



Tentamen i Linjär algebra och differentialekvationer

M0049M, M0031M och M0059M

Tentamensdatum: **2022-12-19**

Jourhavande lärare: Stefan Ericsson, tel.: 0920-493330.

Antalet uppgifter: 7, totalpoäng: 28.

Betygsgränser: 0-12 **U**, 13-17 **3**, 18-23 **4**, 24-28 **5**

Tillåtna hjälpmedel: Skrivverktyg

Till alla uppgifter ska fullständiga lösningar lämnas. Resonemang, införda beteckningar och uträkningar får inte vara så knapphändigt redovisade att de blir svåra att följa. Även delvis lösta uppgifter bör emellertid lämnas in.

Lycka till!

Allmänna anvisningar: Kontrollera att du fått samtliga uppgifter. Besvara endast en uppgift per lösningsblad. Skriv inte på baksidan. Skriv tydligt, texta gärna men använd inte rödpenna.

Efter tentamen: Tentamensresultat meddelas senast tre veckor efter tentamenstillfället och senast två veckor före nästa omtentamenstillfälle. Tentamensresultatet syns på Mitt LTU - Ladok för studenter.

Uppgifter till tryckeriet:

Projektnummer: 211009, antal exemplar: 125, antal sidor: 2.
Övrigt: **Dubbelsidigt.**

- 1.
- Bestäm samtliga rötter till $z^2 + (-5 + 4i)z + 1 - 13i = 0$.
 - Bestäm det reella talet a så att $(3+i)/(1-ai)$ blir rent reellt. (4 p)
2. Låt $\mathcal{B} = \{t^3 + t^2 + 1, t^2 + t, t^3 + 1\}$ vara en mängd i vektorrummet \mathbb{P}_3 .
- Visa att \mathcal{B} är linjärt oberoende.
 - Bestäm ett polynom $p(t)$ så att $\mathcal{C} = \{t^3 + t^2 + 1, t^2 + t, t^3 + 1, p(t)\}$ är en bas för \mathbb{P}_3 .
 - Bestäm $[t^3]_{\mathcal{C}}$. (4 p)
3. Diagonalisera
- $$A = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -\frac{1}{2} & 3 \end{bmatrix},$$
- det vill säga finn matriser P och D , D diagonal, så att $A = PDP^{-1}$. (4 p)
4. För givet n låt \mathbb{P}_n beteckna vektorrummet av samtliga polynom av gradtal mindre än eller lika med n och utrusta det med skalärprodukten
- $$\langle p(t), q(t) \rangle = \int_0^1 p(t)q(t) dt.$$
- Bestäm den ortogonala projektionen av t^2 på \mathbb{P}_1 , det vill säga bestäm $\text{proj}_{\mathbb{P}_1}(t^2)$.
 - Bestäm a och b så
- $$\int_0^1 (t^2 + at + b)^2 dt$$
- minimeras. (4 p)
5. Bestäm samtliga lösningar till $y'' - 4y' + 4y = (x+1)e^{-2x}$ (4 p)
- 6.
- Visa att $e^{-x} \cos(2x)$ är en lösning till $y^{(4)} + 2y''' + 14y'' + 18y' + 45y = 0$.
 - Bestäm samtliga lösningar till $y^{(4)} + 2y''' + 14y'' + 18y' + 45y = 3x - 15$. (4 p)
- 7.
- Låt \mathbf{v}_i , $i = 1, \dots, n$, vara element i ett vektorrum V . Vad betyder det att $\mathcal{B} = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ är en bas för V ? Ge en definition.
 - Låt V vara ett vektorrum. Vad menas med att H är ett underrum till V ? Ge en definition.
 - Låt $\mathcal{B} = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ vara en bas för V . Vad betyder $[\mathbf{x}]_{\mathcal{B}}$? Ge en definition.
 - Låt V och W vara vektorrum. Vad menas med att T är en linjär avbildning från V till W ? Ge en definition. (4 p)

