

Tillåtna hjälpmedel: skrivdon. Lösningarna skall vara försedda med motiveringar. Varje uppgift ger max. 6 poäng. Ett resultat på minst 8, 12, 16, resp. 20 poäng ger 1, 2, 3, resp. 4 bonuspoäng som endast tillgodoräknas vid den ordinarie tentamen 9/1 2019 (under förutsättning att 16 poäng eller mer uppnåtts på tentamen). Motivera svaren!

1. (a) Ge en definition av dimensionen av ett vektorrum V .
(b) Hitta en bas och ange dimensionen av delrummet

$$\text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 7 \\ 9 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 7 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

i \mathbb{R}^4 .

2. (a) Visa att

$$B = (x^2 + x + 1, x^2 - 1, x^2) \quad \text{och} \quad B' = (x + 1, x - 1, x^2)$$

är två olika baser för P_2 .

- (b) Vilket polynom p har koordinaterna $(p)_B = (1, 1, -2)$ i basen B ?
(c) Hitta basbytesmatrisen $P_{B',B}$ (i boken kallat $P_{B \rightarrow B'}$).
(d) Vad är koordinaterna för p i B' ?

3. (a) För en linjära avbildning $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^{2019}$ har vi fått informationen att den antingen är injektiv eller surjektiv. Är det möjligt att avgöra vilken?
(b) Två vektorer \vec{v}_1 och \vec{v}_2 i \mathbb{R}^{2019} är givna så att $T(1, 1) = \vec{v}_1$ och $T(1, -1) = \vec{v}_2$. Ge en formel i termer av \vec{v}_1 och \vec{v}_2 för den första kolonnvektorn i standard matrisen för T . Ge en liknande formel för den andra kolonnvektorn.

4. (a) Ge en definition av begreppet egenvektor.
(b) Hitta nollrummet $N(A)$ där

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 4 & 5 \end{bmatrix}.$$

- (c) Vad har $N(A)$ med egenvärdena för A att göra?
(d) Hitta alla egenvärdena för matrisen A .

Lycka till!

**Lösningar till provet i 1MA024: Linjär algebra II 22 November 2019
klockan 14.00 – 16.00**

Lösning till problem 1.

- (a) Dimensionen av V är n om V har en bas med n vektorer annars är dimensionen ∞ .
- (b) Vi sätter in vektorerna som kolonner i en matris och radreducera. Här är hur man kan få Python till att göra detta (går ju dock inte till en tenta/dugga):

```
Python 2.7.13 (default, Sep 26 2018, 18:42:22)
[GCC 6.3.0 20170516] on linux2
Type "help", "copyright", "credits" or "license" for more information.
>>> from sympy import *
>>> from numpy import *
>>> A=Matrix([[1,1,0,2,2],[3,2,1,7,5],[4,3,1,9,7],[0,1,-1,-1,1]])
>>> A
Matrix([
[1, 1, 0, 2, 2],
[3, 2, 1, 7, 5],
[4, 3, 1, 9, 7],
[0, 1, -1, -1, 1]])
>>> A.rref()
(Matrix([
[1, 0, 1, 3, 1],
[0, 1, -1, -1, 1],
[0, 0, 0, 0, 0],
[0, 0, 0, 0, 0]]), [0, 1])
>>>
```

Vi ser att det finns ledande 1:or i kolonn ett och två, vilket visar enligt metod/sats att

$$\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$$

är en bas och dimensionen är 2 (antalet vektorer i basen).

Lösning till problem 2.

- (a) För både sätter vi in koordinater i standard basen som kolonner i en matris:

$$B : \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{\ominus 1 \\ \leftarrow}} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{\ominus 2 \\ \leftarrow}} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$B' : \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{\ominus 1 \\ \leftarrow}} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

I både fallen visar den radekvivalenta trappstegsform att rangen är 3 (ledande element i varje kolonn/rad) så de tre vektorerna är linjärt oberoende och därför enligt sats en bas för det 3-dimensionella rummet P_2 .

