## LUNDS TEKNISKA HÖGSKOLA MATEMATIK

## TENTAMENSSKRIVNING LINJÄR ALGEBRA 2014-05-30 kl 8–13

INGA HJÄLPMEDEL.

Lösningarna skall vara försedda med ordentliga motiveringar.

1. Bestäm samtliga lösningar till ekvationssystemet AX = B där

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

Bestäm också rangen och nollrummet till A.

- **2.** Låt  $\Pi$  vara planet x-y-z=8 i  $\mathbb{R}^3$  och l linjen  $(x,y,z)=t(1,1,1)+(1,2,3),\ t\in\mathbb{R}$ .
  - a) Skär linjen planet och i så fall var? (0.2)
  - **b)** Bestäm avståndet mellan planet  $\Pi$  och punkten P:(2,3,4). (0.4)
  - c) Bestäm den ortogonala projektionen av linjen l på planet  $\Pi$ . (0.4)
- **3.** Låt  $\overline{x} = (1,3,2)$  och  $\overline{y} = (-1,1,4)$ , och  $\overline{z} = (3,0,-1)$  (uttryckta i standardbasen).
  - a) Beräkna  $\overline{x} \cdot \overline{y}$  och  $\overline{x} \times \overline{y}$ . (0.3)
  - b) Bestäm  $\overline{x} \cdot (\overline{y} \times \overline{z})$  och ange den geometriska tolkningen av svaret. (0.3)
  - c) Bevisa att  $\|\overline{u}\|^2 \|\overline{v}\|^2 = (\overline{u} \cdot \overline{v})^2 + \|\overline{u} \times \overline{v}\|^2$ , för godtyckliga vektorer  $\overline{u}, \overline{v} \in \mathbb{R}^3$ . (0.4)
- **4. a)** Ge definitionen av att vektorerna  $\overline{u}_1, \overline{u}_2, \dots, \overline{u}_m$  (i  $\mathbb{R}^n$ ) är linjärt oberoende. (0.4)
  - **b)** Avgör huruvida vektorerna  $\overline{v}_1 = (1, 2, 3, 4), \ \overline{v}_2 = (1, -1, 1, -1), \ \overline{v}_3 = (2, 5, 0, 1), \text{ och } \overline{v}_4 = (1, 1, 1, 1) \text{ utgör en bas för } \mathbb{R}^4.$  (0.6)
- $\mathbf{5}$ . Låt A vara matrisen

$$A = \left(\begin{array}{ccc} 2 & 3 & 1 \\ 5 & -2 & 5 \\ 1 & -3 & 2 \end{array}\right).$$

Bestäm samtliga egenvärden och egenvektorer för A. Beräkna också  $A^5$ .

6. Låt  $\Pi$  vara ett plan genom origo med normalvektor  $\overline{n}$ . Låt  $P: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$  vara den ortogonala projektionen på detta plan och  $V: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$  vara vridningen med  $\pi/2$  radianer runt normalen  $\overline{n}$  moturs sett från normalens spets (så att  $\overline{n}, \overline{x}, V(\overline{x})$  är positivt orienterade). Låt C vara avbildningsmatrisen i standardbasen för sammansättningen  $V \circ P$ . Visa att C är skevsymmetrisk, dvs att den uppfyller  $C^T = -C$ .

Ledning: Uttryck först  $V \circ P$  i en lämplig ON-bas och gå därefter över till standardbasen.