Lösningsförslag M0049M/M0031M, 221219

$$1. a) z^2 + (-5+4i)z + 1 - 13i = 0 \Leftrightarrow$$

$$(z + \frac{-5+4i}{2})^2 - \underbrace{(-\frac{5+4i}{2})^2}_{25-40i-16} + 1 - 13i = 0 \Leftrightarrow$$

$$\frac{25-40i-16}{4} = \frac{9}{4} - 10i$$

$$\boxed{\text{VÄT } w = z + \frac{-5+4i}{2}}$$

$$w^2 = \frac{5}{4} + 3i$$

ANSÄTT $w = a + bi$

OM MAN FÅR

$$a^2 + 2abi - b^2 = \frac{5}{4} + 3i \Leftrightarrow$$

$$\text{Re: } a^2 - b^2 = \frac{5}{4} \quad (1)$$

$$\text{Im: } 2ab = 3 \quad (2)$$

$$\text{UR (2): } \boxed{b = \frac{3}{2a}} \quad \text{IN I (1)}$$

$$a^2 - \frac{9}{4a^2} = \frac{5}{4} \Leftrightarrow a^4 - \frac{5}{4}a^2 - \frac{9}{4} = 0 \Leftrightarrow$$

$$a^2 = \frac{5}{8} \pm \sqrt{\frac{25}{64} + \frac{144}{64}} = \frac{5}{8} + \frac{13}{8} = \frac{18}{8} = \frac{9}{4}$$

$$= \frac{9 \cdot 16}{4 \cdot 16}$$

$$\Leftrightarrow a = \pm \frac{3}{2}$$

$$a = \frac{3}{2} : b = \frac{3}{2 \cdot \frac{3}{2}} = 1, w = \frac{3}{2} + i, z = \frac{3}{2} + i + \frac{5}{2} - 2i = 4 - i /$$

$$a = -\frac{3}{2} : b = -1, w = -\frac{3}{2} - i, z = -\frac{3}{2} - i + \frac{5}{2} - 2i = 1 - 3i /$$

LÖSNINGARNA TÅR: $4-i ; 1-3i$

$$b) \frac{3+i}{1-a^2} = \frac{(3+i)(1+a^2)}{1+a^2} = \frac{3+3ai+i-a^2}{1+a^2} = \frac{3-a+i(3a+1)}{1+a^2}$$

RENT KÄLLT (\Leftrightarrow IMAGINÄRDELLEN = 0 \Leftrightarrow)

$$3a+1 = 0 \Leftrightarrow a = -\frac{1}{3} //$$

$$2. \quad \mathcal{B} = \{ t^3 + t^2 + 1, t^2 + t, t^3 + 1 \}$$

OFÖRNUST

a) USA \mathcal{B} L.O.

$$\text{ANTAG: } c_1(t^3 + t^2 + 1) + c_2(t^2 + t) + c_3(t^3 + 1) = \bar{0} = 0$$

$$\text{USA } c_1 = c_2 = c_3 = 0.$$

IDENTIFIKERA:

$$\begin{cases} t^3: c_1 + c_3 = 0 \\ t^2: c_1 + c_2 = 0 \\ t: c_2 = 0 \\ t^0: c_1 + c_3 = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} \Leftrightarrow c_1 = c_2 = c_3 = 0 \\ \therefore \text{LINEÄR OBERÖRDLING} \end{matrix} //$$

b) VAD SPÄNNER \mathcal{B} UPP?

$$c_1(t^3 + t^2 + 1) + c_2(t^2 + t) + c_3(t^3 + 1) = a + bt + ct^2 + dt^3$$

IDENT:

$$\begin{cases} t^3: c_1 + c_3 = d \\ t^2: c_1 + c_2 = c \\ t: c_2 = b \\ t^0: c_1 + c_3 = a \end{cases} \quad \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d \\ c \\ b \\ a \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & d \\ 1 & 1 & 0 & c \\ 0 & 1 & 0 & b \\ 1 & 0 & 1 & a \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & d \\ 0 & 1 & -1 & c-d \\ 0 & 0 & 1 & b-c+d \\ 0 & 0 & 0 & a-d \end{bmatrix}$$

\therefore SYSTEM HAR LÖSNING
OM OCH ENDAST OM $a = d$
DVS OMMDEN KONSTANTA
OCH LEDRÖDE KOEFF. ÄR
LIKNA.

