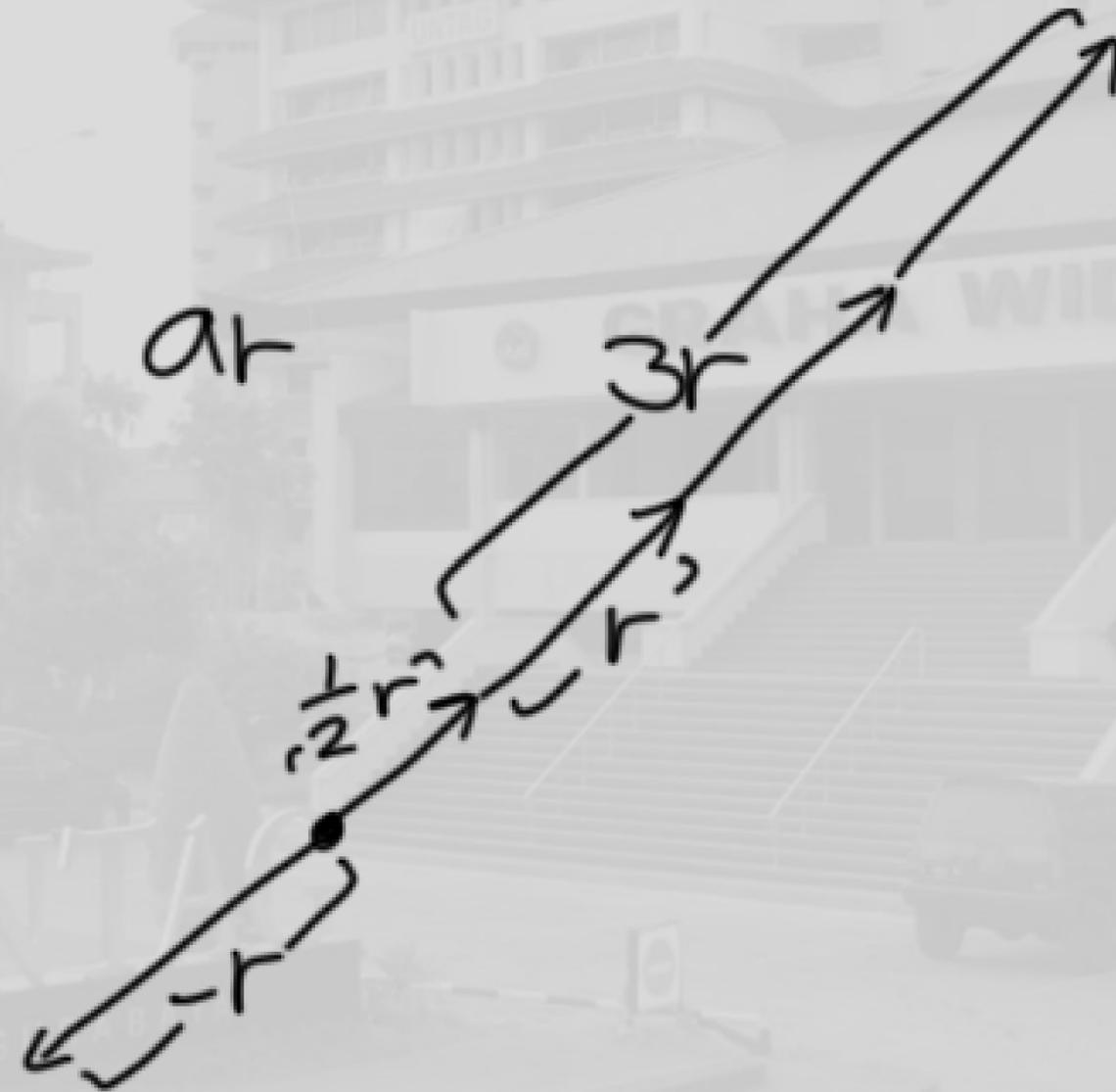
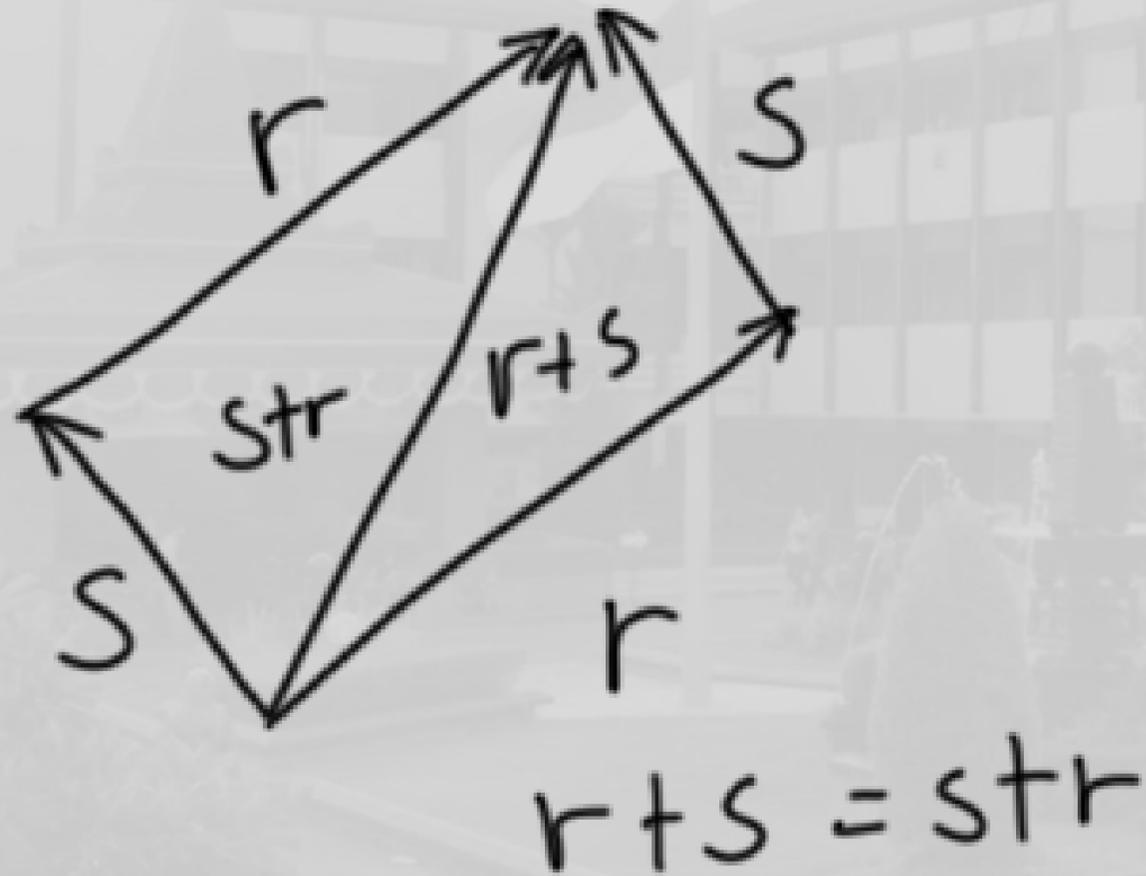


# Vectors

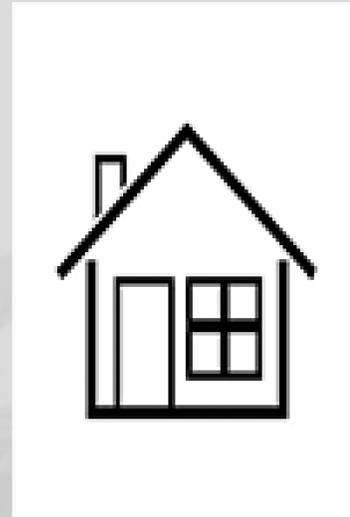
- Terkadang kita perlu mengindeks sekumpulan elemen vektor.
- Dalam hal ini, kita mendefinisikan himpunan yang berisi indeks dan menulis himpunan sebagai subskrip.
  - Misalnya, untuk mengakses  $x_1$ ,  $x_3$  dan  $x_6$ , kita mendefinisikan himpunan  $S = \{1, 3, 6\}$  dan menulis  $x_S$ .
- Kita menggunakan tanda  $-$  untuk mengindeks komplemen dari suatu himpunan.
  - Misalnya  $x_{-1}$  adalah vektor yang memuat semua elemen  $x$  kecuali  $x_1$ , dan  $x_{-S}$  adalah vektor yang memuat semua elemen  $x$  kecuali  $x_1$ ,  $x_3$  dan  $x_6$ .



