

① Lös det linjära ekvationssystemet

$$\begin{cases} x + y - z = 1 \\ 2x + 3y + kz = 3 \\ x + 2y + 3z = k \end{cases} \quad \text{för alla värden på } k \in \mathbb{R}.$$

◀
$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 2 & 3 & k & 3 \\ 1 & 2 & 3 & k \end{array} \right) \begin{array}{l} \xleftarrow{(-2)} \text{①} \\ \xleftarrow{(-1)} \end{array} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & k+2 & 1 \\ 0 & 1 & 4 & k-1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \xleftarrow{(-1)} \text{②} \end{array} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & k+2 & 1 \\ 0 & 0 & 2-k & k-2 \end{array} \right)$$

1) När $k=2$ kommer systemet att innehålla en nollrad:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \begin{array}{l} \xleftarrow{(-1)} \text{①} \\ \leftarrow \text{kan tas bort} \end{array} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -5 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 1 \end{array} \right)$$

Systemet blev:

$$\begin{cases} x - 5z = 0 \\ y + 4z = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 5t \\ y = 1 - 4t \\ z = t \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}.$$

2) När $k \neq 2$ kan rad 3 delas med $2-k$:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & k+2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \textcircled{-(k+2)} \quad \textcircled{1} \end{array} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & k+3 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \leftarrow \\ \textcircled{-1} \end{array} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & -k-3 \\ 0 & 1 & 0 & k+3 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{array} \right)$$

Så

$$\begin{cases} x = -k-3 \\ y = k+3 \\ z = -1 \end{cases}$$

Svar: När $k = 2$ är lösningarna

$$\begin{cases} x = 5t \\ y = 1 - 4t \\ z = t \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}$$

När $k \neq 2$ är lösningarna

$$\begin{cases} x = -k-3 \\ y = k+3 \\ z = -1 \end{cases}$$

2) Låt $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & a \\ 0 & a & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

För vilka reella tal är A inverterbar?
Beräkna inversen A^{-1} för dessa A .

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{matrix} (-1) \\ \\ \leftarrow \end{matrix} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1-a & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{matrix} \\ \leftarrow \\ (a) \end{matrix} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & a(1-a) & -a & 1 & a \\ 0 & -1 & 1-a & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{matrix} \\ \leftarrow \\ (-1) \end{matrix} \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & a-1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & a(1-a) & -a & 1 & a \end{array} \right)$$

Matrisen är inte inverterbar om
 $a=0$ eller $a=1$. Om $a \neq 0$ och $a \neq 1$
får vi

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & a-1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{a-1} & \frac{1}{a(1-a)} & \frac{1}{1-a} \end{array} \right) \begin{matrix} \\ \leftarrow \\ \leftarrow \\ (a-1) \end{matrix} \sim \begin{matrix} \\ \\ \leftarrow (a) \end{matrix}$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & -\frac{1}{a-1} & \frac{1}{a-1} & \frac{a}{a-1} \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{1}{a} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{a-1} & \frac{1}{a(1-a)} & \frac{1}{1-a} \end{array} \right) \begin{array}{l} \leftarrow \\ \textcircled{-1} \end{array}$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -\frac{1}{a-1} & \frac{1}{a(a-1)} & \frac{a}{a-1} \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{1}{a} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{a-1} & -\frac{1}{a(a-1)} & -\frac{1}{a-1} \end{array} \right).$$

Så A^{-1} existerar för $a \neq 0$, $a \neq 1$,
och är lika med

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{a-1} & \frac{1}{a(a-1)} & \frac{a}{a-1} \\ 0 & \frac{1}{a} & 0 \\ \frac{1}{a-1} & -\frac{1}{a(a-1)} & -\frac{1}{a-1} \end{pmatrix}$$

Kontroll: $\begin{pmatrix} 1 & 1 & a \\ 0 & a & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{a-1} & \frac{1}{a(a-1)} & \frac{a}{a-1} \\ 0 & \frac{1}{a} & 0 \\ \frac{1}{a-1} & -\frac{1}{a(a-1)} & -\frac{1}{a-1} \end{pmatrix}$

$$= \begin{pmatrix} \frac{-1+a}{a-1} & \frac{1+a-1}{a(a-1)} - \frac{1}{a-1} & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{a-1}{a-1} \end{pmatrix} = I.$$

