

*Skrivtid: 8:00-13:00. Tillåtna hjälpmedel: endast skrivdon. Tentan består av 8 uppgifter och varje uppgift är värd 5 poäng. Totalt krävs 18 poäng för betyget 3, 25 poäng för betyget 4 och 32 poäng för betyget 5. Alla lösningar ska innehålla fullständiga resonemang och inte bara svar.*

**Notation:** Vektorrummet av alla polynom av grad som mest  $n$  betecknas  $\mathbb{P}_n$ .

**Uppgift 1.** Var och en av följande delfrågor ska besvaras JA eller NEJ. Om svaret är JA ska ett exempel anges. Om svaret är NEJ ska en kort motivering ges.

- (a) Finns det en  $(3 \times 5)$ -matris  $A$  så att kolonnrummet av  $A$  har dimension 4?
- (b) Finns det en linjär avbildning  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  så att kärnan av  $F$  har dimension 1 och bilden av  $F$  har dimension 2?
- (c) Finns det ett vektorrum  $\mathbb{V}$  med en nollskild vektor  $\mathbf{v} \in \mathbb{V}$  så att  $3\mathbf{v} = \mathbf{v}$ ?

a) Nej,  $\dim K(A) = \text{rang}(A) \leq 3$  ty  $A$  är  $3 \times 5$ .

b) Ja, till exempel  $F(\vec{x}) = A\vec{x}$ ,  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

$$\dim \text{im } F = \text{rang}(A) = 2$$

$$\dim \text{ker } F = 3 - \dim \text{im } F = 3 - 2 = 1.$$

c) Nej  $3\vec{v} = \vec{v} \Rightarrow 2\vec{v} = \vec{0} \Rightarrow \vec{v} = \frac{1}{2} \cdot \vec{0} = \vec{0}$ .

**Uppgift 2.** Bestäm värdet på det reella talet  $a$  så att vektorerna

$$\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ a \end{pmatrix}$$

är linjärt beroende. Skriv  $\mathbf{v}_3$  som en linjärkombination av  $\mathbf{v}_1$  och  $\mathbf{v}_2$  för detta värde på  $a$ .

Beroendeeckvationen motsvarar

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & -4 \\ 1 & 3 & a \end{pmatrix} \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -3 & -6 \\ 0 & 2 & a-1 \end{pmatrix} \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & a-1 \end{pmatrix} \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & a-5 \end{pmatrix} \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix}$$

Nollskild lösning  $\Leftrightarrow a-5=0 \Leftrightarrow a=5$ . Det vill säga

$\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$  linjärt beroende om  $a=5$ .

$a=5$  ger

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \quad \text{lösningar} \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} s \\ -2s \\ s \end{pmatrix} \quad s \in \mathbb{R}.$$

$s=1$  ger lösningen  $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Alltså

$$1\vec{v}_1 - 2\vec{v}_2 + \vec{v}_3 = 0 \quad \text{så} \quad \vec{v}_3 = -\vec{v}_1 + 2\vec{v}_2$$

$$\text{Koll} \quad -\vec{v}_1 + 2\vec{v}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 5 \end{pmatrix} = \vec{v}_3 \quad \text{ok.}$$

**Uppgift 3.** Låt  $F: \mathbb{P}_2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  vara funktionen som ges av

$$F(p) = \begin{pmatrix} p(-1) \\ p(0) \\ p(1) \end{pmatrix}.$$

(a) Visa att  $F$  är en linjär avbildning.

(b) Bestäm matrisen för  $F$  med avseende på basen  $(1, x, x^2)$  i  $\mathbb{P}_2$  och standardbasen i  $\mathbb{R}^3$ .

(c) Är  $F$  injektiv?

