



KTH Teknikvetenskap

**SF1624, -66, -67, -75, -84 Algebra och geometri**  
**Tentamen med lösningsförslag**  
**fredag, 6 april 2018**

1. Betrakta följande matris:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -3 \\ 3 & -1 & 5 \end{bmatrix}.$$

(a) Bestäm alla lösningar  $\vec{x}$  till  $A\vec{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ . (3 p)

(b) Bestäm om linjen  $(2, 3, 11) + t(1, 2, 1)$  avbildas av  $A$  till en linje eller en punkt. (3 p)

**Lösningsförslag.**

(a) Radreducera totalmatrisen för ekvationssystemet.

$$\begin{aligned} \left[ \begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & -3 & 1 \\ 3 & -1 & 5 & 1 \end{array} \right] &\cdot (-1) \sim \left[ \begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 3 & -1 \\ 3 & -1 & 5 & 1 \end{array} \right] \begin{array}{l} \downarrow \\ \uparrow \end{array} \sim \\ \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & -1 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & 5 & 1 \end{array} \right] &\begin{array}{l} -2r_1 \\ -3r_1 \end{array} \sim \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & 3 & -6 & 3 \\ 0 & 2 & -4 & 4 \end{array} \right] \begin{array}{l} \cdot (1/3) \\ \cdot (1/2) \end{array} \sim \\ \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 & 2 \end{array} \right] &-r_2 \sim \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Den sista raden utläses  $0x + 0y + 0z = 1$  och systemet saknar alltså lösningar.

(b)  $A$  avbildar linjen  $(2, 3, 11) + t(1, 2, 1)$  på

$$A \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 11 \end{bmatrix} + tA \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix},$$

vilket är en linje om  $A \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \neq \vec{0}$  och en punkt om  $A \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \vec{0}$ .

Metod 1. Vi helt enkelt utför matrismultiplikationen

$$A \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -2 \\ 6 \end{bmatrix} \neq \vec{0}.$$

Därmed är bilden en linje.

Metod 2. Vi undersöker huruvida  $(1, 2, 1) \in \text{Null}(A)$ : Vi såg i a-delen att

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

lösningarna till systemet  $A\vec{x} = 0$  ges alltså av

$$\begin{cases} z = t \\ y = 2z = 2t \\ x = y - 3z = -t \end{cases} \Leftrightarrow \vec{x} = t \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix},$$

dvs  $\text{Null}(A)$  spänns upp av  $(-1, 2, 1)$  och därmed ser vi att  $(1, 2, 1) \notin \text{Null}(A)$ .

2. Linjen  $L$  i  $\mathbb{R}^2$  ges av ekvationen  $3x + 4y = 2$ .

(a) Ange linjen  $L$  på parameterform. (2 p)

(b) Bestäm en ekvation på formen  $ax + by = c$  för en linje som går genom  $Q = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix}$  och som är vinkelrät mot  $L$ . (4 p)

### Lösningsförslag.

(a) Metod 1. Beteckna  $x = t$ . Då är

$$y = \frac{1}{2} - \frac{3}{4}t \quad \text{och därmed} \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1/2 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 1 \\ -3/4 \end{bmatrix}$$

Metod 2. Skriv om ekvationen på formen  $\frac{x - p_1}{v_1} = \frac{y - p_2}{v_2} (= t)$ .

$$3x + 4y = 2 \Leftrightarrow x = -\frac{4}{3}y + \frac{2}{3} \Leftrightarrow \frac{x - 0}{-4} = \frac{y - \frac{1}{2}}{3} = t.$$

En ekvation för  $L$  på parameterform ges av  $\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1/2 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix}$ .

