

MVE275 Linjär algebra AT

Del 1: Godkänddelen

1. (a) Vi projicerar  $\begin{bmatrix} 3 \\ 5 \end{bmatrix}$  på vektorn  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  och får  $\frac{3 \cdot 1 + 5 \cdot 1}{1+1} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{8}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 4 \end{bmatrix}$ . Avståndet mellan punkten och linjen blir då  $\left\| \begin{bmatrix} 3 \\ 5 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 4 \\ 4 \end{bmatrix} \right\| = \left\| \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\| = \sqrt{1+1} = \sqrt{2}$ .

(b)

$$\begin{bmatrix} A & I \\ 0 & B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X & Y \\ 0 & I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} AX & AY + I \\ 0 & B \end{bmatrix}.$$

Vi får alltså matrisekvationerna

$$\begin{aligned} AX = B &\iff X = A^{-1}B && \text{och} \\ AY + I = A &\iff Y + A^{-1} = I &\iff Y = I + A^{-1}. \end{aligned}$$

(c)

$$A \sim \begin{bmatrix} 1 & 5/4 & 9/4 \\ 6 & 5 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 5/4 & 9/4 \\ 0 & -10/4 & -50/4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 5/4 & 9/4 \\ 0 & 1 & 5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & -4 \\ 0 & 1 & 5 \end{bmatrix}.$$

Lösningen till  $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$  ges av  $x_1 = 4x_3$  och  $x_2 = -5x_3$ , alltså  $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 4 \\ -5 \\ 1 \end{bmatrix} t$ . Vi får alltså

$$\text{Col } A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 4 \\ 6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 5 \\ 5 \end{bmatrix} \right\}, \quad \text{Nul } A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 4 \\ -5 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

- (d) Triangelns area är hälften av arean av parallelogrammet som spänns upp av  $(3, 1)$  och  $(2, -6)$ . Så triangelarean är  $\frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & -6 \end{pmatrix} \right| = \frac{1}{2} |-18 - 2| = 20/2 = 10$ .

- (e) Ekvationssystemet har en icke-trivial lösning om  $\det A = 0$ . Vi har alltså  $\det \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 7 & a \end{pmatrix} = a + 7$ , vilket är noll om  $a = -7$ .

(f)

$$\begin{aligned} &\left[ \begin{array}{ccc|ccc} 0 & 2 & 4 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow[\text{I} \leftrightarrow \text{II}]{\text{I} \rightarrow \frac{1}{2}\text{I}} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1/2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{III} \rightarrow \text{III} - \text{I}} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 0 & -1 & 1 \end{array} \right] \\ &\sim_{\text{III} \rightarrow \text{III} + 2\text{II}} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & -1 & 1 \end{array} \right] \sim_{\substack{\text{III} \rightarrow \frac{1}{3}\text{III} \\ \text{II} \rightarrow \text{II} - 2\text{III}}} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1/6 & 2/3 & -2/3 \\ 0 & 0 & 1 & 1/3 & -1/3 & 1/3 \end{array} \right] \\ &\sim_{\text{I} \rightarrow \text{I} - 2\text{II}} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1/3 & -1/3 & 4/3 \\ 0 & 1 & 0 & -1/6 & 2/3 & -2/3 \\ 0 & 0 & 1 & 1/3 & -1/3 & 1/3 \end{array} \right]. \end{aligned}$$

Alltså

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 1/3 & -1/3 & 4/3 \\ -1/6 & 2/3 & -2/3 \\ 1/3 & -1/3 & 1/3 \end{bmatrix}.$$

2. (a) En vektor  $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$  är egenvektor till en  $n \times n$  matris  $A$  om det existerar ett tal  $\lambda$  så att  $A\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$ .  
 (b) Egenvärdena ges av lösningarna till  $\det(A - \lambda I_n) = 0$ .

$$\begin{aligned} & \det \left( \begin{bmatrix} 1-\lambda & 1 & 3 \\ 1 & 3-\lambda & 1 \\ 3 & 1 & 1-\lambda \end{bmatrix} \right) \\ &= (1-\lambda) \det \left( \begin{bmatrix} 3-\lambda & 1 \\ 1 & 1-\lambda \end{bmatrix} \right) - \det \left( \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 1-\lambda \end{bmatrix} \right) + 3 \det \left( \begin{bmatrix} 1 & 3-\lambda \\ 3 & 1 \end{bmatrix} \right) \\ &= (1-\lambda)((3-\lambda)(1-\lambda) - 3) - (1-\lambda-3) + 3(1-3(3-\lambda)) \\ &= (1-\lambda)(3-4\lambda+\lambda^2-1) + \lambda+2+9\lambda-24 \\ &= -\lambda^3 + 5\lambda^2 + 4\lambda - 20. \end{aligned}$$

Genom att testa olika rötter hittar vi  $\lambda_1 = 2$ :

$$-8 + 5 \cdot 4 + 4 \cdot 2 - 20 = 0.$$

Vi bryter ut  $(\lambda - 2)$ :

$$-\lambda^3 + 5\lambda^2 + 4\lambda - 20 = (\lambda - 2)(-\lambda^2 + 3\lambda + 10).$$

Den ekvationen har lösningar

$$\lambda_{2,3} = \frac{3}{2} \pm \sqrt{\frac{9}{4} + 10} = \frac{3}{2} \pm \sqrt{\frac{49}{4}} = \frac{3}{2} \pm \frac{7}{2},$$

alltså  $\lambda_2 = 10/2 = 5$  och  $\lambda_3 = -4/2 = -2$ .