③ Antag att A och B är inverterbara matriser med inverserna A^{-1} och B^{-1} . Bestäm den matris X som uppfyller $AXB = AB + A^2$. Beräkna X om

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{och} \quad B = \begin{pmatrix} -5 & 3 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}.$$

$$AXB = AB + A^2 \quad (\Leftrightarrow)$$

$$\underbrace{A^{-1}A}_{=I}XB = \underbrace{A^{-1}AB}_{=I} + \underbrace{A^{-1} \cdot A \cdot A}_{=I} \quad (\Rightarrow)$$

$$XB = B + A \quad (\Leftrightarrow)$$

$$\underbrace{XB \cdot B^{-1}}_{=I} = \underbrace{B \cdot B^{-1}}_{=I} + A \cdot B^{-1} \quad (\Leftrightarrow)$$

$$\boxed{X = I + A \cdot B^{-1}}$$

$$B^{-1} = \frac{1}{(-5)(-1) - 2 \cdot 3} \cdot \begin{pmatrix} -1 & -3 \\ -2 & -5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 5 \end{pmatrix}$$

$$A \cdot B^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & 13 \\ 2 & 5 \end{pmatrix}$$

$$X = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 5 & 13 \\ 2 & 5 \end{pmatrix}$$

$$\boxed{X = \begin{pmatrix} 6 & 13 \\ 2 & 6 \end{pmatrix}}$$

Svar:

$$X = I + AB^{-1};$$

$$X = \begin{pmatrix} 6 & 13 \\ 2 & 6 \end{pmatrix}.$$

④ Lös ekvationen:

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & -1 & x \\ -1 & x & 1 & 0 \\ 0 & -1 & x & 1 \\ x & 1 & 0 & -1 \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & -1 & x \\ -1 & x & 1 & 0 \\ 0 & -1 & x & 1 \\ x & 1 & 0 & -1 \end{vmatrix} \begin{matrix} \textcircled{1} & \textcircled{-x} \\ \leftarrow & \\ & \leftarrow \\ & \leftarrow \end{matrix} =$$

$$= \begin{vmatrix} 1 & 0 & -1 & x \\ 0 & x & 0 & x \\ 0 & -1 & x & 1 \\ 0 & 1 & x & -1-x^2 \end{vmatrix} = \left[\begin{matrix} \text{kofaktorutv.} \\ \text{kolumn 1} \end{matrix} \right] =$$

$$= \underbrace{1 \cdot (-1)^{1+1}}_{=1} \cdot \begin{vmatrix} \textcircled{-1} & & \\ x & 0 & x \\ -1 & x & 1 \\ 1 & x & -1-x^2 \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} \textcircled{x} & \textcircled{0} & \textcircled{0} \\ -1 & x & 2 \\ 1 & x & -2-x^2 \end{vmatrix} = \left[\begin{matrix} \text{kofaktorutv.} \\ \text{rad 1} \end{matrix} \right]$$

$$= x \cdot (-1)^{1+1} \cdot \begin{vmatrix} x & 2 \\ x & -2-x^2 \end{vmatrix}$$

$$= x \left(\underbrace{x(-2-x^2)}_{-x^3-2x} - 2x \right) = -x^2(x^2+4)$$

Ekvationen blev

$$-x^2(x^2+4)=0.$$

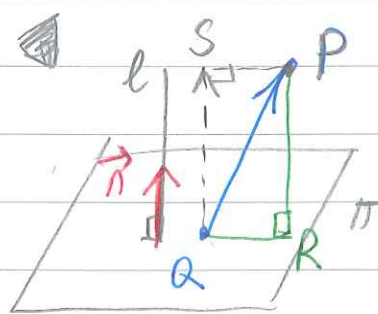
Eftersom $x^2+4 \neq 0$ är detta
ekvivalent med

$$-x^2=0.$$

Lösningen är $x=0$ (dubbelrot).

Svar : $x=0$.

- (5) Beräkna avståndet mellan punkten $P = (0, 0, 1)$ och planet π som innehåller punkt $Q = (-3, 1, 7)$ och är vinkelrätt mot linjen $l: (x, y, z) = (3t + 2, -4, 4t)$.



