

① Se separat papper på slutet.

② a.  $\{b_1, \dots, b_n\}$  är en bas för underrummet  $W$  om  $b_1, \dots, b_n$  är linjärt oberoende och  $\text{Span}\{b_1, \dots, b_n\} = W$ .

b. Vi tillämpar Gram-Schmidt metoden.

Sätt  $b_1 = v_1$ .

$$v_2 - \frac{b_1 \cdot v_2}{b_1 \cdot b_1} \cdot b_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} - \frac{-6}{5} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 6 \\ -5 \\ 3 \\ 10 \end{bmatrix}$$

Vi sätter  $b_2 = (6, -5, 3, 10)$ .

$$v_3 - \frac{b_1 \cdot v_3}{b_1 \cdot b_1} \cdot b_1 - \frac{b_2 \cdot v_3}{b_2 \cdot b_2} \cdot b_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -7 \\ -2 \end{bmatrix} - \frac{16}{5} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{-34}{170} \begin{bmatrix} 6 \\ -5 \\ 3 \\ 10 \end{bmatrix} =$$

$$= \frac{1}{5} \left( \begin{bmatrix} 10 \\ 5 \\ -35 \\ -10 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 16 \\ 0 \\ -32 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 6 \\ -5 \\ 3 \\ 10 \end{bmatrix} \right) = 0$$

Detta betyder att  $v_3$  ligger i  $\text{Span}\{b_1, b_2\}$ ,

så  $b_1$  och  $b_2$  bildar en OG-bas för  $W$ .

c. Det ortogonala komplementet  $W^\perp$  till ett underrum  $W$  är mängden av alla vektorer som är ortogonala mot alla vektorer i  $W$ .

(d) Vi har komplettera basen  $b_1, b_2$  i  $b$  till en OG-bas  $b_1, b_2, b_3, b_4$  för  $\mathbb{R}^4$ . Då bildar  $b_3, b_4$  en bas för  $W^\perp$ , så  $\dim(W^\perp) = 2$ .

(3) a) Vi räknar ut egenvärdena genom att titta på nollställena till  $\det(A - \lambda I) = 0$ .

$$\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} 2-\lambda & 1 & 0 \\ 1 & 2-\lambda & 0 \\ 1 & 1 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda) \begin{vmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 1 & 2-\lambda \end{vmatrix} =$$

$$= (1-\lambda)((2-\lambda)^2 - 1) = (1-\lambda)(\lambda^2 - 4\lambda + 3) =$$

$$= (1-\lambda)(\lambda-1)(\lambda-3)$$

Så egenvärdena är  $\lambda_{1,2} = 1$  och  $\lambda_3 = 3$ .

(b)  $\lambda = 1$ :  $A - I = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

Vi kan välja  $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,  $v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

$\lambda = 3$ :  $A - 3I = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim$

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

Vi kan välja  $v_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

③ Ja,  $A$  är diagonaliserbar.

$$A = PDP^{-1} \quad \text{där} \quad P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

Vi räknar ut  $P^{-1}$ .

$$\begin{aligned} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] &\sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right] \\ &\sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1/2 & 1/2 & 0 \end{array} \right] \sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1/2 & -1/2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1/2 & -1/2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1/2 & 1/2 & 0 \end{array} \right] \end{aligned}$$

$$\text{Så } P^{-1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

④ a. Vi behöver hitta bilderna av standardvektorerna  $e_1, e_2, e_3$ .

Om  $v_1 = (0, 0, 2)$ ,  $v_2 = (0, 1, 1)$  och  $v_3 = (-1, 2, 0)$ ,

$$\text{så är } e_1 = -v_3 + 2v_2 - v_1$$

$$e_2 = v_2 - \frac{1}{2}v_1$$

$$e_3 = \frac{1}{2}v_1.$$

$$\begin{aligned} \text{Så } T(e_1) &= -T(v_3) + 2T(v_2) - T(v_1) = \\ &= (5, -2, 0) + (6, -2, 2) + (-4, 0, 2) = (7, -4, 4) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} T(e_2) &= T(v_2) - \frac{1}{2}T(v_1) = (3, -1, 1) - (2, 0, -1) = \\ &= (1, -1, 2) \end{aligned}$$

$$T(e_3) = \frac{1}{2}T(v_1) = (2, 0, -1).$$

Alltså är avbildningsmatrisen

$$A = \begin{bmatrix} 7 & 1 & 2 \\ -4 & -1 & 0 \\ 4 & 2 & -1 \end{bmatrix}.$$

(b.) Detta ges av  $|\det(A)|$ .