# Vector



# Contoh Vector



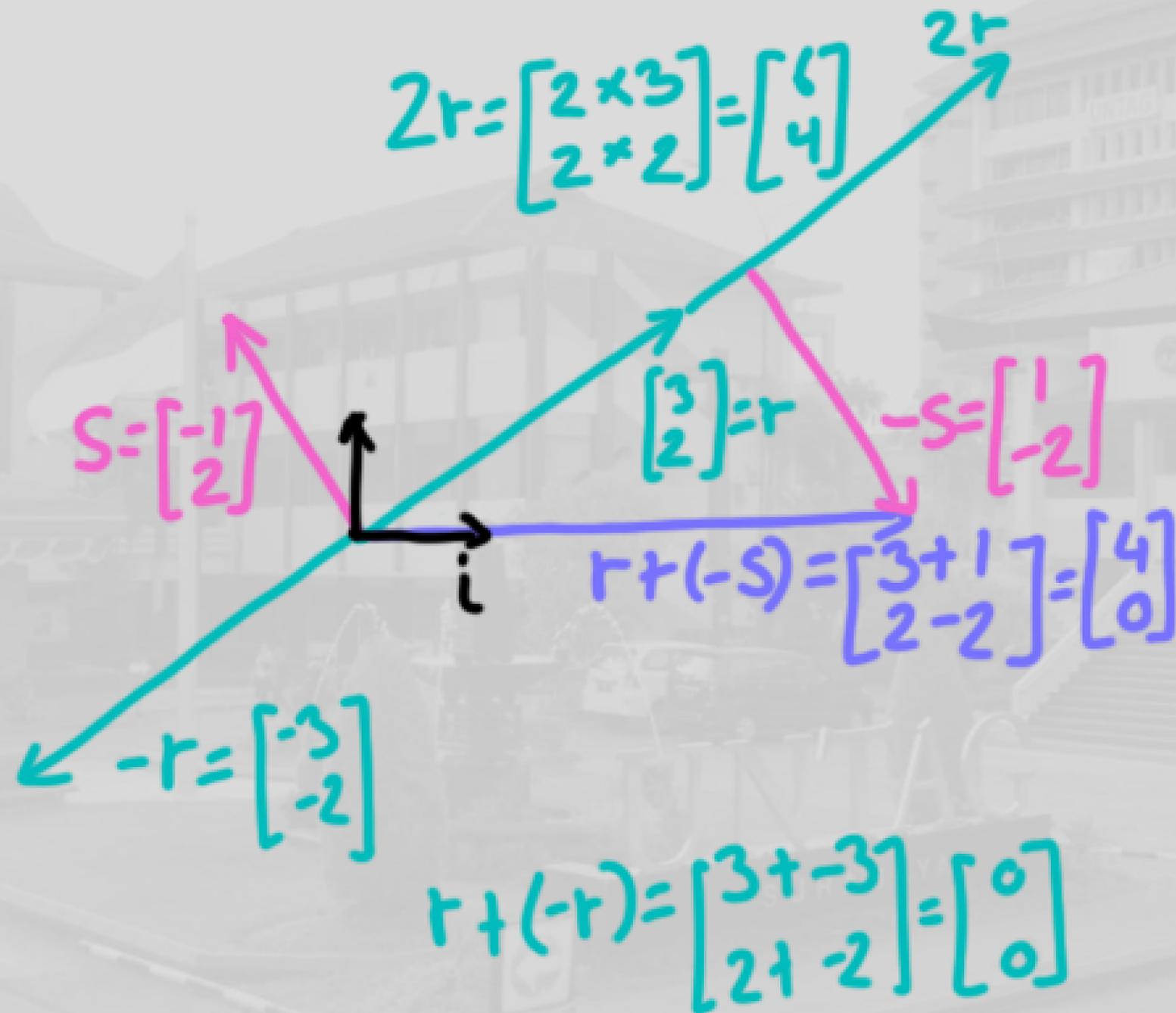
$$\begin{bmatrix} 120 \\ 2 \\ 1 \\ 150 \end{bmatrix} \begin{matrix} \text{m}^2 \\ \text{kamar tidur} \\ \text{toilet} \\ \text{juta} \end{matrix}$$

+



$$2 \begin{bmatrix} 120 \\ 2 \\ 1 \\ 150 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 240 \\ 4 \\ 2 \\ 300 \end{bmatrix} \begin{matrix} \text{m}^2 \\ \text{kamar tidur} \\ \text{toilet} \\ \text{juta} \end{matrix}$$

# Vector Operations



# Rules of Vector



## Commutative

$$\begin{aligned} \hookrightarrow s \cdot r &= r \cdot s = r_i \cdot s_i + r_j \cdot s_j \\ &= 3 \times -1 + 2 \times -2 = -3 + 4 = 1 \end{aligned}$$

## distributive

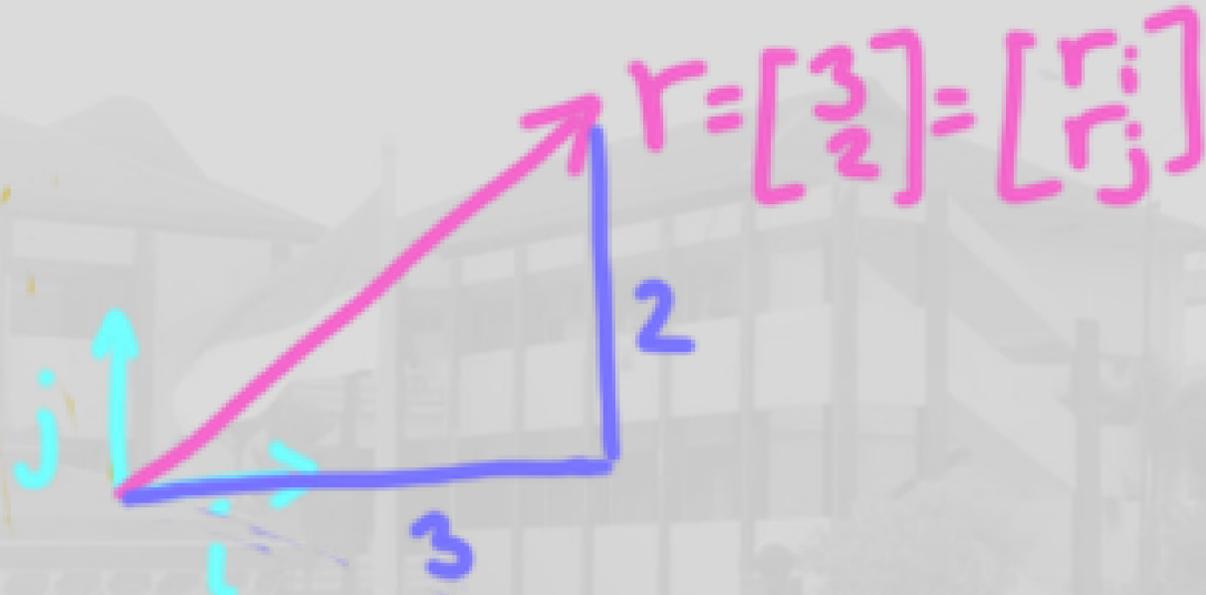
$$\hookrightarrow r \cdot (s + t) = r \cdot s + r \cdot t$$

## associative

$$\begin{aligned} \hookrightarrow r \cdot (a \cdot s) &= a \cdot (r \cdot s) \\ r_i (a \cdot s_i) + r_j (a \cdot s_j) &= a (r_i \cdot s_i + r_j \cdot s_j) \end{aligned}$$