Egenvärdena är alltså

$$\lambda_1 = 2, \quad \lambda_2 = 5, \quad \lambda_3 = -2.$$

- (c) Vi vet enligt sats att det finns tre egenvektorer som är vinkelräta mot varann.  
 (d) Vi räknar ut de normaliserade egenvektorerna.

Egenvektor till  $\lambda_1 = 2$ : Lösning av  $(A - 2I_3)\mathbf{v} = \mathbf{0}$ :

$$\begin{bmatrix} -1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & -1 \end{bmatrix} \sim \begin{matrix} \text{I} \rightarrow \text{I} + \text{II} \\ \text{III} \rightarrow \text{III} - 3\text{II} \\ \text{I} \leftrightarrow \text{II} \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & -2 & -4 \end{bmatrix} \sim \begin{matrix} \text{III} \rightarrow \text{III} + \text{II} \\ \text{II} \rightarrow \text{II} : 2 \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \text{I} \rightarrow \text{I} - \text{II} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Vi får alltså  $\mathbf{v}_1 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

Egenvektor till  $\lambda_2 = 5$ : Lösning av  $(A - 5I_3)\mathbf{v} = \mathbf{0}$ :

$$\begin{bmatrix} -4 & 1 & 3 \\ 1 & -2 & 1 \\ 3 & 1 & -4 \end{bmatrix} \sim \begin{matrix} \text{I} \rightarrow \text{I} + 4\text{II} \\ \text{III} \rightarrow \text{III} - 3\text{II} \end{matrix} \begin{bmatrix} 0 & -7 & 7 \\ 1 & -2 & 1 \\ 0 & 7 & -7 \end{bmatrix} \sim \begin{matrix} \text{III} \rightarrow \text{III} + \text{I} \\ \text{II} \leftrightarrow \text{II} : 7 \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \text{I} \rightarrow \text{I} + 2\text{II} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Vi får alltså  $\mathbf{v}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

Egenvektor till  $\lambda_3 = -2$ : Lösning av  $(A + 2I_3)\mathbf{v} = \mathbf{0}$ :

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 & 3 \\ 1 & 5 & 1 \\ 3 & 1 & 3 \end{bmatrix} \sim \text{III} \rightarrow \text{III} + \text{I} \begin{bmatrix} 1 & 5 & 1 \\ 3 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \text{II} \rightarrow \text{II} + 3\text{I} \begin{bmatrix} 1 & 5 & 1 \\ 0 & -14 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{matrix} \text{I} \rightarrow \text{I} + \frac{5}{14}\text{II} \\ \text{II} \rightarrow -\frac{1}{14}\text{II} \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Vi får alltså  $\mathbf{v}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$ .

Så  $A = PDP^T$ , där

$$D = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}, \quad P = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 & \sqrt{2} & \sqrt{3} \\ -2 & \sqrt{2} & 0 \\ 1 & \sqrt{2} & -\sqrt{3} \end{bmatrix}.$$

3. (a)  $\text{span}\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3\}$  är mängden av alla linjärkombinationer av  $\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_2$  och  $\mathbf{v}_3$ .

(b) Sätt  $\mathbf{b}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$ . Vi fixar en vektor vinkelrätt mot  $\mathbf{b}_1$  genom att räkna

$$\mathbf{b}_2 = \mathbf{v}_2 - \frac{\mathbf{v}_2 \cdot \mathbf{b}_1}{\|\mathbf{b}_1\|^2} \mathbf{b}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

En vektor vinkelrätt mot  $\mathbf{b}_1$  och  $\mathbf{b}_2$  är given genom

$$\mathbf{b}_3 = \mathbf{v}_3 - \frac{\mathbf{v}_3 \cdot \mathbf{b}_1}{\|\mathbf{b}_1\|^2} \mathbf{b}_1 - \frac{\mathbf{v}_3 \cdot \mathbf{b}_2}{\|\mathbf{b}_2\|^2} \mathbf{b}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} - \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{5}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Efter normaliseringen blir basen

$$\{\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{u}_3\} = \left\{ \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

(c) Koordinaterna blir

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{u}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}(2 + 1 + 3) = \frac{6}{\sqrt{3}}, \quad \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}_2 = \frac{1}{\sqrt{6}}(2 - 2 + 3) = \frac{3}{\sqrt{6}}, \quad \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}}(-2 + 3) = \frac{1}{\sqrt{2}}.$$

Koordinatvektorn blir alltså  $\begin{bmatrix} 6/\sqrt{3} \\ 3/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}$ .

