LUNDS TEKNISKA HÖGSKOLA MATEMATIK

TENTAMENSSKRIVNING Linjär algebra 2014–08–28 kl 14–19

INGA HJÄLPMEDEL. Förklara dina beteckningar och motivera lösningarna väl. Om inget annat anges är baser ortonormerade och positivt orienterande.

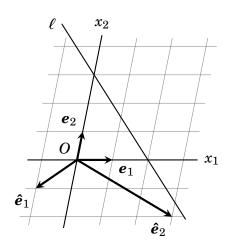
- **1.** Beräkna den ortogonala projektionen av punkten (5,-2,1) på planet med parameterframställningen $(x,y,z)=s(1,-1,2)+t(1,0,1), s,t\in\mathbf{R}$. Bestäm dessutom avståndet mellan punkten och planet.
- 2. Bestäm rang och nolldimension för matrisen

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & -3 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 0 & 3 & 2 \end{bmatrix},$$

och ange en bas för matrisens nollrum samt en bas för dess kolonnrum.

3. Figuren till höger visar en rät linje ℓ , ett origo O och två baser i planet e_1, e_2 och \hat{e}_1, \hat{e}_2 , samt rutnätet hörande till koordinatsystemet Oe_1e_2 .

Ange en ekvation på affin form för ℓ i koordinatsystemet Oe_1e_2 . Bestäm koordinatbytet mellan de två baser och härled en ekvation på affin form för ℓ i det nya koordinatsystemet $O\hat{e}_1\hat{e}_2$.



- **4.** a) Bestäm vinkeln mellan vektorerna (3,2,6) och (3,-5,-8). (0.5)
 - b) Låt u, v, w vara vektorer i rummet som uppfyller villkoren |u| = |v| = |w| = 1 och u + v + w = 0. Bestäm vinklarna mellan varje par av dessa vektorer. (0.5)
- **5.** a) Formulera definitionen för att en kvadratisk matris A är diagonaliserbar och härled med hjälp av denna en formel för A^n , där n är ett positivt heltal. (0.4)
 - b) Diagonalisera matrisen

$$\boldsymbol{A} = \frac{1}{9} \begin{bmatrix} 4 & 7 \\ 5 & 2 \end{bmatrix},$$

och evaluera gränsvärdet $\lim_{n\to\infty} \mathbf{A}^n$.

(0.6)

6. En vridning av rummets vektorer är en linjär avbildning som kännetecknas av att dess avbildningsmatris är en ortogonal matris med determinant ett.

Låt F och G beteckna vridningar av rummets vektorer med vinkeln 90° kring x-axeln respektive y-axeln, moturs sett från axlernas spetsar. Visa att den sammansatta avbildningen $F \circ G$ också är en vridning och bestäm dess vridningsaxel samt motsvarande vridningsvinkel (då vridningen sker moturs sett från spetsen av den valda riktningsvektorn för vridningsaxeln).

LYCKA TILL!