| VÄLJ ETT POLYNOM, VIKOT SOM HELST, SOM
| INTE LIGGAR I HÖJET, EX. $p(t) = 1$ (LÖSNDE 0)
| konst. 1

| $\therefore G = \{ t^3 + t^2 + 1, t^2 + t, t^3 + 1, 1 \}$ är en bas
| för P_3

| (4 L.O. ELEMENT I ETT 4-DIM. VECTORMÅN)

| c_j löss c_1, c_2, c_3, c_4 ur:

$$c_1(t^3 + t^2 + 1) + c_2(t^2 + t) + c_3(t^3 + 1) + c_4 \cdot 1 = t^3$$

| IDENT:

$$\begin{cases} t^3: c_1 + c_3 = 1 \\ t^2: c_1 + c_2 = 0 \\ t: c_2 = 0 \\ t^0: c_1 + c_2 + c_3 = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} c_2 = 0, c_1 = 0, c_3 = 1, c_4 = -1 \\ \dots \end{matrix}$$

$$\therefore [t^3]_{\mathcal{C}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} //$$

$$3. \quad A = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -\frac{1}{2} & 3 \end{bmatrix}$$

Eigenwerte: kon. Evv.: $\det(A - \lambda I) = 0 \Leftrightarrow$

$$\begin{vmatrix} 3-\lambda & 2 \\ -\frac{1}{2} & 3-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow (3-\lambda)^2 + 1 = 0 \Leftrightarrow \lambda = 3 \pm i$$

Koll.: $3+i + 3-i = 6$; $\text{tr}A = 3+3 = 6$
 $(3+i)(3-i) = 9+1=10$; $\det(A) = 9+1=10$ am ✓

Eigenvektoren: $\lambda = 3+i$: $A \bar{v} = (3+i) \bar{v} \Leftrightarrow$

$$(A - (3+i)I) \bar{v} = \bar{0}$$

$$\left[\begin{array}{cc|c} -i & 2 & 0 \\ -\frac{1}{2} & -i & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{(FÜSCHAUSSA)}} \left[\begin{array}{cc|c} -i & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \quad \text{Vektor: } \bar{v} = \begin{bmatrix} 2 \\ i \end{bmatrix}$$

ENGLISCH SAYS BUR $\begin{bmatrix} 2 \\ -i \end{bmatrix}$ EN Eigenvektor

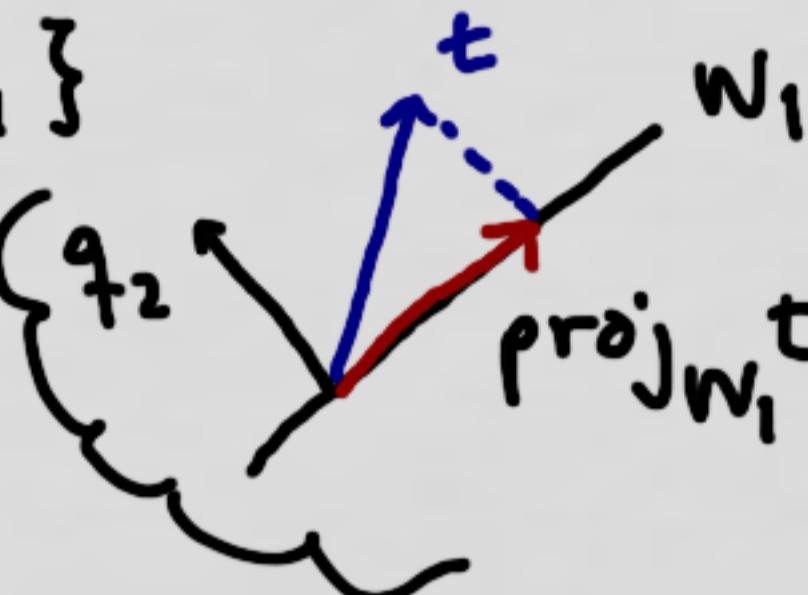
FÜR EIGENVEKTOREN $3-i$ (Komplexkonjugiert PAAR)

$$\therefore P = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ i & -i \end{bmatrix}; D = \begin{bmatrix} 3+i & 0 \\ 0 & 3-i \end{bmatrix} \quad \text{GEM} \quad A = PDP^{-1}$$

4. a) BESTÄM FÖRST EN ORTOGONAL BAS
FÖR P_1 . EN BAS IÄR $\{1, t\}$. ORTOGONALITET
DÖRNA MED GRAM-SCHMIDT.