(b) En linje som är vinkelrät mot  $L$  har en riktningsvektor  $\vec{v}$  som är ortogonal mot  $L$ 's riktningsvektor,  $\begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix}$ . Tag t ex  $\vec{v} = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix}$ . Ekvationen är då

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix}.$$

3. För en linjär avbildning  $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  gäller att

$$F(1, 0, 0) = (1, 0, 1) \quad \text{och} \quad F(1, 0, 1) = (2, 1, 0).$$

Vidare är vektorn  $\vec{u} = (1, 1, -1)$  en egenvektor till  $F$  med egenvärdet 2. Bestäm avbildningsmatrisen för  $F$  i

(a) standardbasen, (3 p)

(b) basen  $\mathcal{B} = \{(1, 0, 0), (1, 0, 1), (1, 1, -1)\}$ . (3 p)

### Lösningsförslag.

(a) Metod 1. Avbildningsmatrisen  $A$ , i standardbasen  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ , ges av  $A = [\vec{a}_1 \quad \vec{a}_2 \quad \vec{a}_3]$ , där

$$\vec{a}_1 = F\vec{e}_1 = (1, 0, 1).$$

$$\vec{a}_3 = F\vec{e}_3 = F((1, 0, 1) - \vec{e}_1) = F(1, 0, 1) - \vec{a}_1 = (2, 1, 0) - (1, 0, 1) = (1, 1, -1)$$

$$\begin{aligned} \vec{a}_2 &= F\vec{e}_2 = F((1, 1, -1) - \vec{e}_1 + \vec{e}_3) = F\vec{u} - F\vec{e}_1 + F\vec{e}_3 = 2\vec{u} - \vec{a}_1 + \vec{a}_3 \\ &= (2, 2, -2) - (1, 0, 1) + (1, 1, -1) = (2, 3, -4). \end{aligned}$$

Därmed  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 1 & -4 & -1 \end{bmatrix}$ .

Metod 2. Från

$$A \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$

har vi

$$\begin{aligned} A &= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 1 & -4 & -1 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

- (b) Metod 1. I basen  $\mathcal{B} = \{\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3\}$  ges avbildningsmatrisen  $[F]_{\mathcal{B}}$  av att  $[F]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} [F\vec{b}_1]_{\mathcal{B}} & [F\vec{b}_2]_{\mathcal{B}} & [F\vec{b}_3]_{\mathcal{B}} \end{bmatrix}$ .

$$\begin{aligned} [F\vec{b}_1]_{\mathcal{B}} &= [F(1, 0, 0)]_{\mathcal{B}} = [(1, 0, 1)]_{\mathcal{B}} = (0, 1, 0) \\ [F\vec{b}_2]_{\mathcal{B}} &= [F(1, 0, 1)]_{\mathcal{B}} = [(2, 1, 0)]_{\mathcal{B}} = [(1, 0, 1) + (1, 1, -1)]_{\mathcal{B}} = (0, 1, 1) \\ [F\vec{b}_3]_{\mathcal{B}} &= [F(1, 1, -1)]_{\mathcal{B}} = [2(1, 1, -1)]_{\mathcal{B}} = (0, 0, 2) \end{aligned}$$

Metod 2. Vi kan använda formeln

$$\begin{aligned} [F]_{\mathcal{B}} &= P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 1 & -4 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 1 & -4 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

4. Delrummet  $V$  av  $\mathbb{R}^4$  spänns up av vektorerna

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T \quad \text{och} \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 & -2 & -1 \end{bmatrix}^T.$$

- (a) Bestäm en ortonormal bas till  $V$ . (3 p)  
 (b) Beräkna projektionen av vektorn  $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$  på  $V$ . (3 p)

**Lösningsförslag.**

- (a) Vi använder Gram-Schmidts metod. Beteckna

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{och} \quad \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Låt  $\vec{u}_1 = \vec{v}_1$  och

$$\vec{u}_2 = \vec{v}_2 - \frac{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2}{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_1} \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5/2 \\ 1/2 \\ -3/2 \\ -1/2 \end{bmatrix}.$$