Eftersom $l \perp \pi$, är linjens riktningsvektor vinkelrätt mot planet. Linjens ekvation kan skrivas på vektorformen som

$$(x, y, z) = (2, -4, 0) + \underbrace{(3, 0, 4)}_{\text{riktningsvektorn}} t$$

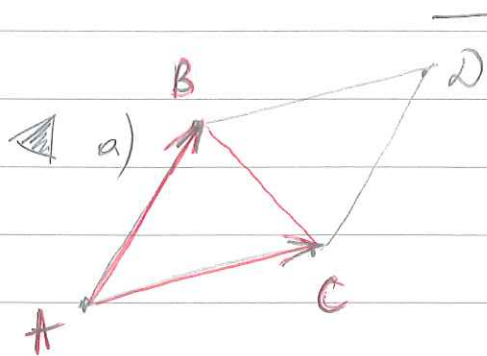
Så normalvektorn till planet är $\vec{n} = (3, 0, 4)$. Avståndet till planet är då

$$\begin{aligned} \|\vec{PR}\| &= \|\vec{QS}\| = \|\text{proj}_{\vec{n}} \vec{QP}\| = \\ &= \left\| \frac{\vec{n} \cdot \vec{QP}}{\|\vec{n}\|^2} \vec{n} \right\| = \\ &= \left\| \frac{(3, 0, 4) \cdot (3, -1, -6)}{3^2 + 0^2 + 4^2} (3, 0, 4) \right\| = \\ &= \left\| \frac{9 - 24}{25} (3, 0, 4) \right\| = \\ &= \left\| -\frac{15}{25} (3, 0, 4) \right\| = \frac{3}{5} \cdot 5 = 3. \end{aligned}$$

⑥ betrakta $A:(2, 4, 5)$, $B:(2, 1, 5)$, $C:(3, 3, 6)$

a) Beräkna arean av triangeln med hörn i A, B och C.

b) Bestäm ekvation för det plan i \mathbb{R}^3 som innehåller punkterna A, B, och C



Låt $ABCD$ vara ett parallelogram så $CD \parallel AB$ och $BD = AC$.

$$\text{Då är arean av } \triangle ABC = \frac{1}{2} \text{ arean } ABCD = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|.$$

$$\vec{AB} = (2-2, 1-4, 5-5) = (0, -3, 0)$$

$$\vec{AC} = (3-2, 3-4, 6-5) = (1, -1, 1)$$

$$\vec{AB} \times \vec{AC} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 0 & -3 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{vmatrix} = [\text{kofaktorutv. rad 2}]$$

$$= -3 \cdot \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{k} \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -3(\vec{i} - \vec{k}) = -3\vec{i} + 3\vec{k} = \underline{\underline{(-3, 0, 3)}}$$

$$\begin{aligned} \text{Arean av } \triangle ABC &= \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \sqrt{(-3)^2 + 3^2} = \\ &= \frac{\sqrt{18}}{2} = \frac{\sqrt{2 \cdot 3^2}}{2} = \frac{3\sqrt{2}}{2} \end{aligned}$$

b) Observera att $\vec{AB} \times \vec{AC}$ är ortogonal mot både \vec{AB} och $\vec{AC} \Rightarrow \vec{AB} \times \vec{AC}$

är ortogonal mot det plan där
triangeln $\triangle ABC$ ligger. Med andra
ord, är $\vec{n} = \vec{AB} \times \vec{AC} = (3, 0, -3)$ planets
normalvektor.

Eftersom planet innehåller punkten
 $A: (2, 4, 5)$ och har $\vec{n} = (3, 0, -3)$ som
normalvektorn, är planets ekvation

$$3(x-2) + 0(y-4) - 3(z-5) = 0$$

eller

$$3x - 6 - 3z + 15 = 0$$

$$3x - 3z + 9 = 0$$

$$x - z + 3 = 0$$

Svar a) Arean är $\frac{3\sqrt{2}}{2}$.

b) planets ekvation är

$$x - z + 3 = 0.$$

7) a) Visa att $\vec{v}_1 = (1, 0, 0, 0)$, $\vec{v}_2 = (2, 1, 0, 0)$,
 $\vec{v}_3 = (3, 2, 0, 1)$, $\vec{v}_4 = (4, 3, 1, 2)$
utgör en bas i \mathbb{R}^4

b) Bestäm koordinaterna för $\vec{w} = (1, 0, 1, 1)$
i denna bas.