Length



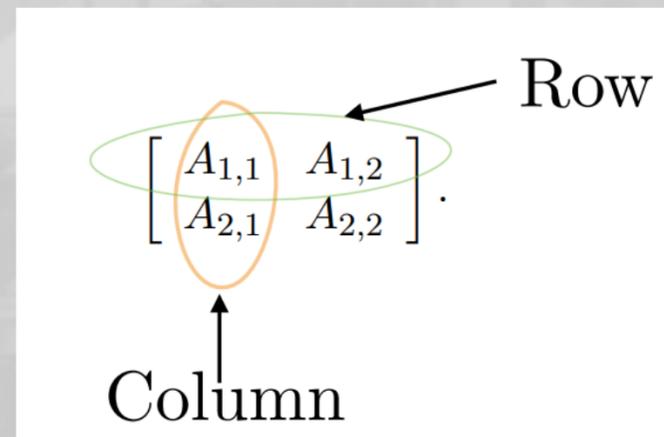
$$r \cdot r = r_i r_i + r_j r_j \\ = r_i^2 + r_j^2$$

$$r \cdot r = |r|^2$$



# Matrices

- Matriks adalah susunan (array) angka 2-D



- Kita biasanya memberi nama variabel matriks huruf besar dengan huruf tebal, seperti **A**.
- Jika matriks bernilai nyata **A** memiliki tinggi  $m$  dan lebar  $n$ , maka kita mengatakan bahwa  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$

# Matrices

- Kita biasanya mengidentifikasi elemen matriks menggunakan namanya dalam huruf miring tetapi bukan huruf tebal, dan indeksnya dicantumkan dengan koma pemisah.
  - Misalnya,  $A_{1,1}$  adalah entri kiri atas  $\mathbf{A}$  dan  $A_{m,n}$  adalah entri kanan bawah.
- Kita dapat mengidentifikasi semua angka dengan koordinat vertikal  $i$  dengan menulis ":" untuk koordinat horisontal.
  - Misalnya,  $A_{i,:}$  menunjukkan penampang horizontal  $\mathbf{A}$  dengan koordinat vertikal  $i$ . Ini dikenal sebagai baris ke- $i$  dari  $\mathbf{A}$ . Demikian juga,  $\mathbf{A}_{:,i}$  adalah kolom ke- $i$  dari  $\mathbf{A}$ .



# Matrices

- Ketika kita perlu mengidentifikasi secara eksplisit elemen-elemen suatu matriks, kita menuliskannya sebagai larik yang diapit tanda kurung siku:

$$\begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} \\ A_{2,1} & A_{2,2} \end{bmatrix}.$$

- Terkadang kita mungkin perlu mengindeks ekspresi bernilai matriks yang bukan hanya satu huruf. Dalam hal ini, kita menggunakan subskrip setelah ekspresi tetapi tidak mengubah apa pun menjadi huruf kecil.
  - Misalnya,  $f(\mathbf{A})_{i,j}$  memberikan elemen  $(i,j)$  dari matriks yang dihitung dengan menerapkan fungsi  $f$  ke  $\mathbf{A}$



# Tensors

- Tensor adalah larik (array) angka, yang mungkin ada
  - nol dimensi, dan menjadi skalar
  - satu dimensi, dan menjadi vektor
  - dua dimensi, dan menjadi matriks
  - atau lebih dimensi
- Kita menganotasi tensor bernama "A" dengan jenis huruf ini: **A**.
- Kita mengidentifikasi elemen **A** pada koordinat  $(i, j, k)$  dengan menulis  $A_{i,j,k}$ .



# Matrix Transpose

- Transpose matriks adalah bayangan cermin dari matriks melintasi garis diagonal, yang disebut diagonal utama, berjalan ke bawah dan ke kanan, dimulai dari sudut kiri atas.

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} \\ A_{2,1} & A_{2,2} \\ A_{3,1} & A_{3,2} \end{bmatrix} \Rightarrow \mathbf{A}^T = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{2,1} & A_{3,1} \\ A_{1,2} & A_{2,2} & A_{3,2} \end{bmatrix}$$

- Kita menyatakan transpose matriks  $\mathbf{A}$  sebagai  $\mathbf{A}^T$ , dan didefinisikan sedemikian rupa

$$(\mathbf{A}^T)_{i,j} = A_{j,i}$$

dan berlaku

$$(\mathbf{AB})^T = \mathbf{B}^T \mathbf{A}^T.$$



# add matrices

- dengan menjumlahkan elemen-elemennya yang bersesuaian:  $\mathbf{C} = \mathbf{A} + \mathbf{B}$  di mana  $C_{i,j} = A_{i,j} + B_{i,j}$
- Kita juga dapat menambahkan skalar ke matriks atau mengalikan matriks dengan skalar, hanya dengan melakukan operasi tersebut pada setiap elemen matriks:  $\mathbf{D} = a \cdot \mathbf{B} + c$  di mana  $D_{i,j} = a \cdot B_{i,j} + c$



# add matrices

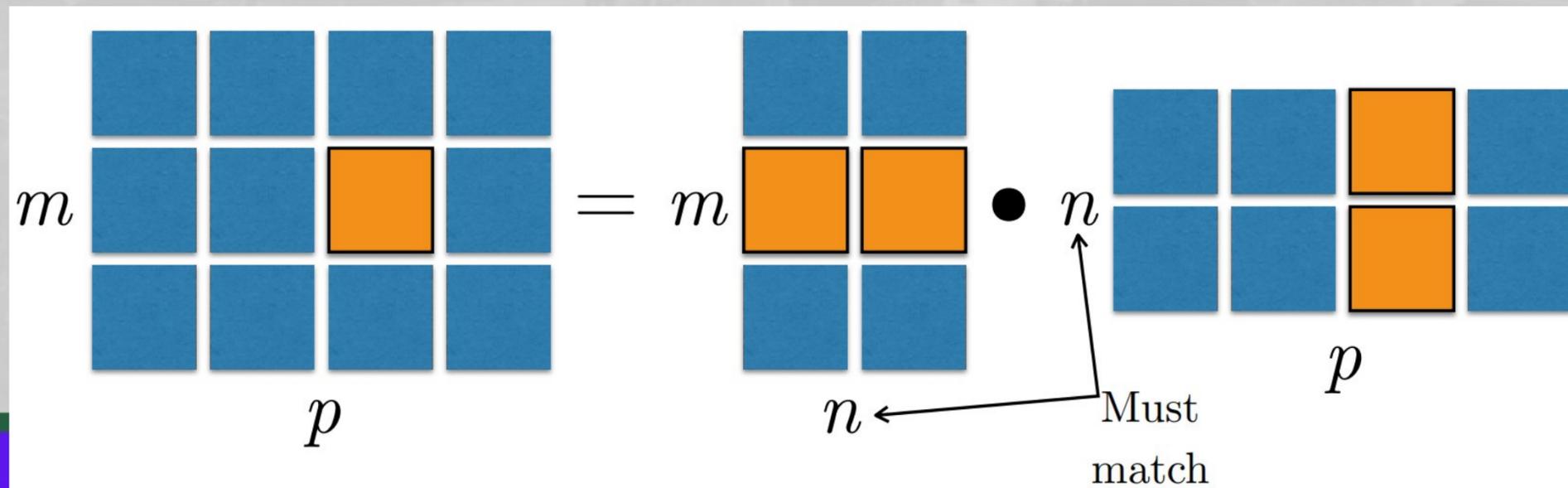
- Dalam konteks deep learning, kita juga menggunakan beberapa notasi yang kurang konvensional.
- Kita mengizinkan penambahan matriks dan vektor, menghasilkan matriks lain:  $\mathbf{C} = \mathbf{A} + \mathbf{b}$ , di mana  $C_{i,j} = A_{i,j} + b_j$ .
- Dengan kata lain, vektor  $\mathbf{b}$  ditambahkan ke setiap baris matriks.
- Penyingkatan ini menghilangkan kebutuhan untuk mendefinisikan matriks dengan  $\mathbf{b}$  disalin ke setiap baris sebelum melakukan penjumlahan.
- Penyalinan implisit  $\mathbf{b}$  ke banyak lokasi ini disebut **broadcasting**.