- (b) Koordinaterna $(1, 1, -2)$ i basen B betyder polynomet:

$$1(x^2 + x + 1) + 1(x^2 - 1) - 2(x^2) = x.$$

- (c) För att beräkna koordinater i basen B' för varje polynom måste vi lösa:

$$c_1(x + 1) + c_2(x - 1) + c_3x^2 = x^2 + x + 1$$

$$c_1(x + 1) + c_2(x - 1) + c_3x^2 = x^2 - 1$$

$$c_1(x + 1) + c_2(x - 1) + c_3x^2 = x^2$$

Dessa är varje för sig väldigt enkla linjära ekvationssystem och lösningarna till varje av dessa motsvarar kolonnerna i basbytesmatrisen:

$$P_{B',B} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Men för lite perspektiv framåt i kursen så ser man faktiskt att om man löser alla dessa på en gång med vanlig metod så ska man lösa det ekvationssystemet med augmenterat matris:

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -1 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\substack{\text{①} \\ \leftarrow \text{②}}} \sim \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -1 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\substack{\text{①} \\ \text{②} \cdot \frac{1}{2}}} \sim \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

Och vi ser att matrisen till höger är svaret.

- (d) Vi kunna använda matrisen och multiplicera på koordinaterna $(1, 1, -2)$, men det är nästan enklare att bara se på hur man kunna skriva x i basen och inse att:

$$x = \frac{1}{2}(x + 1) + \frac{1}{2}(x - 1)$$

och därför $(p)_{B'} = (\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, 0)$.

Lösning till problem 3.

- (a) Ja: den är injektiv. Det finns inga surjektiva linjära funktioner från \mathbb{R}^2 till \mathbb{R}^{2019} eftersom $2019 > 2$.

- (b) Den första kolonnen i standard matrisen är

$$T(\vec{e}_1) = T(1, 0) = T(\frac{1}{2}(1, 1) + \frac{1}{2}(1, -1)) = \frac{1}{2}T(1, 1) + \frac{1}{2}T(1, -1) = \frac{1}{2}\vec{v}_1 + \frac{1}{2}\vec{v}_2.$$

På liknande sätt är andra kolonnen:

$$T(\vec{e}_2) = T(0, 1) = T(\frac{1}{2}(1, 1) - \frac{1}{2}(1, -1)) = \frac{1}{2}T(1, 1) - \frac{1}{2}T(1, -1) = \frac{1}{2}\vec{v}_1 - \frac{1}{2}\vec{v}_2.$$

Lösning till problem 4.

- (a) En egenvektor är en vektor \vec{x} som löser $A\vec{x} = \lambda\vec{x}$ för något $\lambda \in \mathbb{R}$. (I bland kräves att $\vec{x} \neq \vec{0}$ - men det bryr vi oss inte om).
- (b) Nollrummet $N(A)$ är alla lösningar \vec{x} till $A\vec{x} = \vec{0}$:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 4 & 5 \end{bmatrix} \begin{array}{c} \textcircled{-2} \textcircled{-3} \\ \leftarrow \downarrow \leftarrow \\ \end{array} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & -2 \\ 0 & -2 & -4 \end{bmatrix} \begin{array}{c} \textcircled{-1} \textcircled{-2} \textcircled{-2} \\ \leftarrow \leftarrow \uparrow \leftarrow \\ \end{array} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Så alla lösningar kan skrivas med parameter $x_3 = t$:

$$(x, y, z) = t(1, -2, 1), t \in \mathbb{R}$$

alltså är $N(A) = \text{Span}\{(1, -2, 1)\}$.

- (c) Nollrummet är alla egenvektorer med egenvärde 0 - också kallat $E_0 = E_0(A)$.
- (d) Vi måste lösa den karakteristiska ekvationen:

$$\begin{aligned} 0 = \det \begin{bmatrix} 1-\lambda & 2 & 3 \\ 2 & 3-\lambda & 4 \\ 3 & 4 & 5-\lambda \end{bmatrix} &= ((1-\lambda)(3-\lambda)(5-\lambda) + 2 \cdot 4 \cdot 3 + 3 \cdot 2 \cdot 4) - \\ &\quad - ((1-\lambda)4 \cdot 4 + 2 \cdot 2(5-\lambda) + 3(3-\lambda)3) = \\ &= -\lambda^3 + 9\lambda^2 - 23\lambda + 16\lambda + 4\lambda + 9\lambda = \\ &= -\lambda^3 + 9\lambda^2 + 6\lambda \end{aligned}$$

Detta ger egenvärdena/lösningarna $\lambda \in \left\{ \frac{9 - \sqrt{105}}{2}, 0, \frac{9 + \sqrt{105}}{2} \right\}$.