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 7 & 1 & 2 \\ -4 & -1 & 0 \\ 4 & 2 & -1 \end{vmatrix} = 2 \cdot \begin{vmatrix} -4 & -1 \\ 4 & 2 \end{vmatrix} - 1 \cdot \begin{vmatrix} 7 & 1 \\ -4 & -1 \end{vmatrix} =$$

$$= 2 \cdot (-8 + 4) - (-7 + 4) = -8 + 3 = -5$$

Så parallelepipedens volym blir 8 ggr större.

(c.) Nej. Alla linjära avbildningar avbildar  $\mathbb{O}$  på  $\mathbb{O}$ , vilket denna inte gör.   
 standard

5. <sup>a</sup> Koordinaterna till  $p_1, p_2, p_3$  i basen

$$e_1 = 1, e_2 = t, e_3 = t^2 \text{ är}$$

$$v_1 = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 8 \end{bmatrix}, v_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 5 \end{bmatrix}.$$

Vi testar om dessa är linjärt oberoende.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 4 \\ 2 & 1 & -1 \\ 8 & 5 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\begin{smallmatrix} (-2) & (-8) \\ \swarrow & \searrow \end{smallmatrix}} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & -9 \\ 0 & 5 & -32 \end{bmatrix} \xrightarrow{(-5)} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & -9 \\ 0 & 0 & 13 \end{bmatrix}$$

Så vektorerna är linj. ob. och  $\{p_1, p_2, p_3\}$  är en bas, eftersom  $\dim(\mathbb{P}^2) = 3$ .

(b.) Vi måste ta fram  $T(p_1), T(p_2), T(p_3)$ .

$$T(p_1) = -1 + 4 - (1-t) = t + 2$$

$$T(p_2) = 2 + 16t + 1 + 2(1-t) + 8(1-t)^2 = 8t^2 - 2t + 13$$

$$T(p_3) = 1 + 10t + (1-t) + 5(1-t)^2 = 5t^2 - t + 7$$

Nu måste vi hitta dessa vektors koordinater i basen i a), kalla den B. Detta får vi genom att lösa  $c_1 \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 8 \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$  osv.

Vi löser alla dessa på en gång:  $\begin{bmatrix} T(p_1) \\ \vdots \end{bmatrix}_E$  där E är standardbasen

$$\left[ \begin{array}{ccc|ccc} 4 & 1 & 0 & 2 & 13 & 7 \\ -1 & 2 & 1 & 1 & -2 & -1 \\ 0 & 8 & 5 & 0 & 8 & 5 \end{array} \right] \begin{matrix} \uparrow \\ \textcircled{4} \end{matrix} \sim$$

$$\left[ \begin{array}{ccc|ccc} 0 & 9 & 4 & 5 & 5 & 3 \\ -1 & 2 & 1 & 1 & -2 & -1 \\ 0 & 8 & 5 & 0 & 8 & 5 \end{array} \right] \begin{matrix} \uparrow \\ \textcircled{-1} \end{matrix} \sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & -1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 9 & 4 & 5 & 5 & 3 \\ 0 & 8 & 5 & 0 & 8 & 5 \end{array} \right] \begin{matrix} \uparrow \\ \textcircled{-1} \end{matrix} \sim$$

$$\left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & -1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 5 & -3 & -2 \\ 0 & 8 & 5 & 0 & 8 & 5 \end{array} \right] \begin{matrix} \uparrow \\ \textcircled{-8} \end{matrix} \sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & -1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 5 & -3 & -2 \\ 0 & 0 & 13 & -40 & 32 & 21 \end{array} \right] \begin{matrix} \uparrow \\ \textcircled{\frac{1}{13}} \end{matrix} \sim$$

$$\sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -2 & 9 & -4 & -3 \\ 0 & 1 & -1 & 5 & -3 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{40}{13} & \frac{32}{13} & \frac{21}{13} \end{array} \right] \begin{matrix} \uparrow \\ \textcircled{1} \end{matrix} \textcircled{2} \sim \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{37}{13} & \frac{12}{13} & \frac{2}{13} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{25}{13} & -\frac{7}{13} & -\frac{5}{13} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{40}{13} & \frac{32}{13} & \frac{21}{13} \end{array} \right]$$

Alltså är avbildningsmatrisen  $\frac{1}{13} \begin{bmatrix} 37 & 12 & 2 \\ 25 & -7 & -5 \\ -40 & 32 & 21 \end{bmatrix}$  i basen B.

6. a. Nej, det är falskt. Om  $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  så är  $(AB)^T = \left( \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right)^T = [2]^T = [1]$ , men  $A^T B^T = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ .

b. Sant. Vi vet att  $\dim(\text{Nul}(A)) + \dim(\text{Col}(A)) = 7$ , och eftersom de båda är heltal kan de inte vara lika.