# Matrix (Dot) Product

- Perkalian dua buah matriks **A** dan **B** dan hasilnya disimpan menjadi matriks baru **C** dapat dituliskan: **C = AB**
- Operasi produk ditentukan oleh

$$C_{i,j} = \sum_k A_{i,k} B_{k,j}.$$



# Matrix (Dot) Product

- Perhatikan bahwa produk standar dari dua matriks bukan hanya sebuah matriks yang mengandung produk dari masing-masing elemen.
- Operasi semacam itu ada dan disebut **element-wise product**, atau produk **Hadamard**, dan dilambangkan sebagai  $A \odot B$
- **Hasil kali titik antara dua vektor  $x$  dan  $y$  dengan dimensi yang sama adalah hasil kali matriks  $x^T y$ .**



# Identity Matrix

- Matriks identitas adalah matriks yang tidak mengubah vektor apa pun ketika kita mengalikan vektor itu dengan matriks itu.
- Kita menunjukkan matriks identitas yang mempertahankan vektor n-dimensi sebagai  $I_n$ . Secara formal,  $I_n \in \mathbb{R}^{n \times n}$ , dan

$$\forall x \in \mathbb{R}^n, I_n x = x.$$

- Example identity matrix:  $I_3$ .

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



# Aljabar Linier

## Perkalian Matriks dan Vektor



Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya



Teknik Informatika

# Mengapa kita perlu mempelajari tentang aljabar linier?

Aljabar linier adalah matematika yang terkait dengan array.

**$X$ : Array[3]**

$$X \in \mathbb{R}^3$$



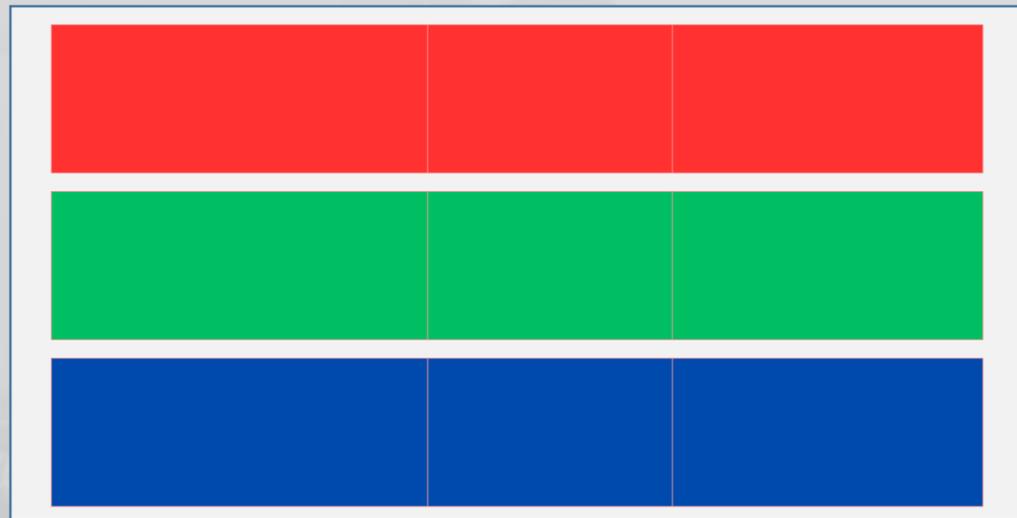
**Operasi inti didalam aljabar linier adalah perkalian matriks.**

**Berikut adalah beberapa contoh perkalian matriks :**

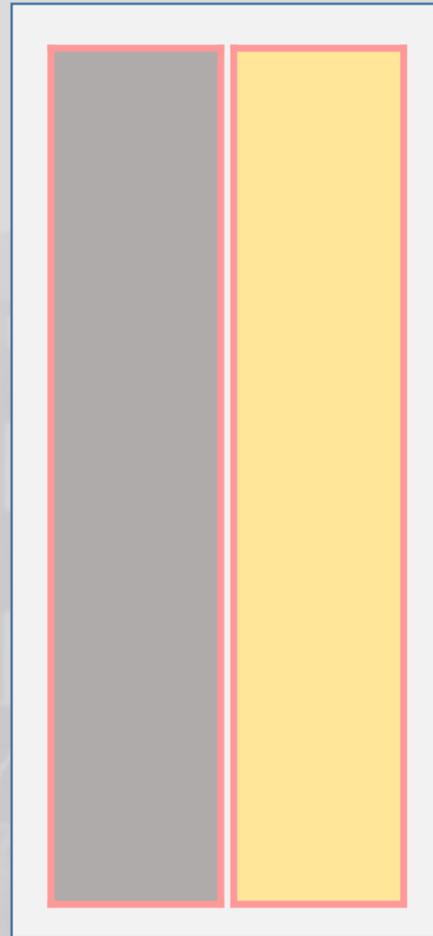
- **-{Dot, scalar, inner} product**
- **-Correlation/covariance**
- **-Linear regression**
- **-Logistic regression**
- **-Principal components analysis**
- **-Discrete Fourier transform (JPEG)**
- **-PageRank**
- **-Hidden layers of neural nets**
- **-Convolutions**



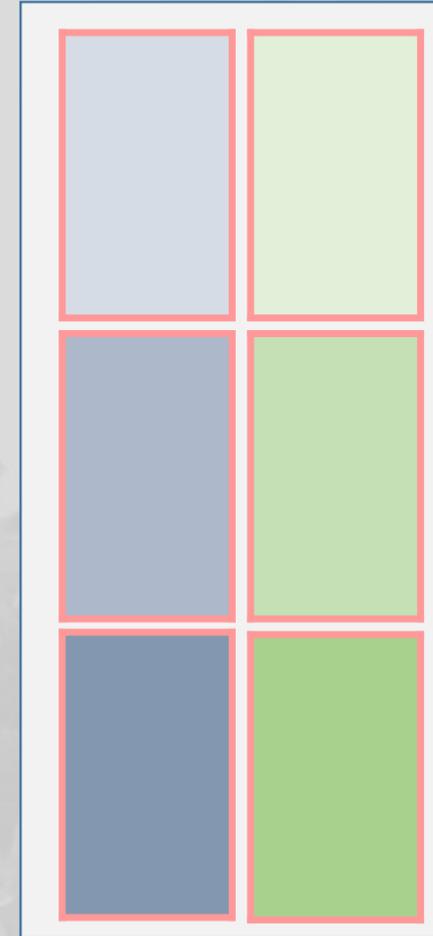
# Perkalian matriks ternyata cukup sederhana.



$$X = \text{Array}[3, k]$$



=



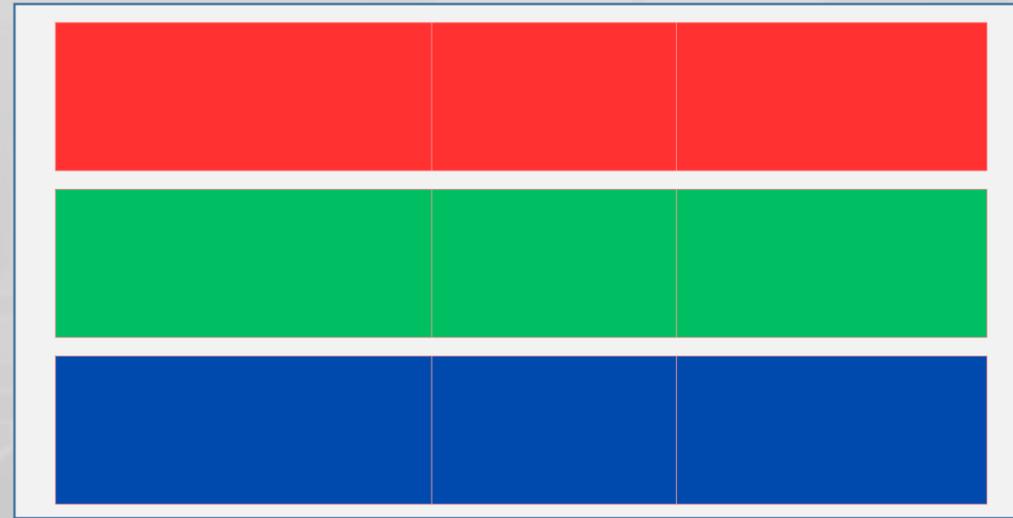
$$Y = \text{Array}[k, 2] \quad XY = [3, 2]$$