(d) Är  $F$  surjektiv?

$$\begin{aligned} a) \bullet F(p+q) &= \begin{pmatrix} (p+q)(-1) \\ (p+q)(0) \\ (p+q)(1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p(-1) + q(-1) \\ p(0) + q(0) \\ p(1) + q(1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p(-1) \\ p(0) \\ p(1) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} q(-1) \\ q(0) \\ q(1) \end{pmatrix} \\ &= F(p) + F(q) \end{aligned}$$

$$\bullet F(\lambda p) = \begin{pmatrix} \lambda p(-1) \\ \lambda p(0) \\ \lambda p(1) \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} p(-1) \\ p(0) \\ p(1) \end{pmatrix} = \lambda F(p).$$

b) Skriv  $\underline{b} = (\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3) = (1, x, x^2)$ ,  $\underline{e} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$

$$\text{Då är } [F]_{\underline{e}}^{\underline{b}} = [F(\vec{b}_1)_{\underline{e}} \ F(\vec{b}_2)_{\underline{e}} \ F(\vec{b}_3)_{\underline{e}}] = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = A$$

c), d) Vi beräknar  $\text{rang}(A)$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{①}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{②}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{③}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{\text{④}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{⑤}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{Dvs } \text{rang}(A) = 3 \Rightarrow A \text{ inverterbar}$$

**Uppgift 4.** Låt  $\mathbb{V}$  vara ett vektorrum med en skalärprodukt och en ortonormal bas  $\underline{\mathbf{b}} = (\mathbf{b}_1 \ \mathbf{b}_2 \ \mathbf{b}_3)$ . Låt  $\mathbf{u} = \mathbf{b}_2 - \mathbf{b}_3$  och  $\mathbf{v} = 3\mathbf{b}_1 + 3\mathbf{b}_3$ .

(a) Beräkna längderna  $|\mathbf{u}|$ ,  $|\mathbf{v}|$  och  $|\mathbf{u} + \mathbf{v}|$ .

(b) Beräkna vinkeln mellan  $\mathbf{u}$  och  $\mathbf{v}$ .

Var god vänd

$$a) \quad \underline{\mathbf{b}} \text{ ON} \Rightarrow (\vec{x} | \vec{y}) = [\vec{x}]_{\underline{\mathbf{b}}} \cdot [\vec{y}]_{\underline{\mathbf{b}}}$$

$$\text{Alltså} \quad (\vec{u} | \vec{u}) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = 0 + 1 + 1 = 2 \Rightarrow |\vec{u}| = \sqrt{2}$$

$$(\vec{v} | \vec{v}) = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = 9 + 0 + 9 = 18 \Rightarrow |\vec{v}| = \sqrt{18} = 3\sqrt{2}$$

$$(\vec{u} + \vec{v} | \vec{u} + \vec{v}) = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = 9 + 1 + 4 = 14 \Rightarrow |\vec{u} + \vec{v}| = \sqrt{14}$$

$$b) \quad (\vec{u} | \vec{v}) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = -3$$

Vinkeln är

$$\cos^{-1} \left( \frac{(\vec{u} | \vec{v})}{|\vec{u}| \cdot |\vec{v}|} \right) = \cos^{-1} \left( \frac{-3}{\sqrt{2} \cdot 3\sqrt{2}} \right) = \cos^{-1} \left( -\frac{1}{2} \right) = \frac{2\pi}{3}$$

**Uppgift 5.** Utrusta  $\mathbb{R}^4$  med standardskalärprodukten och låt  $\mathbb{U}$  vara underrummet av  $\mathbb{R}^4$  som ges av

$$\mathbb{U} = \left[ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right].$$

(a) Hitta en ON-bas i  $\mathbb{U}$ .

(b) Vad är dimensionen av  $\mathbb{U}$ ?

(c) Bestäm den ortogonala projektionen av vektorn  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$  på  $\mathbb{U}$ .

a) Vi använder Gram-Schmidt ortonormalisering

$$\text{på} \quad \vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

$$\vec{u}_1 = \frac{1}{\|\vec{v}_1\|} \vec{v}_1 = \frac{1}{\sqrt{4}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v}_{2 \perp \vec{u}_1} = \vec{v}_2 - (\vec{v}_2 | \vec{u}_1) \vec{u}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{2+0+2+0}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{u}_2 = \frac{1}{\|\vec{v}_{2 \perp \vec{u}_1}\|} \vec{v}_{2 \perp \vec{u}_1} = \frac{1}{\sqrt{4}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v}_{3 \perp \vec{u}_1, \vec{u}_2} = \vec{v}_3 - (\vec{v}_3 | \vec{u}_1) \vec{u}_1 - (\vec{v}_3 | \vec{u}_2) \vec{u}_2$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1+0+2+1}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1-0+2-1}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{u}_3 = \frac{1}{\|\vec{v}_{3 \perp \vec{u}_1, \vec{u}_2}\|} \vec{v}_{3 \perp \vec{u}_1, \vec{u}_2} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