(c) Falskt.  $T \times A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$  är diagonaliserbar med  $\lambda_1 = 0$ ,  $\lambda_2 = 1$ , och  $\psi_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,  $\psi_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ , men den är inte inverterbar eftersom  $\det(A) = 0$ .

(7. a.) Se sid 148 i boken.

(b.) Se sid 338 i boken.

Anonym kod	MVE275 Linjär algebra AT 150824	sid.nummer 1	Poäng
------------	---------------------------------	-----------------	-------

1. Till nedanstående uppgifter skall korta lösningar redovisas, samt svar anges, på anvisad plats (endast lösningar och svar på detta blad, och på anvisad plats, beaktas).

- (a) Är vektorn  $(4, -1, -5)$  en linjärkombination av vektorerna  $(3, 1, -2)$  och  $(-1, 2, 4)$ ? (2p)

Lösning: I så fall är  $u = av_1 + bv_2$ . Vi vill hitta  $a$  och  $b$ .

$$\begin{bmatrix} 3 & -1 & 4 \\ 1 & 2 & -1 \\ -2 & 4 & -5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 3 & -1 & 4 \\ -2 & 4 & -5 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{③} - 3 \cdot \text{①}} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -7 & 7 \\ 0 & 8 & -7 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{②} \cdot (-1/7)} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 8 & -7 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{③} - 8 \cdot \text{②}} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Sista raden säger att  $0 = 1$ , alltså är ekvationssystemet inte lösbart.

Svar: Nej. Nej som är dvrt  $A^T A = I$

- (b) Ge ett exempel på en  $3 \times 3$ -matris vars kolonner bildar en ortogonal mängd. Matrisen ska inte vara diagonal. (2p)

Lösning: T ex  $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ . Kolonnerna är ortogonala

och har längd 1, men matrisen är inte diagonal.

Svar: .....

- (c) Låt (2p)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -3 & 6 \end{bmatrix}$$

och  $b = (2, a)$ . För vilka värden på  $a$  har systemet  $Ax = b$  unik lösning, inga lösningar, respektive oändligt många lösningar? Kan alla de fallen inträffa?

Lösning:

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 2 \\ -3 & 6 & a \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{②} + 3 \cdot \text{①}} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & a+6 \end{bmatrix}$$

Om  $a+6=0$ , dvs  $a=-6$ , har systemet oändligt många lösningar. Om  $a \neq -6$  har systemet ingen lösning. Systemet kan inte ha unik lösning.

Svar: .....

Var god vänd!

(d) Bestäm baser för kolonrummet och nollrummet till matrisen

(3p)

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

Lösning:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & -4 \\ 1 & -3 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{1} \sim \begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & 1 & -4 \end{bmatrix} \xrightarrow{2} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & -10 \\ 0 & 1 & -4 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{matrix} x_1 = 10x_3 \\ x_2 = 4x_3 \end{matrix}$$

En bas för kolonrummet ges av  $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$  och  $\begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix}$ .

— " — nollrummet — " —  $\begin{bmatrix} 10 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}$  (genom att välja  $x_3 = 1$ .)

Svar: .....

(e) Bestäm koordinaterna för vektorn  $(2, -1)$  i basen  $b_1 = (1, -2)$ ,  $b_2 = (0, -1)$ .

(2p)

Lösning:

Vi vill hitta  $c_1$  och  $c_2$  så att  $c_1 b_1 + c_2 b_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}$ .

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -2 & -1 & -1 \end{bmatrix} \xrightarrow{2} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{-1} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -3 \end{bmatrix}$$

Alltså är koordinaterna  $c_1 = 2$ ,  $c_2 = -3$ .

Svar: ..... 1 .....

(f) En  $2 \times 2$ -matris  $A$  har egenvärdena  $-1$  och  $3$  med egenvektorer  $(1, 3)$  respektive  $(-1, 1)$ . Räkna ut  $A^{100}$ .

(3p)

Lösning: Vi diagonaliserar  $A$  och får

$$A = PDP^{-1} \text{ där } D = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}, P = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} \text{ och}$$

$$P^{-1} = \frac{1}{1 - (-3)} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -3 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -3 & 1 \end{bmatrix}$$

$$D^{100} = \begin{bmatrix} (-1)^{100} & 0 \\ 0 & 3^{100} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad A^{100} = PD^{100}P^{-1} = PIP^{-1} = PP^{-1} = I.$$

Svar: ..... I .....