$$(X, Y)_{ij} = \sum_r X_{i,r} Y_{r,j}$$

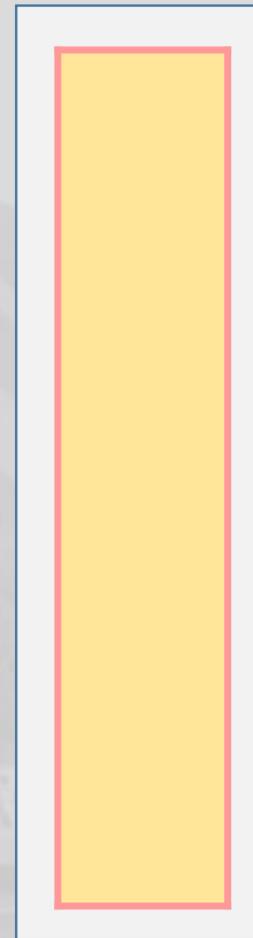
$$= XY_{ij}$$



# Perkalian matriks-vektor adalah function application

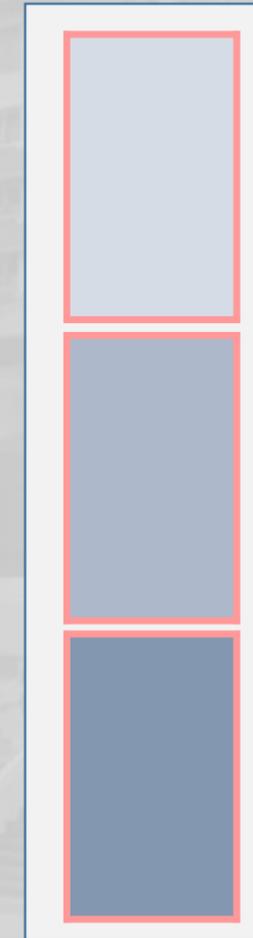


$$M = \text{Array}[3, k]$$



$$V = \text{Array}[k, 1]$$

=

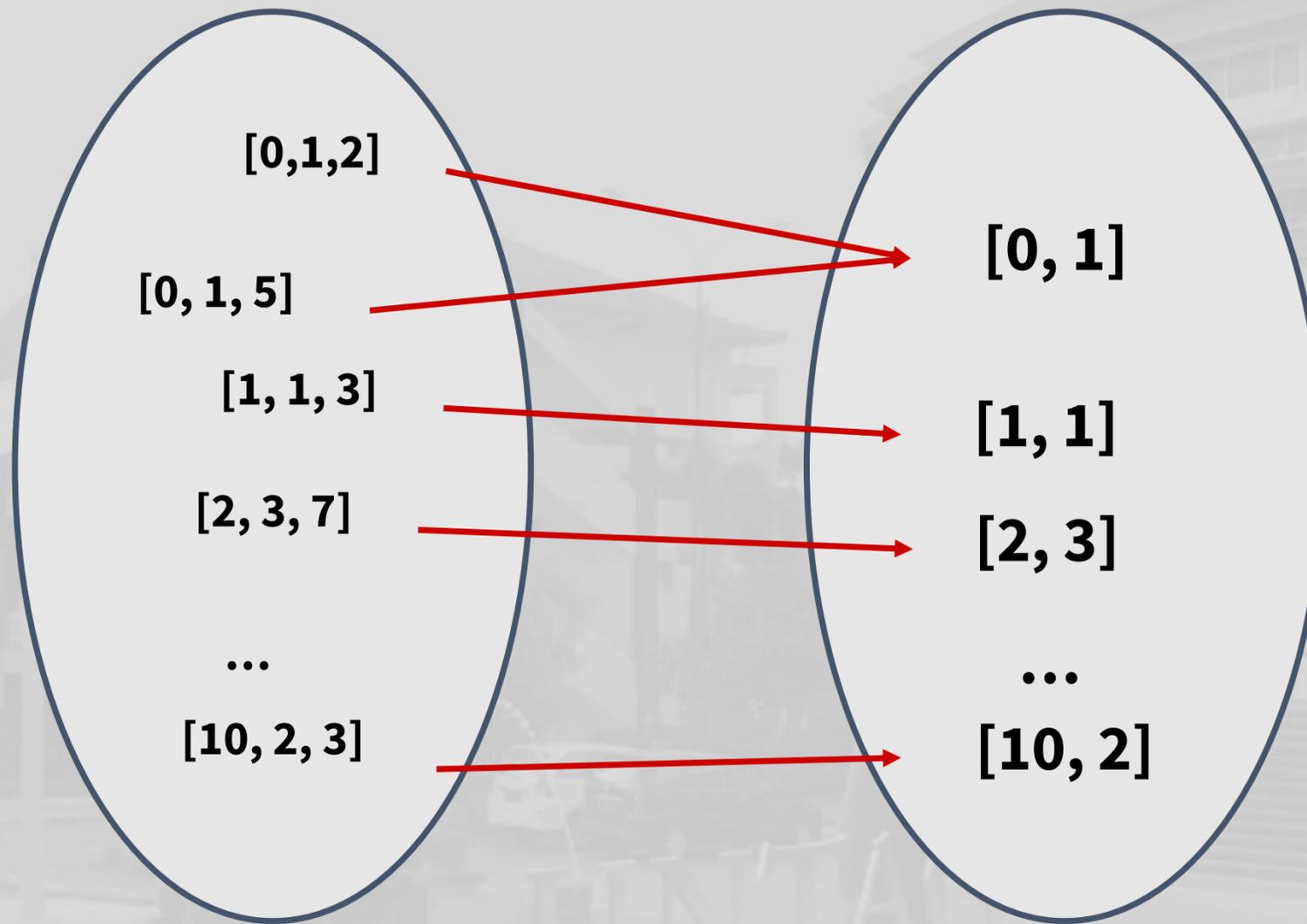


$$MV = \text{Array}[3, 1]$$



Array [3, 1]

Array [2, 1]



**X: Array [3, 1] -> Array [2, 1]**



# Notasi

- Matriks berukuran  $m \times n$  ( $m$  baris dan  $n$  kolom):

$$A = [a_{ij}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

Jika  $m = n$  maka dinamakan matriks persegi (*square matrix*) orde  $n$

- Contoh matriks  $A$  berukuran  $3 \times 4$ :

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 & 6 \\ 7 & 0 & 8 & -12 \\ 13 & 11 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$



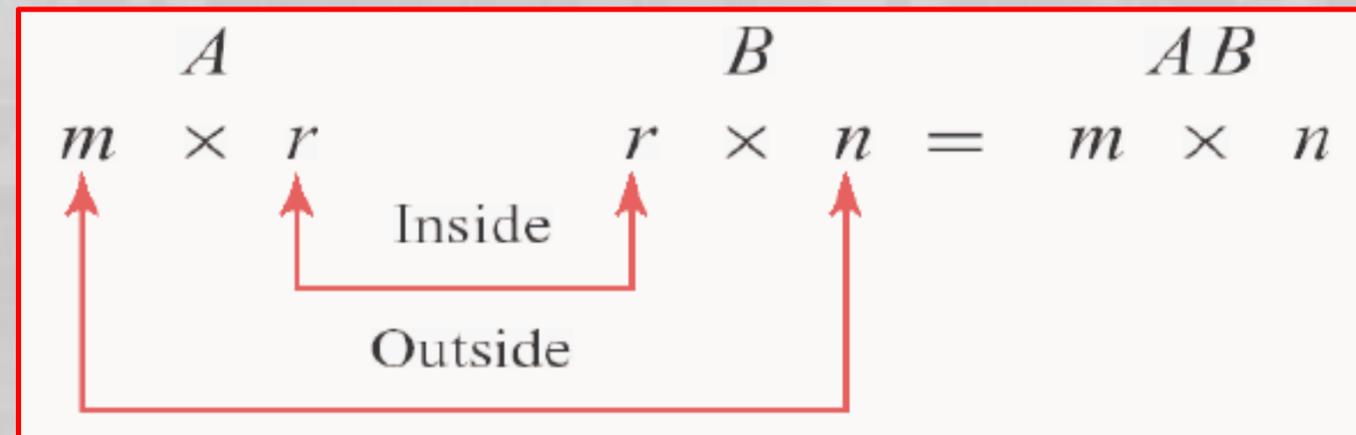
# Perkalian Matriks

- Perkalian dua buah matriks  $C_{m \times n} = A_{m \times r} \times B_{r \times n}$