◀ a) Fyra vektorer i \mathbb{R}^4 utgör en
bas i \mathbb{R}^4 precis när de är
linjärt oberoende. Ett sätt att
kontrollera detta är att beräkna
 $\det A$ där $A = (\vec{v}_1 \mid \vec{v}_2 \mid \vec{v}_3 \mid \vec{v}_4)$.

I vårt fall är detta

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{vmatrix} = \left[\begin{array}{l} \text{kofaktorut-} \\ \text{veckling, kolumn 1} \end{array} \right] =$$

$$= \underbrace{1 \cdot (-1)^{1+1}}_{=1} \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{vmatrix} = \left[\begin{array}{l} \text{kofaktorutvec-} \\ \text{kling, kolumn 1} \end{array} \right]$$

$$= 1 \cdot (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 0 \cdot 2 - 1 \cdot 1 \neq 0,$$

vilket innebär att $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3, \vec{v}_4$ är
linjärt oberoende.

Så $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3, \vec{v}_4\}$ är en bas.

b) Vi söker $c_1, c_2, c_3, c_4 \in \mathbb{R}$ s a

$$\vec{w} = c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 + c_3 \vec{v}_3 + c_4 \vec{v}_4 \quad (\Leftrightarrow)$$

$$(1, 0, 1, 1) = (c_1, 0, 0, 0) + (2c_2, c_2, 0, 0) + (3c_3, 2c_3, 0, c_3) + (4c_4, 3c_4, c_4, 2c_4)$$

$$(1, 0, 1, 1) = (c_1 + 2c_2 + 3c_3 + 4c_4, c_2 + 2c_3 + 3c_4, c_4, c_3 + 2c_4)$$

Detta ger ekvationssystemet:

$$\begin{cases} c_1 + 2c_2 + 3c_3 + 4c_4 = 1 \\ c_2 + 2c_3 + 3c_4 = 0 \\ c_4 = 1 \\ c_3 + 2c_4 = 1 \end{cases} \quad (\Leftrightarrow) \quad \begin{cases} c_1 + 2c_2 + 3c_3 + 4c_4 = 1 \\ c_2 + 2c_3 + 3c_4 = 0 \\ c_3 + 2c_4 = 1 \\ c_4 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} c_1 = 1 - 2c_2 - 3c_3 - 4c_4 \\ c_2 = -2c_3 - 3c_4 \\ c_3 = 1 - 2c_4 \\ c_4 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} c_1 = 1 - 2(-1) - 3(-1) - 4 \cdot 1 = 2 \\ c_2 = -2(-1) - 3 \cdot 1 = -1 \\ c_3 = 1 - 2 = -1 \\ c_4 = 1 \end{cases}$$

Svar:

$$\Rightarrow \begin{cases} c_1 = 2 \\ c_2 = -1 \\ c_3 = -1 \\ c_4 = 1 \end{cases}$$

$$b) \quad c_1 = 2, c_2 = -1 \\ c_3 = -1, c_4 = 1$$

8) Låt $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ vara $T(x, y, z) = (x, z, y)$

- visa utifrån definitionen att T är en linjär avbildning
- bestäm standardmatrisen $[T]$ till T .
- Bestäm alla egenvärden och egenvektorer till T .
- T är en spegling i ett plan genom origo. Använd resultatet från c) för att beskriva detta plan.

◀ a) Kontrollerar:

$$1) T(\vec{v} + \vec{w}) = T(\vec{v}) + T(\vec{w})$$

$$2) T(c\vec{v}) = cT(\vec{v})$$

där $\vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$ och $c \in \mathbb{R}$.

Låt $\vec{v} = (x_1, y_1, z_1)$ och $\vec{w} = (x_2, y_2, z_2)$.

$$\begin{aligned} \underline{T(\vec{v} + \vec{w})} &= T(x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2) = \\ &= (\underline{x_1 + x_2}, \underline{z_1 + z_2}, \underline{y_1 + y_2}) = \\ &= (\underline{x_1}, \underline{z_1}, \underline{y_1}) + (\underline{x_2}, \underline{z_2}, \underline{y_2}) \\ &= \underline{T(\vec{v}) + T(\vec{w})}. \quad \text{OK!} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \underline{T(c\vec{v})} &= T(cx_1, cy_1, cz_1) = \\ &= (cx_1, cz_1, cy_1) = c(x_1, z_1, y_1) = \\ &= cT(x_1, y_1, z_1) = \underline{cT(\vec{v})}. \quad \text{OK!} \end{aligned}$$