$$\begin{aligned} \cdot q_1(t) &= 1, W_1 = \text{Span}\{q_1\} \\ \cdot q_2(t) &= t - \text{proj}_{W_1} t = \quad \{q_2\} \quad \text{proj}_{W_1} t \\ &= t - \frac{\langle t, 1 \rangle}{\langle 1, 1 \rangle} 1 = t - \frac{1}{2} \end{aligned}$$

$$\text{VALD } \tilde{q}_2(t) = 2t - 1.$$



EN ORTOGONAL BAS FÖR P_1 IÄR $\{1, 2t-1\}$

MEN FÖR NU:

$$\begin{aligned} \text{proj}_{P_1}(t^2) &= \frac{\langle t^2, 1 \rangle}{\langle 1, 1 \rangle} 1 + \frac{\langle t^2, 2t-1 \rangle}{\langle 2t-1, 2t-1 \rangle} (2t-1) = \\ &= \frac{1/3}{1} \cdot 1 + \frac{1/6}{4/3} (2t-1) = \frac{1}{3} + \frac{1}{2}(2t-1) = \\ &= t - \frac{1}{6} // \end{aligned}$$

b) DET GÅLLEN LÖTT

$$\begin{aligned} \int_0^1 (t^2 + at + b)^2 dt &= \|t^2 + at + b\|^2 \\ &= \|t^2 - (-at - b)\|^2 = \text{dist}(t^2, -at - b)^2 \end{aligned}$$

DÄTTA MINIMERAS, ENLIGT SATS, DÄ

$$-at - b = \text{proj}_{P_1} t^2 \text{ DVS}$$

$$a = -1 \text{ OCH } b = \frac{1}{6} //$$

(DET MINIMERA VÄRDETT TÄR $\frac{1}{180}$)

SKALÄRPRODUKTER

$$\langle t, 1 \rangle = \int_0^1 t \cdot 1 dt = \frac{1}{2}$$

$$\langle 1, 1 \rangle = \int_0^1 1 \cdot 1 dt = 1$$

$$\langle t^2, 1 \rangle = \int_0^1 t^2 \cdot 1 dt = \frac{1}{3}$$

$$\langle t^2, 2t-1 \rangle = \int_0^1 t^2 (2t-1) dt$$

$$= \int_0^1 2t^3 - t^2 dt = \frac{1}{2} - \frac{1}{3} = \frac{1}{6}$$

$$\langle 2t-1, 2t-1 \rangle = \int_0^1 (2t-1)(2t-1) dt$$

$$= \int_0^1 4t^2 - 4t + 1 dt$$

$$= \frac{4}{3} - 2 + 1 = \frac{1}{3}$$

$$5. y'' - 4y' + 4y = (x+1)e^{-2x}$$

"Homogen + Partikular"

Homogen: Kon. Ekw.: $r^2 - 4r + 4 = 0 \Leftrightarrow$

$$r = 2 \pm \sqrt{4-4} = 2 \text{ mult. 2}$$

$$\therefore y_h = Ae^{2x} + Bxe^{2x}$$

Partikular: Ansatz $y_p = z(x)e^{-2x}$

$$y_p' = z'e^{-2x} - 2ze^{-2x}$$

$$y_p'' = z''e^{-2x} - 4z'e^{-2x} + 4ze^{-2x}$$

in 1. Ekv.:

$$\cancel{z''e^{-2x}} - 4\cancel{z'e^{-2x}} + 4\cancel{ze^{-2x}} - 4(z'e^{-2x} - 2ze^{-2x}) \\ + 4ze^{-2x} = (x+1)\cancel{e^{-2x}} \Leftrightarrow$$

$$z'' - 8z' + 16z = x+1$$

Ansatz (1. ANSATZFEN): $z(x) = ax + b$

$$z' = a, z'' = 0 \text{ in 1. Ekv.}:$$

$$0 - 8a + 16(ax+b) = x+1$$

IDENT.:

$$\begin{aligned} x^1: 16a &= 1 \\ x^0: -8a + 16b &= 1 \end{aligned} \quad \left\{ \Leftrightarrow \begin{array}{l} a = 1/16 \\ b = 3/32 \end{array} \right.$$

$$\therefore z(x) = \frac{1}{16}x + \frac{3}{32}$$

$$\therefore y_p = \frac{1}{32}(2x+3)e^{-2x}$$

$$\therefore y = y_h + y_p = Ae^{2x} + Bxe^{2x} + \frac{1}{32}(2x+3)e^{-2x}$$

6. a) $y = e^{-x} \cos 2x$, $y' = -e^{-x} \cos 2x - 2e^{-x} \sin 2x$
 $y'' = e^{-x} \cos 2x + 2e^{-x} \sin 2x + 2e^{-x} \sin 2x - 4e^{-x} \cos 2x$
 $= -3e^{-x} \cos 2x + 4e^{-x} \sin 2x$
 $y''' = 3e^{-x} \cos 2x + 6e^{-x} \sin 2x - 4e^{-x} \sin 2x + 8e^{-x} \cos 2x$
 $= 11e^{-x} \cos 2x + 2e^{-x} \sin 2x$
 $y^{(4)} = -11e^{-x} \cos 2x - 22e^{-x} \sin 2x - 2e^{-x} \sin 2x + 4e^{-x} \cos 2x$
 $= -7e^{-x} \cos 2x - 24e^{-x} \sin 2x$