Misal  $A = [a_{ij}]$  dan  $B = [b_{ij}]$

maka  $C = A \times B = [c_{ij}]$ ,  $c_{ij} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \dots + a_{in}b_{nj}$

syarat: jumlah kolom A sama dengan jumlah baris B



- Contoh:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 2 & 6 & 0 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 1 & 4 & 3 \\ 0 & -1 & 3 & 1 \\ 2 & 7 & 5 & 2 \end{bmatrix}$$

maka

$$AB = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 2 & 6 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 1 & 4 & 3 \\ 0 & -1 & 3 & 1 \\ 2 & 7 & 5 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 & 27 & 30 & 13 \\ 8 & -4 & 26 & 12 \end{bmatrix}$$



# Kombinasi Linier Matriks

- Perkalian matriks dapat dipandang sebagai kombinasi linier
- Misalkan:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad \text{and} \quad \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

maka

$$A\mathbf{x} = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix} + \cdots + x_n \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix}$$



- Contoh: perkalian matriks

$$\begin{bmatrix} -1 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & -3 \\ 2 & 1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -9 \\ -3 \end{bmatrix}$$

dapat ditulis sebagai kombinasi linier

$$2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} - 1 \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} + 3 \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -9 \\ -3 \end{bmatrix}$$



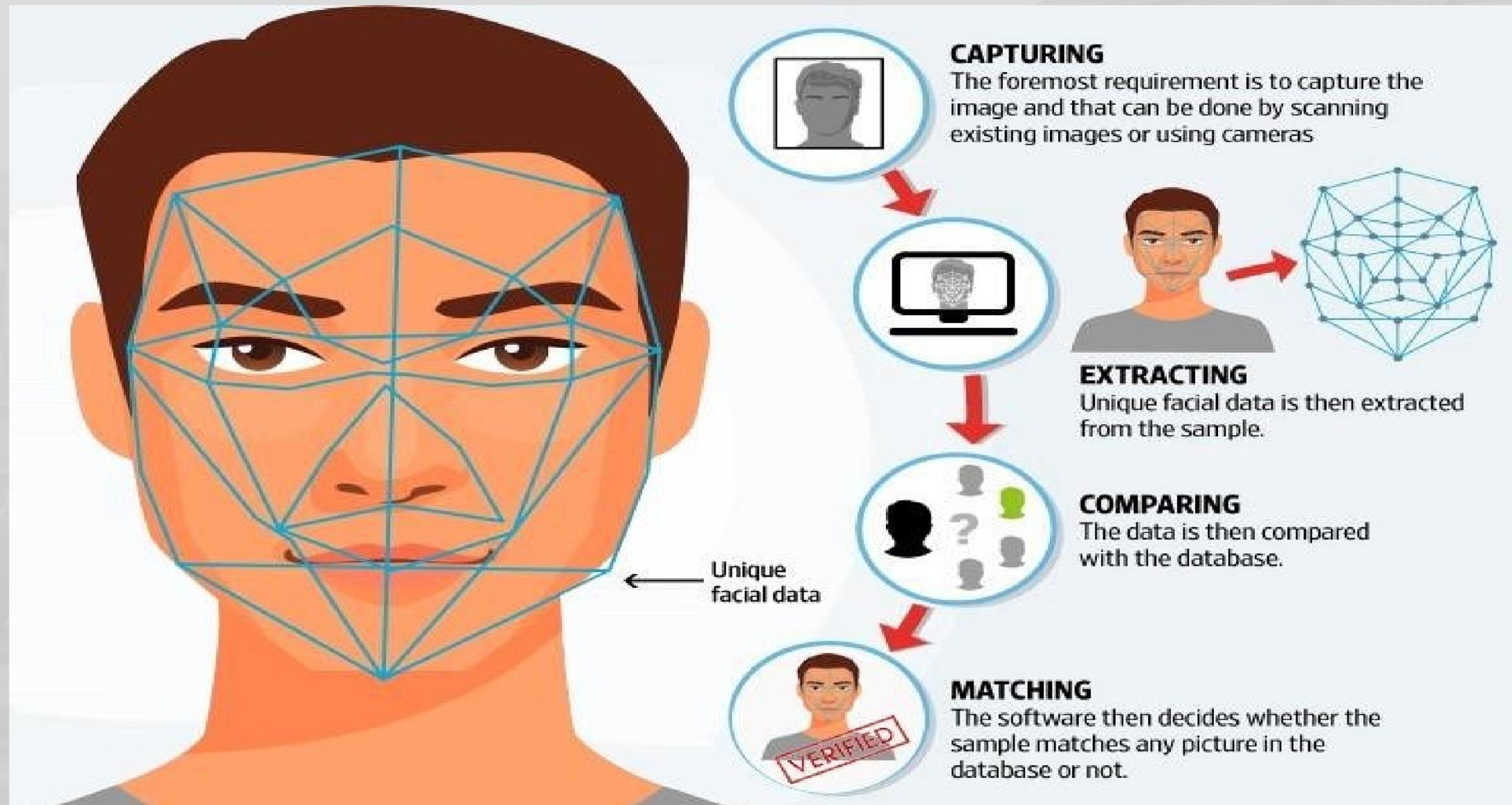
- Contoh lain: perkalian matriks

$$AB = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 2 & 6 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 1 & 4 & 3 \\ 0 & -1 & 3 & 1 \\ 2 & 7 & 5 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 & 27 & 30 & 13 \\ 8 & -4 & 26 & 12 \end{bmatrix}$$

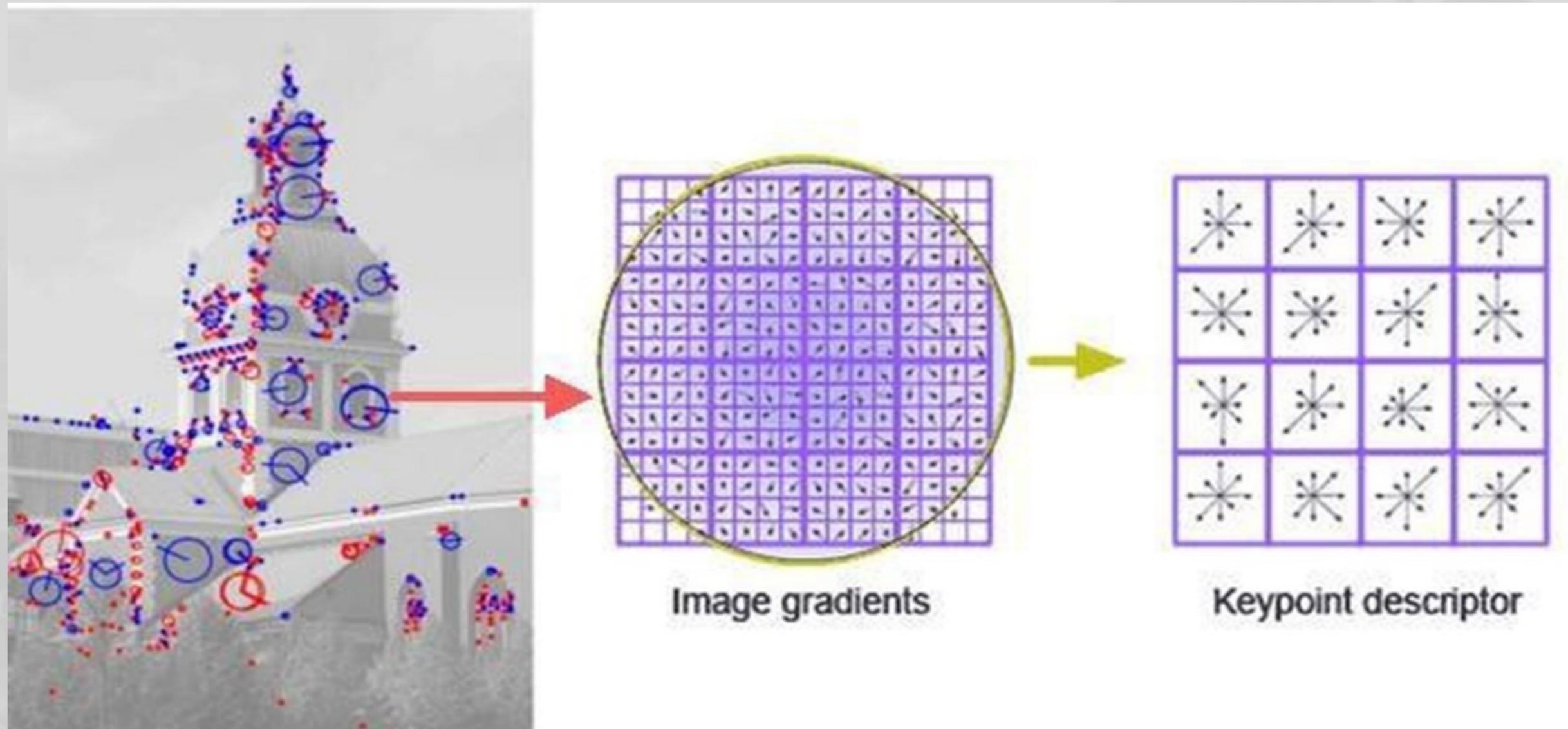
dapat dinyatakan sebagai kombinasi linier