**Uppgift 5.** Utrusta  $\mathbb{R}^4$  med standardskalärprodukten och låt  $\mathbb{U}$  vara underrummet av  $\mathbb{R}^4$  som ges av

$$\mathbb{U} = \left[ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right].$$

(a) Hitta en ON-bas i  $\mathbb{U}$ .

(b) Vad är dimensionen av  $\mathbb{U}$ ?

(c) Bestäm den ortogonala projektionen av vektorn  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$  på  $\mathbb{U}$ .

$$\text{ON-bas } \underline{u} = (\vec{u}_1 \ \vec{u}_2 \ \vec{u}_3) = \left( \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \ \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \ \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

b)  $\underline{u}$  består av 3 vektorer så  $\dim \mathbb{U} = 3$ .

$$\begin{aligned} \text{c) } \text{proj}_{\mathbb{U}}(\vec{v}) &= (\vec{v} | \vec{u}_1) \vec{u}_1 + (\vec{v} | \vec{u}_2) \vec{u}_2 + (\vec{v} | \vec{u}_3) \vec{u}_3 \\ &= \frac{2}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{2}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{2}{4} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

**Uppgift 6.** Bestäm vilken typ av yta som ges av ekvationen

$$2x_1^2 + 3x_2^2 - 3x_3^2 + 8x_2x_3 = 50,$$

samt vilka punkter på ytan som ligger närmast origo. Punkternas koordinater ska anges i det ursprungliga koordinatsystemet.

Vi skriver högerledet som  $Q(\vec{x}) = \vec{x}^t A \vec{x}$

där  $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 4 \\ 0 & 4 & -3 \end{pmatrix}$ . Eftersom  $A^t = A$

finns en ON egenbas till  $A$  enligt spektralsatsen.

Egenvärden:  $\chi_A(\lambda) = \begin{vmatrix} 2-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 3-\lambda & 4 \\ 0 & 4 & -3-\lambda \end{vmatrix} = (2-\lambda) \begin{vmatrix} 3-\lambda & 4 \\ 4 & -3-\lambda \end{vmatrix}$

$$= (2-\lambda) \left( (3-\lambda)(-3-\lambda) - 16 \right) = (2-\lambda) (\lambda^2 - 9 - 16) = (2-\lambda) (\lambda^2 - 25)$$
$$= (2-\lambda) (\lambda-5) (\lambda+5)$$

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

Det finns alltså en ortonormal matris  $T$

så att  $T^t A T = D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & -5 \end{pmatrix}$

Sätt  $T\vec{y} = \vec{x}$  så att  $Q(\vec{x}) = \vec{y}^t D \vec{y} = 2y_1^2 + 5y_2^2 - 5y_3^2$ .

Då är  $Q(\vec{x}) = 50 \Leftrightarrow 2y_1^2 + 5y_2^2 - 5y_3^2 = 50$ .

Ytan är en enmantlad hyperboloid.

Närmaste punkterna uppfyller  $y_1 = y_3 = 0$  dvs

$$5y_2^2 = 50 \Rightarrow y_2 = \pm \sqrt{10}$$

**Uppgift 6.** Bestäm vilken typ av yta som ges av ekvationen

$$2x_1^2 + 3x_2^2 - 3x_3^2 + 8x_2x_3 = 50,$$

samt vilka punkter på ytan som ligger närmast origo. Punkternas koordinater ska anges i det ursprungliga koordinatsystemet.

$$\vec{y} = \pm \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{10} \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{ motsvarar } \quad \vec{x} = \pm \sqrt{10} \vec{u}_2 \quad \text{där}$$