b) Standardmatrisen till T :

$$[T] = (T(\vec{e}_1) | T(\vec{e}_2) | T(\vec{e}_3))$$

$$\text{där } T(\vec{e}_1) = T(1, 0, 0) = (1, 0, 0)$$

$$T(\vec{e}_2) = T(0, 1, 0) = (0, 0, 1)$$

$$T(\vec{e}_3) = T(0, 0, 1) = (0, 1, 0)$$

$$[T] = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

c) Egenvärdena till T är lösningarna till den karakteristiska ekvationen

$$\det([T] - \lambda I) = 0 \quad (*)$$

$$\det([T] - \lambda I) = \begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} =$$

kofaktor
utveckling
rad 1

$$= (1-\lambda) \begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ 1 & -\lambda \end{vmatrix} =$$

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

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

$$= -(\lambda-1)^2(\lambda+1).$$

$$(*) \Leftrightarrow \underline{-(\lambda-1)^2(\lambda+1) = 0}, \text{ egenvärdena } \text{är } \lambda = 1 \text{ och } \lambda = -1$$

Eigenvektorerna till egenvärdet $\lambda = 1$:

dessa är lösningarna \vec{v} till

$$([T] - \overset{=1}{\lambda} I) \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\begin{cases} 0 = 0 \\ -y + z = 0 \\ y - z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ y = s \\ z = s \end{cases} \quad t, s \in \mathbb{R}$$

$$(\star) \quad \vec{v} = (t, s, s) = t \underbrace{(1, 0, 0)}_{=\vec{v}_1} + s \underbrace{(0, 1, 1)}_{=\vec{v}_2}, \quad t, s \in \mathbb{R}$$

Eigenvektorerna till egenvärdet $\lambda = -1$

Dessa är lösningarna \vec{w} till

$$([T] - \overset{=-1}{\lambda} I) \vec{w} = \vec{0} \Leftrightarrow$$

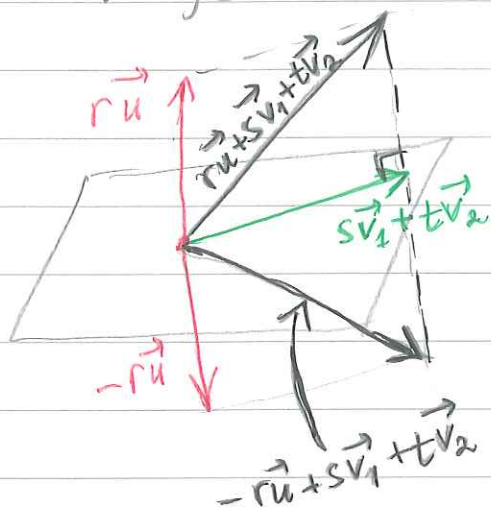
$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\begin{cases} 2x = 0 \\ y + z = 0 \\ y + z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = t \\ z = -t \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}$$

$$\vec{w} = (0, t, -t) = t \underbrace{(0, 1, -1)}_{=\vec{u}}, \quad t \in \mathbb{R}$$

d) Vektorerna $\vec{u}, \vec{v}_1, \vec{v}_2$ utgör en bas i \mathbb{R}^3 ,
och \vec{u} är vinkelrätt mot \vec{v}_1 och \vec{v}_2 .

Varje vektor i \mathbb{R}^3 kan då skrivas
som $r\vec{u} + t\vec{v}_1 + s\vec{v}_2$
för $r, s, t \in \mathbb{R}$.



Vi har

$$\begin{aligned} T(r\vec{u} + t\vec{v}_1 + s\vec{v}_2) &= \\ &= -r\vec{u} + t\vec{v}_1 + s\vec{v}_2 \end{aligned}$$

Men det är precis hur speglingen i
planet $t\vec{v}_1 + s\vec{v}_2$, $s, t \in \mathbb{R}$ fungerar!

Så avbildningen är speglingen i
planet

$$\pi: (x, y, z) = t(1, 0, 0) + s(0, 1, 1) \\ s, t \in \mathbb{R}.$$

(vektorformen)

eller

$$\pi: y - z = 0 \quad \text{-- normalformen,}$$

då planet går genom origo och är
vinkelrätt mot $\vec{u} = (0, 1, -1)$.