Då är  $\vec{u}_1$  och  $\vec{u}_2$  ortogonala vektorer som bildar en bas till delrummet  $V$ . Vi normerar  $\vec{u}_1$

och  $\vec{u}_2$  och får en ortonormal (eller ortonormerad) bas till  $V$  som består av

$$\vec{f}_1 = \frac{\vec{u}_1}{|\vec{u}_1|} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ och } \vec{f}_2 = \frac{\vec{u}_2}{|\vec{u}_2|} = \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \\ -3 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

(b) Beteckna

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Enligt projektnsformeln har vi

$$Proj_V(\vec{x}) = (\vec{x} \cdot \vec{f}_1)\vec{f}_1 + (\vec{x} \cdot \vec{f}_2)\vec{f}_2 = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1/2 \\ -1/2 \\ 1/2 \\ 1/2 \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 5/6 \\ 1/6 \\ -1/2 \\ -1/6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1/6 \\ -1/3 \\ 1/2 \\ 1/3 \end{bmatrix}$$

5. Låt  $A$  vara en  $2 \times 2$ -matris, sådan att  $A^{10} = 0$ .

(a) Visa att  $\det A = 0$ .

(2 p)

(b) Visa att  $\text{tr } A = 0$ , där  $\text{tr} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = a + d$  är spåret av  $A$ .

*Tips:* basbyte påverkar inte spåret.

(4 p)

### Lösningsförslag.

(a) Enligt antagande är

$$\det(A^{10}) = \det \left( \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \right) = 0.$$

Å andra sidan gäller  $\det(A^n) = (\det(A))^n$ .

Därför  $(\det(A))^{10} = 0$  som medför  $\det(A) = 0$ . V.S.B.

(b) Först visar vi att matrisens alla egenvärden är 0. Anta att  $\lambda$  är ett egenvärde (reellt eller komplext) till matrisen  $A$  med motsvarande egenvektor  $\vec{v}$ . Då gäller

$$A\vec{v} = \lambda\vec{v}$$

Upprepade multiplikationer med  $A$  från vänster ger

$$A^2\vec{v} = \lambda A\vec{v} = \lambda^2\vec{v},$$

$$A^3\vec{v} = \lambda^2 A\vec{v} = \lambda^3\vec{v},$$

...

$$A^{10}\vec{v} = \lambda^{10}\vec{v}.$$

Eftersom  $A^{10} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$  har vi  $\lambda^{10}\vec{v} = 0$  och därmed  $\lambda = 0$ . (Notera att  $\vec{v} \neq \vec{0}$ .)

Därmed har vi bevisat att matrisens "alla egenvärden" är 0. Enligt terminologin som vi använder säger vi att  $A$  har ett egenvärde  $\lambda = 0$  med multipliciteten 2.

Härav följer att matrisens karakteristiska ekvationen är  $\lambda^2 = 0$ .

Låt  $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ . Matrisen har följande karakteristiska ekvation

$$\begin{vmatrix} a - \lambda & b \\ c & d - \lambda \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow \lambda^2 - (a + d)\lambda + ad - bc = 0$$

eller  $\lambda^2 - \text{tr}(A)\lambda + \det(A) = 0$ . Enligt ovanstående, har sista ekvationen dubbel rot  $\lambda_{1,2} = 0$ . Detta är möjligt endast om  $\det(A)=0$  (som vi redan visade i a-delen) och  $\text{tr}(A)=0$ , V.S.B.

6. Det radioaktiva elementet saturnium faller sönder på så sätt att  $1/2$  av alla atomer blir elementet xenium varje julafton. Xenium är också radioaktivt:  $1/3$  av alla xeniumatomer faller sönder till bly på julafton. Bly är stabilt.