$\vec{u}_2$  är en normerad egenvektor med egenvärde  $\lambda_2 = 5$

Vi löser  $(A - \lambda_2 I)\vec{v} = \vec{0}$ :

$$\begin{pmatrix} -1/3 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 4 \\ 0 & 4 & -8 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 4 & -8 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2t \\ t \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$t = \frac{1}{\sqrt{5}} \quad \text{ger} \quad \vec{u}_1 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{så att} \quad |\vec{u}_1| = 1.$$

$$\text{Alltså är} \quad \vec{x} = \pm \sqrt{10} \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \pm \sqrt{2} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Närmaste punkter är

$$(x_1, x_2, x_3) = (0, 2\sqrt{2}, \sqrt{2})$$

$$(x_1, x_2, x_3) = (0, -2\sqrt{2}, -\sqrt{2})$$



**Uppgift 7.** Betrakta följande system av linjära differentialekvationer

$$\begin{cases} y_1' = 6y_1 - 4y_2, \\ y_2' = 8y_1 - 6y_2, \\ y_3' = 3y_1 - 4y_2 + 3y_3. \end{cases}$$

(a) Bestäm alla lösningar till systemet.

(b) Bestäm den lösning som uppfyller  $y_1(0) = 2$ ,  $y_2(0) = 3$  och  $y_3(0) = 1$ .

Systemet ges av  $y' = Ay$      $A = \begin{pmatrix} 6 & -4 & 0 \\ 8 & -6 & 0 \\ 3 & -4 & 3 \end{pmatrix}$

Vi diagonaliserar  $A$ :

$$\begin{aligned} \chi_A(\lambda) &= \begin{vmatrix} 6-\lambda & -4 & 0 \\ 8 & -6-\lambda & 0 \\ 3 & -4 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (3-\lambda) \begin{vmatrix} 6-\lambda & -4 \\ 8 & -6-\lambda \end{vmatrix} = (3-\lambda)((6-\lambda)(-6-\lambda) + 32) \\ &= (3-\lambda)(\lambda^2 - 36 + 32) = (3-\lambda)(\lambda^2 - 4) = (3-\lambda)(\lambda-2)(\lambda+2) \end{aligned}$$

$$\lambda_1 = 3, \quad \lambda_2 = 2, \quad \lambda_3 = -2$$

Vi löser  $(A - \lambda_i I)\vec{x} = \vec{0} : \quad i = 1, 2, 3$

$\lambda_1 = 3$

$$\begin{aligned} &\begin{pmatrix} -1 & -3 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -4 & 0 & | & 0 \\ 8 & -9 & 0 & | & 0 \\ 3 & -4 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -3 & 0 & | & 0 \\ -1 & 3 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -3 & 0 & | & 0 \\ 3 & -4 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \\ &\sim \begin{pmatrix} 1 & -3 & 0 & | & 0 \\ 0 & 5 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -3 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ r \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$\lambda_2 = 2$

$$\begin{aligned} &\begin{pmatrix} 1 & -4 \\ 1 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & -4 & 0 & | & 0 \\ 8 & -8 & 0 & | & 0 \\ 3 & -4 & 1 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -4 & 0 & | & 0 \\ 8 & -8 & 0 & | & 0 \\ 3 & -4 & 1 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -4 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & -1 & 1 & | & 0 \end{pmatrix} \\ &\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & | & 0 \\ 0 & 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} s \\ s \\ s \end{pmatrix} \end{aligned}$$

**Uppgift 7.** Betrakta följande system av linjära differentialekvationer

$$\begin{cases} y_1' = 6y_1 - 4y_2, \\ y_2' = 8y_1 - 6y_2, \\ y_3' = 3y_1 - 4y_2 + 3y_3. \end{cases}$$

(a) Bestäm alla lösningar till systemet.

