Uppsala universitet Matematiska institutionen Ernst Dieterich Tomas Johnson

Prov i matematik Linjär algebra och geometri I, ES1 2007-10-22

Skrivtid: 14.00–19.00. Inga hjälpmedel förutom skrivdon. Lösningarna skall åtföljas av förklarande text. Varje uppgift ger maximalt 5 poäng.

1. Lös följande ekvationssystem.

$$\begin{cases} x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ -x_1 - x_2 + 2x_3 - 3x_4 + x_5 = 0 \\ x_1 + x_2 - 2x_3 - x_5 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 - x_3 + x_5 = 0 \end{cases}$$

2. Avgör om matrisen

$$A = \left(\begin{array}{cccc} 3 & 2 & 2 & 2 \\ 2 & 3 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 3 & 2 \\ 2 & 2 & 2 & 3 \end{array}\right)$$

är inverterbar, och bestäm inversen till A ifall den finns.

3.(a) Beskriv på parameterform alla kvadrupler (b_1,b_2,b_3,b_4) för vilka följande ekvationssystem är lösbart.

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 + 3x_3 + 4x_4 = b_1 \\ x_1 - 2x_3 + 7x_4 = b_2 \\ 3x_1 - 3x_2 + x_3 + 5x_4 = b_3 \\ x_1 + 2x_2 - 2x_3 + 13x_4 = b_4 \end{cases}$$

(b) Hur många lösningar (x_1, x_2, x_3, x_4) har systemet för dessa (b_1, b_2, b_3, b_4) ?

Var god vänd!

4. Lös följande matrisekvation.

$$\left(\begin{array}{ccc} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{array}\right) \ X \ \left(\begin{array}{ccc} 0 & 1 & 2 \\ 3 & 0 & 3 \\ 2 & 1 & 0 \end{array}\right) \ = \ \left(\begin{array}{ccc} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{array}\right)$$

- 5. Linjen L går genom punkterna A=(2,1,-3) och B=(0,2,-1). Bestäm avståndet mellan punkten P=(4,3,0) och linjen L, samt den punkt N på linjen L som ligger närmast P.
- 6. Planet E går genom punkterna $A=(5,4,3),\ B=(4,3,1)$ och C=(1,5,4). Bestäm avståndet mellan punkten P=(3,3,3) och planet E, samt den punkt N på planet E som ligger närmast P.
- 7. Speglingen i planet E: x-y+z=0 är en linjär operator $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$. Den avbildar linjen L: (x,y,z)=(2,1,0)+t(1,3,-1) på dess spegelbild L'.
- (a) Bestäm f:s matris.
- (b) Beskriv L' genom en ekvation på parameterform.
- 8. Den linjära operatorn i = hgf på \mathbb{R}^3 är sammansatt av rotationen f kring x-axeln med vinkel π , rotationen g kring g-axeln med vinkel π , och rotationen g kring g-axeln med vinkel g-axeln g-axeln med vinkel g-axeln g

LYCKA TILL!