- (a) Beskriv det radioaktiva sönderfallet av de tre elementen genom en  $3 \times 3$ -matris  $M$ . (2 p)
- (b) Bestäm alla egenvärden och motsvarande egenvektorer till  $M$  och skriv  $M = SDS^{-1}$  där  $D$  är en diagonalmatris. (2 p)
- (c) I hur många mol saturnium/xenium/bly faller 1 mol saturnium sönder efter 100 julaftnar? (2 p)

### Lösningsförslag.

- (a) Låt  $X(n)$ ,  $Y(n)$  och  $Z(n)$  beteckna antalet atomer saturnium, xenium och bly, efter  $n$  år (dvs  $n$  julaftnar). Enligt uppgiften gäller följande relationer:

$$\begin{aligned} X(n+1) &= \frac{1}{2}X(n) \\ Y(n+1) &= \frac{1}{2}X(n) + \frac{2}{3}Y(n) \\ Z(n+1) &= \frac{1}{3}Y(n) + Z(n) \end{aligned}$$

eller på matrisform:

$$\begin{bmatrix} X(n+1) \\ Y(n+1) \\ Z(n+1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{2}{3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X(n) \\ Y(n) \\ Z(n) \end{bmatrix}.$$

Den sökta matrisen är  $M = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{2}{3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} & 1 \end{bmatrix}$ .

- (b) Egenvärden och egenvektorer:

$$\text{Från } \det(A - \lambda I) = 0 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} \frac{1}{2} - \lambda & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{2}{3} - \lambda & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} & 1 - \lambda \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow (\frac{1}{2} - \lambda)(\frac{2}{3} - \lambda)(1 - \lambda) = 0$$

får vi matrisens egenvärden  $\lambda_1 = \frac{1}{2}$ ,  $\lambda_2 = \frac{2}{3}$  och  $\lambda_3 = 1$ .

Motsvarande egenvektorer får vi genom att lösa  $(A - \lambda_k I)\vec{v} = \vec{0}$ ,  $k = 1, 2, 3$ .

På detta sätt får vi motsvarande egenrum:

$$E_{\lambda_1} = \text{span}\left(\begin{bmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{bmatrix}\right), E_{\lambda_2} = \text{span}\left(\begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}\right), E_{\lambda_3} = \text{span}\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right).$$

( Alla vektorer i  $E_{\lambda_k}$ , förutom  $\vec{0}$ , är egenvektorer som hör till  $\lambda_k$ .)

$$\text{Låt } S = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \text{ och } D = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 2/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Då är  $S^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$  (kontrollera själv) och  $M = SDS^{-1}$ , dvs

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 2/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

- (c) Beteckna

$$V(n) = \begin{bmatrix} X(n) \\ Y(n) \\ Z(n) \end{bmatrix}$$

Vid start har vi  $X(0) = 1$ ,  $Y(0) = 0$  och  $Z(0) = 0$ .

Efter ett år har vi, enligt a-delen,  $V(1) = MV(0)$ , där  $V(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ . Efter  $k$  år gäller

$V(k) = M^k V(0)$ . Därmed

$$V(100) = M^{100} V(0) = (SDS^{-1})^{100} V(0) = SD^{100} S^{-1} V(0).$$

Alltså gäller

$$\begin{bmatrix} X(100) \\ Y(100) \\ Z(100) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (1/2)^{100} & 0 & 0 \\ 0 & (2/3)^{100} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Efter matrismultiplikationen får vi

$$\begin{bmatrix} X(100) \\ Y(100) \\ Z(100) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1/2)^{100} \\ -3 \cdot (1/2)^{100} + 3 \cdot (2/3)^{100} \\ 2 \cdot (1/2)^{100} - 3 \cdot (2/3)^{100} + 1 \end{bmatrix}.$$

Efter 100 år har vi  $(1/2)^{100}$  mol saturnium,  $-3 \cdot (1/2)^{100} + 3 \cdot (2/3)^{100}$  mol xenium och  $2 \cdot (1/2)^{100} - 3 \cdot (2/3)^{100} + 1$  mol bly.