$$\begin{bmatrix} 12 \\ 8 \end{bmatrix} = 4 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} + 0 \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} 27 \\ -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix} + 7 \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} 30 \\ 26 \end{bmatrix} = 4 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} + 3 \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix} + 5 \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} 13 \\ 12 \end{bmatrix} = 3 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$





Alur proses di dalam sistem pengenalan wajah (flow face recognition)  
(Sumber: <https://www.shadowsystem.com/page/20>)



Ekstraksi fitur dari sebuah citra (extract feature)

(Sumber: <https://medium.com/machine-learning-world/feature-extraction-and-similar-image-search-with-opencv-for-newbies-3c59796bf774> )



# Aljabar Linier Determinan



Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya



Teknik Informatika

# Definisi determinan

Misalkan A adalah matriks berukuran  $n \times n$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

Determinan matriks A dilambangkan dengan

$$\det(A) = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}$$



# Matriks Balikan

- Matriks balikan (*inverse*) dari sebuah matriks A adalah matriks B sedemikian sehingga

$$AB = BA = I$$

- Kita katakan A dan B merupakan balikan matriks satu sama lain

- Contoh: Misalkan  $A = \begin{bmatrix} 2 & -5 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$  dan  $B = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$

$$AB = \begin{bmatrix} 2 & -5 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I$$

maka

$$BA = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -5 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I$$



- Balikan matriks  $A$  disimbolkan dengan  $A^{-1}$
- Sifat:  $AA^{-1} = A^{-1}A = I$
- Untuk matriks  $A$  berukuran  $2 \times 2$ , maka  $A^{-1}$  dihitung sebagai berikut:

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \longrightarrow A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$$

dengan syarat  $ad - bc \neq 0$

- Nilai  $ad - bc$  disebut *determinan*. Jika  $ad - bc = 0$  maka matriks  $A$  tidak memiliki balikan (*not invertible*)



- Contoh:

$$A = \begin{bmatrix} 6 & 1 \\ 5 & 2 \end{bmatrix} \quad \longrightarrow \quad A^{-1} = \frac{1}{7} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -5 & 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{2}{7} & -\frac{1}{7} \\ -\frac{5}{7} & \frac{6}{7} \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 3 & 6 \end{bmatrix} \quad \longrightarrow \quad \text{Tidak memiliki balikan, sebab } (-1)(-6) - (3)(2) = 0$$



## Determinan matriks 2 x 2

Untuk matriks A berukuran 2 x 2:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

maka  $\det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$

**Contoh 1:** Matriks A berikut  $A = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 4 \end{bmatrix}$  memiliki determinan

$$\det(A) = (3)(4) - (2)(-1) = 12 + 2 = 14$$



# Determinan matriks 3 x 3

Untuk matriks A berukuran 3 x3:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \begin{matrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{matrix}$$

$$\text{maka } \det(A) = (a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{21}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32}) - (a_{13}a_{22}a_{31} + a_{11}a_{23}a_{32} + a_{12}a_{21}a_{33})$$

**Contoh 1:** Matriks A berikut  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 4 & -2 & 5 \\ -3 & -1 & 7 \end{bmatrix}$  memiliki determinan

$$\begin{aligned} \det(A) &= \{ (2)(-2)(7) + (1)(5)(-3) + (3)(4)(-1) \} - \\ &\quad \{ (3)(-2)(-3) + (2)(5)(-1) + (1)(4)(7) \} \\ &= -28 - 15 - 12 - 18 + 10 - 28 = -91 \end{aligned} \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 4 & -2 & 5 \\ -3 & -1 & 7 \end{bmatrix} \begin{matrix} 2 & 1 \\ 4 & -2 \\ -3 & -1 \end{matrix}$$



# Aljabar Linier

## Eigen-values and Eigen-vectors



Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya



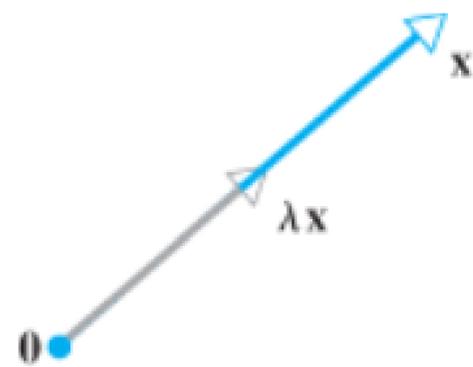
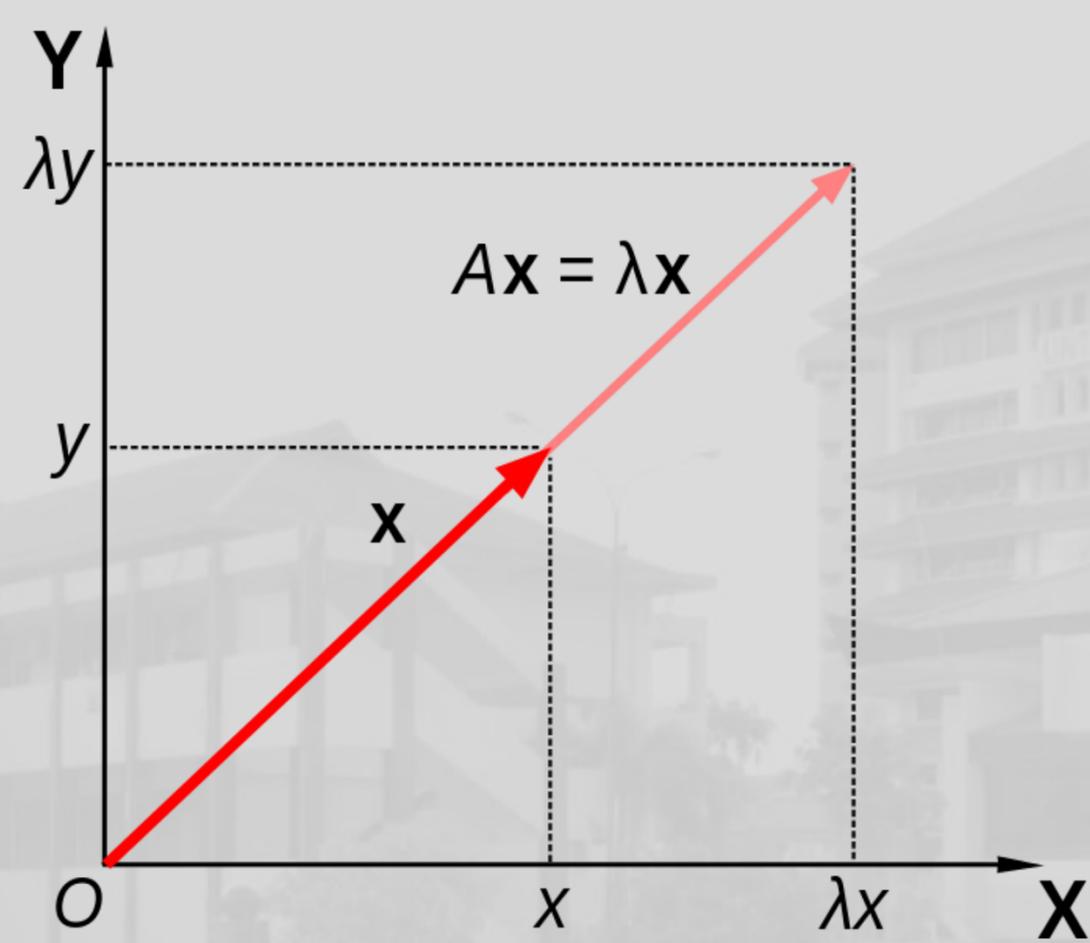
Teknik Informatika