4. (a) Vad händer med standardbasvektorerna:

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_1 &\rightarrow \mathbf{e}_1 \rightarrow \mathbf{e}_1 \rightarrow \mathbf{0}, \\ \mathbf{e}_2 &\rightarrow \mathbf{e}_2 \rightarrow -\mathbf{e}_2 \rightarrow -\mathbf{e}_2, \\ \mathbf{e}_3 &\rightarrow -\mathbf{e}_3 \rightarrow \mathbf{e}_3 \rightarrow \mathbf{e}_3. \end{aligned}$$

Standardmatrisen till  $T$  är alltså

$$\begin{bmatrix} T(\mathbf{e}_1) & T(\mathbf{e}_2) & T(\mathbf{e}_3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

(b) Vi kollar om  $x_1\mathbf{v}_1 + x_2\mathbf{v}_2 + x_3\mathbf{v}_3 = \mathbf{0}$  har icke-triviala lösningar:

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 2 & 6 & 2 \\ 2 & 5 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \sim \begin{matrix} \text{II} \rightarrow \text{II} - 2\text{I} \\ \text{III} \rightarrow \text{III} - 2\text{I} \\ \text{IV} \rightarrow \text{IV} + \text{I} \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 3 & 3 \end{bmatrix} \sim \begin{matrix} \text{IV} \rightarrow \text{IV} + 3\text{III} \\ \text{II} \leftrightarrow -\text{III} \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Det finns bara två pivotpositioner och alltså finns det icke-triviala lösningar. Vektorerna är alltså inte linjärt oberoende.

## Del 2: Överbetygsdelen

5. (a) Vi kontrollerar att  $U$  uppfyller kriterierna för att vara ett underrum:

- i. Om  $p(x) = 0$  för alla  $x$ , så är  $p(1) = p(-1) = 0$ , så nollvektorn ligger i  $U$ .
- ii. Tag  $p \in U$  och  $a \in \mathbb{R}$ . Då är  $(ap)(1) = a \cdot p(1) = a \cdot 0 = 0$ , och samma för  $(ap)(-1)$ , så  $ap \in U$ .
- iii. Tag  $p, q \in U$ . Då är  $(p+q)(1) = p(1) + q(1) = 0 + 0 = 0$ , och samma för  $(p+q)(-1)$ . Alltså är  $p+q \in U$ .

Alltså är  $U$  ett underrum.

- (b) Sätt  $p(x) = ax^3 + bx^2 + cx + d$ . Villkoret  $p(1) = 0$  ger  $a + b + c + d = 0$ , och villkoret  $p(-1) = 0$  ger  $-a + b - c + d = 0$ . Fyra variabler och två uppenbart inte ekvivalenta ekvationer ger en tvådimensionella lösningsmängd. Två linjärt oberoende lösningar är  $p_1(x) = x^2 - 1$  och  $p_2(x) = x^3 - x$ , som vi då kan ta som bas för  $U$ . För att utvidga detta till en bas för  $V$  behöver vi ett polynom som uppfyller  $p(1) = p(-1) \neq 0$ , t.ex.  $p_3(x) = 1$ . Då är  $\{p_1, p_2, p_3\}$  en bas för  $V$ . För att utvidga till en bas för hela  $\mathbb{P}^3$  behöver vi ett polynom som uppfyller  $p(1) \neq p(-1)$ , t.ex.  $p_4(x) = x$ . Då är  $\{p_1, p_2, p_3, p_4\}$  en bas för  $\mathbb{P}^3$ .

6. (a) **Falskt:** Tag t.ex.  $\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$  och  $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ , då är

$$\|\mathbf{u} - \mathbf{v}\| = \left\| \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\| = \sqrt{1^2 + 1^2} = \sqrt{2}, \quad \text{men} \quad \|\mathbf{u}\| - \|\mathbf{v}\| = 1 - 1 = 0.$$

- (b) **Falskt:** Vi skriver ekvationssystemet som  $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ . Då är  $A$  en  $7 \times 9$  matris, och dimensionssatsen säger att  $\dim \text{Nul } A + \dim \text{Col } A = 9$ . Eftersom  $\dim \text{Col } A$  kan vara högst 7, så betyder det att  $\dim \text{Nul } A \geq 2$ . Men om alla lösningar är multipler av en fix lösning så är  $\dim \text{Nul } A = 1$ . Motsägelse!
- (c) **Sant:** Tag t.ex.  $A = I_4$ , då är  $\det(A) = 1$ , och

$$\det(2A) = \det \left( \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \right) = 16 = 16 \cdot 1 = 16 \cdot \det A.$$

7. (a) Vi har  $(A^T)^{-1}A^T = I_n = (AA^{-1})^T = (A^{-1})^T A^T$ . Genom att multiplicera med  $(A^T)^{-1}$  från högerleden får vi resultatet.
- (b) Låt mängden vara given av  $B = \{\mathbf{0}, \mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_p\}$ , då är  $a\mathbf{0} + 0\mathbf{b}_1 + \dots + 0\mathbf{b}_p = \mathbf{0}$  en linjärkombination som ger noll men där inte alla koefficienter är lika med noll. Vektorerna är alltså inte linjärt oberoende.