

# LinAlgDat

## 2018/2019

## Facit til Prøve I, tirsdag d. 21/5 2019 kl. 11:00–12:15

#### Opgave 1

(a) Ved at foretage rækkeoperationerne  $-\mathbf{r}_1+\mathbf{r}_2\to\mathbf{r}_2,\,-2\mathbf{r}_1+\mathbf{r}_3\to\mathbf{r}_3$  og  $2\mathbf{r}_2+\mathbf{r}_1\to\mathbf{r}_1$  fås:

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & a & 0 \\ 2 & -4 & a & a-2 & 0 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 2a+1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & a+1 & -1 \\ 0 & 0 & a & a & -2 \end{bmatrix}.$$

(b) Hvis a = 0 ses det, at rangen af koefficientmatricen er 2, mens rangen af totalmatricen er 3. Dermed er der ingen løsninger til ligningssystemet for a = 0.

Hvis  $a \neq 0$  foretages yderligere rækkeoperationer:

$$1/a\mathbf{r}_3 \to \mathbf{r}_3$$
,  $-\mathbf{r}_3 + \mathbf{r}_2 \to \mathbf{r}_2$ ,  $-2\mathbf{r}_3 + \mathbf{r}_1 \to \mathbf{r}_1$ .

Derved finder man

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 2a+1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & a+1 & -1 \\ 0 & 0 & a & a & -2 \end{bmatrix} \leadsto \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2a-1 & (4-a)/a \\ 0 & 1 & 0 & a & (2-a)/a \\ 0 & 0 & 1 & 1 & -2/a \end{bmatrix}.$$

Heraf aflæses, at  $t = x_4$  kan vælges som en fri variabel og det giver løsningerne:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (4-a)/a \\ (2-a)/a \\ -2/a \\ 0 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 1-2a \\ -a \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

(c) For a = 0 ser vi fra starten af (a), at der må gælde

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & a \\ 2 & -4 & a & a-2 \end{bmatrix} \leadsto \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Da udførelse af en serie rækkeoperationer på A svarer til at multiplicere A fra venstre med et produkt X af elementærmatricer har vi

$$\mathbf{XA} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

1

hvor X er invertibel.

#### Opgave 2

(a) Hvis vi betragter matricen

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix},$$

så gælder  $T(\mathbf{x}) = \mathbf{B}\mathbf{x}$  for alle  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3$ . Ved rækkeoperationer fås:

Derfor gælder:

$$\mathbf{B}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \text{ og } T^{-1} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 - x_3 \\ x_2 - x_3 \\ -x_1 - x_2 + 3x_3 \end{pmatrix}.$$

(b) Hvis vi betragter matricen  $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$  så gælder  $S(\mathbf{y}) = \mathbf{A}\mathbf{y}$  for alle  $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^3$ . Derfor er

$$(S \circ T)(\mathbf{x}) = (\mathbf{AB})\mathbf{x}$$
 hvor  $\mathbf{AB} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$ 

Da Ker $(S \circ T) = \text{null}(\mathbf{AB})$  skal vi altså finde an basis for nulrummet for  $\mathbf{AB}$ . Den reducerede rækkeechelonform for  $\mathbf{AB} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  er  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1/2 \end{pmatrix}$ , så vi aflæser:

En basis for 
$$\operatorname{Ker}(S \circ T) = \operatorname{null}(\mathbf{AB})$$
 er (fx): 
$$\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1/2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

Henrik Holm (holm@math.ku.dk) Henrik Laurberg Pedersen (henrikp@math.ku.dk)