(b) Bestäm den lösning som uppfyller  $y_1(0) = 2$ ,  $y_2(0) = 3$  och  $y_3(0) = 1$ .

$$\begin{aligned} \lambda_3 = -2 & \quad \begin{pmatrix} 5 & -1 \\ 8 & -4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 8 & -4 & 0 & | & 0 \\ 8 & -4 & 0 & | & 0 \\ 3 & -4 & 5 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 3 & -4 & 5 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & -\frac{5}{2} & 5 & | & 0 \end{pmatrix} \\ & \sim \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & -2 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & | & 0 \\ 0 & 1 & -2 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \quad \vec{X} = \begin{pmatrix} t \\ 2t \\ t \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\text{Sätt } T = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad D = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\text{Så att } T^{-1}AT = D$$

$$\text{Sätt } T\vec{z} = \vec{y} \quad \text{så att}$$

$$\vec{y}' = A\vec{y} \Leftrightarrow \vec{z}' = D\vec{z} \Leftrightarrow \vec{z}(t) = \begin{pmatrix} c_1 e^{3t} \\ c_2 e^{2t} \\ c_3 e^{-2t} \end{pmatrix} \quad c_i \in \mathbb{R}$$

$$\text{Då är } \vec{y}(t) = T\vec{z}(t) = \begin{pmatrix} c_2 e^{2t} + c_3 e^{-2t} \\ c_2 e^{2t} + 2c_3 e^{-2t} \\ c_1 e^{3t} + c_2 e^{2t} + c_3 e^{-2t} \end{pmatrix}$$

$$\text{a) Alla lösningar } \begin{cases} y_1(t) = c_2 e^{2t} + c_3 e^{-2t} \\ y_2(t) = c_2 e^{2t} + 2c_3 e^{-2t} \\ y_3(t) = c_1 e^{3t} + c_2 e^{2t} + c_3 e^{-2t} \end{cases} \quad c_i \in \mathbb{R}.$$

**Uppgift 7.** Betrakta följande system av linjära differentialekvationer

$$\begin{cases} y_1' = 6y_1 - 4y_2, \\ y_2' = 8y_1 - 6y_2, \\ y_3' = 3y_1 - 4y_2 + 3y_3. \end{cases}$$

(a) Bestäm alla lösningar till systemet.

(b) Bestäm den lösning som uppfyller  $y_1(0) = 2$ ,  $y_2(0) = 3$  och  $y_3(0) = 1$ .

b) Villkoren uppfylls då  $T \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & | & 2 \\ 0 & 1 & 2 & | & 3 \\ 1 & 1 & 1 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 \leftrightarrow R_3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & | & 1 \\ 0 & 1 & 2 & | & 3 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 \leftarrow R_1 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & -1 \\ 0 & 1 & 1 & | & 2 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & -1 \\ 0 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 \end{pmatrix}$$

dvs  $\begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  så

$$\begin{cases} y_1(t) = e^{2t} + e^{-2t} \\ y_2(t) = e^{2t} + 2e^{-2t} \\ y_3(t) = -e^{3t} + e^{2t} + e^{-2t} \end{cases}$$

**Uppgift 8.** Låt  $A$  vara en diagonaliserbar  $(3 \times 3)$ -matris (över de reella talen). Visa att om  $A^4 = I$  så är  $A$  inverterbar och  $A = A^{-1}$ .

$A$  diagonaliserbar ger att det finns  
 $T$  inverterbar,  $D$  diagonal så att

$$T^{-1}AT = D$$

$$\begin{aligned} \text{Då är } D^4 &= T^{-1}AT T^{-1}AT T^{-1}AT T^{-1}AT \\ &= T^{-1}A^4T = T^{-1}IT = T^{-1}T = I \end{aligned}$$

$$\text{Skriv } D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix}. \text{ Då är } D^4 = \begin{pmatrix} \lambda_1^4 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2^4 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3^4 \end{pmatrix},$$

så för  $i=1,2,3$  får vi

$$\lambda_i^4 = 1 \Rightarrow \lambda_i^2 = \pm 1 \Rightarrow \lambda_i = \pm 1 \Rightarrow \lambda_i^2 = 1.$$

$$\text{Alltså är } D^2 = \begin{pmatrix} \lambda_1^2 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2^2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = I$$

$$\text{Till slut får vi } A^2 = (T D T^{-1})^2 = T D^2 T^{-1} = T T^{-1} = I$$

så  $A$  är inverterbar och  $A^{-1} = A$ .