IN 1 EKV.:

$$\begin{aligned} & -7e^{-x} \cos 2x - 24e^{-x} \sin 2x + 2(11e^{-x} \cos 2x + 2e^{-x} \sin 2x) \\ & + 14(-3e^{-x} \cos 2x + 4e^{-x} \sin 2x) + 18(-e^{-x} \cos 2x - 2e^{-x} \sin 2x) \\ & + 45e^{-x} \cos 2x = \underbrace{(-7+22-42-18+45)}_{=0} e^{-x} \cos 2x + \underbrace{(-24+4+56-36)}_{=0} e^{-x} \sin 2x = 0 \end{aligned}$$

b) EFTERSOM $e^{-x} \cos 2x$ ÄR EN LÖSNING FÖR EN ROT TIL
DEN KONDUKTIVITETSSÄVNINGEN $-1 \pm 2i$. $e^{-x} \sin 2x$ ÄR
OCH EN LÖSNING.

KORL.EKV.: $r^4 + 2r^3 + 14r^2 + 18r + 45 = 0$, DET GÅR
SÅLEDES KRTT BYGTA UT $(r+1-2i)(1+1+2i) = r^2 - 2r + 5$

UTFÖR DIVISIONEN

$$\begin{array}{r} r^2 + 9 \\ \hline r^4 + 2r^3 + 14r^2 + 18r + 45 \\ \hline r^4 + 2r^3 + 5r^2 \\ \hline 9r^2 + 18r + 45 \\ \hline 9r^2 + 18r + 45 \\ \hline 0 \end{array}$$

$$\therefore r^4 + 2r^3 + 14r^2 + 18r + 45 = (r^2 + 2r + 5)(r^2 + 9)$$

"ÖNKUSA RÖTTAR FÖR SÅLTEDS
 $\pm 3i$.

LÖSNINGAR TILL KORL.EKV.:
 $-1 \pm 2i, \pm 3i$

$$\therefore y_h = e^{-x} (A \cos 2x + B \sin 2x) + C \cos 3x + D \sin 3x$$

PARTIKULÄR:

$$\text{ANSATS: } y_p = Qx + b$$

$$y_p' = a, y_p'' = y_p''' = y_p^{(4)} = 0$$

IN 1 EKV.:

$$0+0+0+18a+45(ax+b)=3x-15$$

IDENT.:

$$\begin{aligned} x^1: 45a &= 3 \\ x^0: 18a + 45b &= -15 \end{aligned} \quad \left. \right\}$$

$$a = \frac{3}{45} = \frac{1}{15}$$

$$b = \frac{1}{45} \left(-15 - \frac{18}{15} \right) = -\frac{1}{3} - \frac{2}{75} = \frac{-75}{75} = \frac{-9}{25}$$

$$\therefore y_p = \frac{1}{15}x - \frac{9}{25} /$$

$$\begin{aligned} \therefore y &= y_h + y_p = \\ &= e^{-x} (A \cos 2x + B \sin 2x) + C \cos 3x + D \sin 3x + \frac{1}{15}x - \frac{9}{25} // \end{aligned}$$

7. a) B SÅDAN VÄR LINJÄRT OBEROENDÖ OCH SPÄNNNA VÄR V . //
- b) $H \subseteq V$ SÅDAN ATT $\vec{0} \in H$; $\vec{u}, \vec{v} \in H \Rightarrow \vec{u} + \vec{v} \in H$; $c\vec{u} \in H$ //
- c) $[\vec{x}]_B$ ÄR KOORDINATENNA FÖR \vec{x} RELATIVT BASEN B , DVS OM
 $[\vec{x}]_B = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} \Leftrightarrow \vec{x} = c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + \dots + c_n \vec{v}_n$.
- d) $T: V \rightarrow W$ EN FUNCTION FRÅN V TILL W SÅDAN ATT
 $T(\vec{u} + \vec{v}) = T(\vec{u}) + T(\vec{v})$ OCH $T(c\vec{u}) = cT(\vec{u})$ //