

4.1.4: Hitta en bas till egenrummet E_0 till operatoren $\frac{d^2}{dt^2}$ på $C^\infty(\mathbb{R})$.

Lösning: Om $\frac{d^2}{dt^2}(f) = 0$ så är $f = ax + b$ för några $a, b \in \mathbb{R}$ och därför är $\{1, t\}$ en bas för E_0 .

4.1.7: På $\mathbb{R}_2[t]$ låt
$$L(p)(t) = p(t) + p(-t).$$
Hitta en bas för E_2 .

Lösning: Om $p \in \mathbb{R}_2[t]$ så kan p skrivas som
$$p = at^2 + bt + c \quad \text{för några } a, b, c \in \mathbb{R}$$
och
$$p(t) + p(-t) = 2(at^2 + c) \quad \text{vilket är lika}$$
med $2p(t)$ om och endast om $b = 0$. Dvs,
en bas för E_2 är $\{1, t^2\}$.

4.2.6: Antag att vi har en bas b_1, \dots, b_n av egenvektorer till en operator A med motsvarande egenvärden $\lambda_1, \dots, \lambda_n$. Visa att

$$L = (A - \lambda_1 I) \circ (A - \lambda_2 I) \circ \dots \circ (A - \lambda_n I)$$

är nolltransformationen (Här är $(\lambda_i I)(v) = \lambda_i v$)

Lösning: Vi har att $(A - \lambda_i I)A = A^2 - \lambda_i A = A(A - \lambda_i I)$

$$\text{och } (A - \lambda_i I)\lambda_j I = \lambda_j A - \lambda_i \lambda_j I = \lambda_j I(A - \lambda_i I)$$

så

$$\begin{aligned}(A - \lambda_1 I) \dots (A - \lambda_n I) &= (A - \lambda_1 I) \dots (A - \lambda_{n-1} I)A - (A - \lambda_1 I) \dots (A - \lambda_{n-1} I)\lambda_n I \\ &= A(A - \lambda_1 I) \dots (A - \lambda_{n-1} I) - \lambda_n I(A - \lambda_1 I) \dots (A - \lambda_{n-1} I) \\ &= (A - \lambda_n I)(A - \lambda_1 I) \dots (A - \lambda_{n-1} I)\end{aligned}$$

och på liknande sätt kan vi flytta vilken faktor $(A - \lambda_i I)$ som helst. Detta betyder att ordningen på faktorerna kan väljas hur som helst. Detta ger att $L(b_i) = 0 \quad \forall i$ eftersom $(A - \lambda_i I)b_i = 0$. Varje vektor kan skrivas som $v = a_1 b_1 + \dots + a_n b_n$ och

$$L(v) = a_1 L(b_1) + \dots + a_n L(b_n) = 0,$$

dus $L = 0$.

4.3.12: Diagonalisera (på $\mathbb{R}_2[t]$) operatören

$$L(p)(t) = -p(0) + 3p(1)t + p(2)t^2$$

Lösning: Basvektorerna avbildas som

$$\left. \begin{aligned}L(1) &= -1 + 3t + t^2 \\ L(t) &= -0 + 3t + 2t^2 \\ L(t^2) &= -0 + 3t + 4t^2\end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{Så matrisen till } L \text{ är} \\ M = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 3 & 3 & 3 \\ 1 & 2 & 4 \end{pmatrix} \end{array}$$

Det karakteristiska polynomet ges av

$$\begin{aligned}\det(M - xI) &= \begin{vmatrix} -1-x & 0 & 0 \\ 3 & 3-x & 3 \\ 1 & 2 & 4-x \end{vmatrix} \\ &= (-1-x)((x-3)(x-4)-6) \\ &= (-1-x)(x^2-7x+6) \\ &= -(x+1)(x-1)(x-6)\end{aligned}$$

Så egenvärdena till L är $-1, 1, 6$. Motsvarande egenvektorer får vi då som bas för kärnan
till $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 4 & 3 \\ 1 & 2 & 5 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$, resp. $\begin{pmatrix} -7 & 0 & 0 \\ 3 & -3 & 3 \\ 1 & 2 & -2 \end{pmatrix}$.

Gauselösn:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 4 & 3 \\ 1 & 2 & 5 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -12 \\ 1 & 2 & 5 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -12 \\ 1 & 0 & -7 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 6 \\ 1 & 0 & -7 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{välj}} v_1 = \begin{pmatrix} 7 \\ -6 \\ 1 \end{pmatrix}$$

och välj $v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}$, $v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

4.3.14: Visa att om A är diagonaliserbar
så är $p_A(A) = 0$.

Lösning: Detta följer av 4.2.6: Om A är
diagonaliserbar och $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ är motsv. egenvärden
så har vi $p_A(A) = (A - \lambda_1 I)(A - \lambda_2 I) \dots (A - \lambda_n I) = 0$.

4.4.8: Finns det en reell matris som är konjugat till
 $D = \begin{pmatrix} 3+2i & 0 \\ 0 & 3+2i \end{pmatrix} ?$

Lös: Nej: Om en reell matris har komplexa egenvärden så har dess karakteristiska polynom

$$p_A(x) = x^2 + ax + b$$

där $a^2 - 4b < 0 \iff a^2 < 4b$. Då har $p_A(x)$ rötter $x_1 = -\frac{a}{2} + i\frac{\sqrt{4b-a^2}}{2}$ och $x_2 = -\frac{a}{2} - i\frac{\sqrt{4b-a^2}}{2}$ vilka är komplexkonjugat. Dvs egenvärdena måste vara reella eller komplexkonjugat. Så svaret är nej.

(*) En ännu enklare lös: Om P är inverterbar har vi $PDP^{-1} = P(3+2i)I P^{-1} = (3+2i)PP^{-1} = (3+2i)I = D$.

4.4.9: Finns det en reell matris som är konjugat till
 $D = \begin{pmatrix} 3+2i & 0 \\ 0 & 3-2i \end{pmatrix} ?$

Lös: Ja, matrisen $3I$ har egenvärde 3 och matrisen $2\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ har egenvärden $2i, -2i$ så

$$3I + 2\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ 2 & 3 \end{bmatrix} \text{ har diag. matris } D.$$

4.6.11: Hitta egenvärden plus egenvekt. Giv

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 2 & -1 \end{pmatrix}.$$

Lösning: Använd trick 4 sida 78 i boken.