## IX1303 Tentamen 2021 08 26, Del 2: räknetal

## Fullständiga lösningar ska redovisas

Skriv tydligt, motivera dina olika steg, gärna med en figur, och formulera ett svar till varje uppgift. *Avdrag kan ges för svårläst och illa motiverad lösning*, även om svaret är rätt!!

1. Den linjära transformen  $T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$  definieras enligt  $T \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ -y \\ z \end{pmatrix}$ . Bestäm först matrisen för T relativt standardbasen för  $\mathbb{R}^3$  (2p) och beräkna sedan  $T \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$  (2p).

Låt  $E=(\boldsymbol{e_1},\boldsymbol{e_2},\boldsymbol{e_3})$  utgöra standardbasen för  $\mathbb{R}^3$ . Eftersom

$$[T(\boldsymbol{e_1})]_E = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad [T(\boldsymbol{e_2})]_E = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ och } \quad [T(\boldsymbol{e_3})]_E = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ blir den efterfrågade}$$
 matrisen  $[T]_E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$ 

Eftersom nu E är standardbasen, ges koordinaterna för varje vektor av dess komponenter. Alltså blir transformen av

$$T\begin{pmatrix} 1\\1\\2 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} T\begin{pmatrix} 1\\1\\2 \end{bmatrix} \end{bmatrix}_E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0\\0 & -1 & 0\\0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1\\1\\2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1\\-1\\2 \end{pmatrix}$$

Svar: Transformens matris blir  $[T]_E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  och den transformerade vektorn  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

2. För rummet  $P_2$  (andragradspolynom) definierar vi den inre produkten som

$$\langle p, q \rangle = \int_{-1}^{1} p(x)q(x)dx.$$

1

Visa att vektorerna i  $B = \{1, x, \frac{1}{2}(3x^2 - 1)\}$  utgör en ortogonal bas (2p) och bestäm sedan längden av dessa vektorer så att basen blir normerad (2p).

Inre produkten mellan de tre vektorerna blir

$$\langle 1, x \rangle = \int_{-1}^{1} x dx = \left[ \frac{1}{2} x^{2} \right]_{-1}^{1} = 0$$

$$\langle 1, \frac{1}{2} (3x^{2} - 1) \rangle = \int_{-1}^{1} \frac{1}{2} (3x^{2} - 1) dx = \left[ \frac{1}{2} (x^{3} - x) \right]_{-1}^{1} = 0$$

$$\langle x, \frac{1}{2} (3x^{2} - 1) \rangle = \int_{-1}^{1} \frac{1}{2} (3x^{3} - x) dx = \left[ \frac{1}{2} (\frac{3}{4} x^{4} - \frac{1}{2} x^{2}) \right]_{-1}^{1} = 0$$

Normen av vektorerna är  $||1|| = \sqrt{\langle 1,1 \rangle} = \sqrt{\int_{-1}^{1} dx} = \sqrt{2}$ 

$$||x|| = \sqrt{\langle x, x \rangle} = \sqrt{\int_{-1}^{1} x^2 dx} = \sqrt{\frac{2}{3}}$$

$$\left\| \frac{1}{2} (3x^2 - 1) \right\| = \sqrt{\frac{1}{2} (3x^2 - 1), \frac{1}{2} (3x^2 - 1)} = \sqrt{\int_{-1}^{1} \frac{1}{4} (3x^2 - 1)^2 dx} = \sqrt{\frac{2}{5}}$$

Svar: Eftersom inre produkten är noll, är vektorerna ortogonala. Vektorernas normeras sedan genom att dividera 1, x och  $\frac{1}{2}(3x^2-1)$  med  $\sqrt{2}$ ,  $\sqrt{\frac{2}{3}}$ , respektive  $\sqrt{\frac{2}{5}}$ .

3. Bestäm egenvärden till transformen  $T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 5 & -10 \\ 1 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$  (2p) och hitta (om möjligt) baser till de korresponderande egenrummen (2p).

Karakteristiska ekvationen till T blir

$$\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 - \lambda & 5 & -10 \\ 1 & 0 & 2 - \lambda & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = (\lambda - 1)^2 (\lambda - 2)(\lambda - 3) = 0$$

Egenvärdena blir  $\lambda_1 = 1$  (algebraisk multiplicitet 2),  $\lambda_2 = 2$  och  $\lambda_3 = 3$ .

Tillhörande egenrum fås ur den reducerade matrisen

$$\lambda_1 \colon (A - \lambda I) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 5 & -10 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Egenrummet till 
$$\lambda_1$$
 ges alltså t ex av  $\left\{r\begin{pmatrix}0\\1\\0\\0\end{pmatrix}+t\begin{pmatrix}-2\\0\\2\\1\end{pmatrix}\right\}$ , där vektorerna  $\begin{pmatrix}0\\1\\0\\0\end{pmatrix}$ 

och 
$$\begin{pmatrix} -2\\0\\2\\1 \end{pmatrix}$$
 är linjärt oberoende och kan då utgöra en bas egenrummet till  $\lambda_1$ . På samma

sätt fås bas till egenrummen för 
$$\lambda_2$$
:  $\begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  och  $\lambda_3$ :  $\begin{pmatrix} 0 \\ -5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ , som ju har dimensionen 1.

Svar: Egenvärdena blir  $\lambda_1=1$  (algebraisk multiplicitet 2),  $\lambda_2=2$  och  $\lambda_3=3$ . Baser till egenrummen för dessa egenvärden kan vara vektorerna

$$\text{ för } \lambda_1 \text{: } \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}, \, \lambda_2 \text{: } \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \text{ och för } \lambda_3 \text{: } \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ -5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$