# Definisi

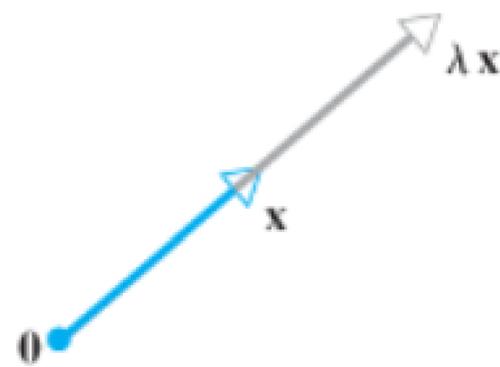
$$Ax = \lambda x$$

*eigenvector* ←      → *eigenvalue*

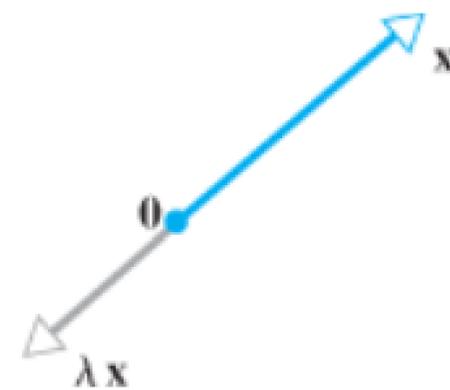




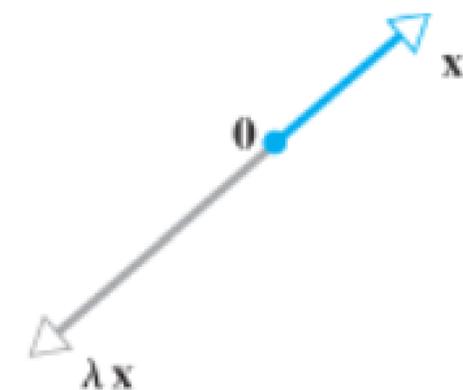
(a)  $0 \leq \lambda \leq 1$



(b)  $\lambda \geq 1$



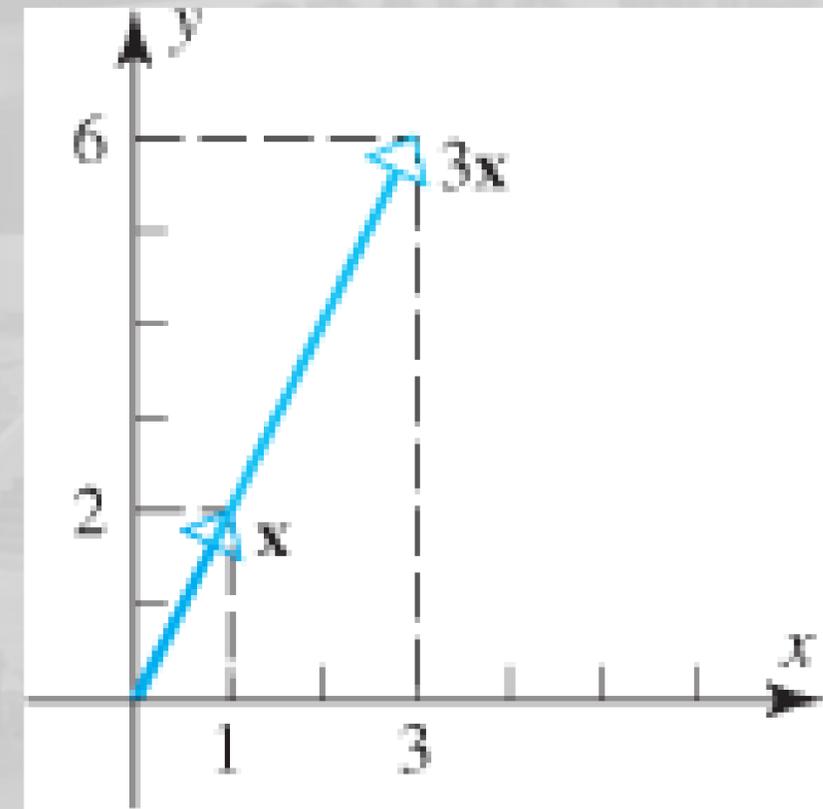
(c)  $-1 \leq \lambda \leq 0$



(d)  $\lambda \leq -1$

Contoh 1: Misalkan  $A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 8 & -1 \end{bmatrix}$ . Vektor  $x = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$  merupakan vektor eigen dari  $A$  dengan nilai eigen yang berkoresponden  $\lambda = 3$ , karena

$$Ax = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 8 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 6 \end{bmatrix} = 3x$$



# Diagonalisasi

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Contoh

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Diberikan sebuah matriks  $A$  berukuran  $n \times n$ . Vektor eigen dan nilai eigen dari matriks  $A$  dihitung sebagai berikut:

$$A\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$$

$$I A\mathbf{x} = \lambda I\mathbf{x} \quad (\text{kalikan kedua ruas dengan } I = \text{matriks identitas})$$

$$A\mathbf{x} = \lambda I\mathbf{x}$$

$$(\lambda I - A)\mathbf{x} = 0$$

$\mathbf{x} = 0$  adalah solusi trivial dari  $(\lambda I - A)\mathbf{x} = 0$

Agar  $(\lambda I - A)\mathbf{x} = 0$  memiliki solusi tidak-nol, maka haruslah

$$\det(\lambda I - A) = 0$$



# Sistem Persamaan Linier Homogen

- Sistem persamaan linier homogen berbentuk:

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = 0 \quad \mathbf{Ax} = \mathbf{b}$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots$$

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = 0$$

- $x_1 = 0, x_2 = 0, \dots, x_n = 0$  **solusi non-trivial.**
- Jika ada solusi lain selain  $x_1 = 0, x_2 = 0, \dots, x_n = 0$ , **solusi non-trivial.**



- Di dalam sebuah SPL sembarang  $Ax = b$ , sebuah SPL disebut **konsisten**.
- Sebaliknya, sebuah SPL disebut **inkonsisten**.
- SPL homogen  $Ax = 0$  selalu konsisten karena ia sedikitnya mengandung solusi trivial.

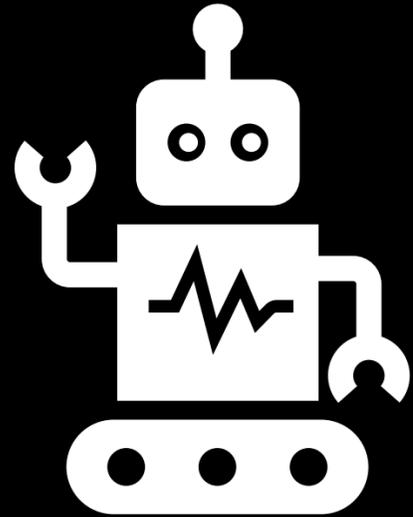


# Aplikasi nilai eigen dan vektor eigen

- Grafika computer
- Fisika: getaran mekanis, aliran panas, mekanika kuantum
- Matematika: Matematika Kuantum
- Biologi: dinamika populasi
- Sistem pendukung keputusan
- Ekonomi
- dll



# Terima Kasih



Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya



Teknik Informatika