

Intro

den 1 oktober 2018 14:19

Eigenvärden och egenvektorer:

Om $Ax = \lambda x$, $\lambda \in \mathbb{C}$, så är x en egenvektor till A med egenvärdet λ .

Hitta egenvärden:

$$\det(A - \lambda I) = 0.$$

Hitta egenvektorer:

$Ax = \lambda x \Leftrightarrow (A - \lambda I)\bar{x} = 0$, lös ut vilket \bar{x} , eller använd inspektionsmetoden.

Diagonaliserbarhet:

A diagonaliserbar om $\exists P$ inverterbar så att

$$P^{-1}AP$$

är diagonal.

Sats 8.2.10. A kvadratisk matris

- Geometrisk multiplicitet av A är \leq algebraisk multiplicitet
- A diagonaliserbar om och endast om geo. mult. = alg. mult. för alla egenvärden till A .

Sats 8.2.11. A $n \times n \Rightarrow$ dessa påståenden är ekvivalenta:

- A diagonaliserbar.
- A har n linj. oberoende egenvektorer.
- \mathbb{R}^n har en bas av egenvektorer till A .
- Summan av de geometriska multipliciteterna av A 's egenvärden är n .
- $\text{tr}(A)$ av varje egenv. är samma som alg. mult.

4.4.9.

den 18 september 2018 17:28

Hitta egenrummen för matriserna i uppg 5.

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 8 & -1 \end{bmatrix}, \lambda_1, \lambda_2 = -1, 3$$

$$B = \begin{bmatrix} 10 & -1 \\ 4 & -2 \end{bmatrix}, \lambda_1, \lambda_2 = 4$$

$$C = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \lambda_1, \lambda_2 = 2$$

Vi har

$$A\bar{x} = \lambda\bar{x} \Rightarrow (A - \lambda I)\bar{x} = 0$$

$$A: A - (-1)I = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 8 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow (A - \lambda I)\bar{x} = 0 \Rightarrow \bar{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ a \end{bmatrix}, a \in \mathbb{R}.$$

$$E_{-1} = \text{span}\left\{\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}.$$

P.S.S.

$$(A - 3I)\bar{x} = 0 \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 8 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 0 \Leftrightarrow x_1 = \frac{x_2}{2}$$

$$\text{Så } E_3 = \text{span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}\right\}.$$

för B och C, låt studenterna lösa.

$$B: E_4 = \text{span}\left\{\begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}\right\}$$

$$C: E_2 = \text{span}\left\{\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$$

Var är E_4 , och E_2 , geometriskt?

Stud 4.4.26.

den 1 oktober 2018

14:32

För vilka värden på x , om några, kommer matrisen ha åtminstone ett upprepat egetvärde

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & x & 2 \\ 0 & 2 & x \end{bmatrix}.$$

8.1.1., 8.1.3.

den 1 oktober 2018

14:35

Låt $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ vara en linjär avbildning vars standardbas

$[T]$ är given som

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \text{ och } B := \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}.$$

a) Hitta $[T]_B$.

b) Formulera

$$[T] = P [T_B] P^{-1}$$

$$a) P_{B \rightarrow E} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}; P_{E \rightarrow B} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{1} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} [T]_B &= P_{B \rightarrow E} [T] P_{E \rightarrow B} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} b) [T] &= P_{E \rightarrow B} [T]_B P_{B \rightarrow E} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

8.1.19.

den 1 oktober 2018

14:55

Låt $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ vara givet av

$$T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 3x_1 + 2x_3 \\ 2x_1 - x_2 \end{bmatrix},$$

$$, B := \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}, B' := \left\{ \begin{bmatrix} -3 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \end{bmatrix} \right\}.$$

Hitta $[T]_{B', B}$.

vi kan

$$[T(x)]_{B'} = A[\bar{x}]_B$$

med $A = [T]_{B', B}$ *bas för kodomänen* *bas för domänen.*

$$[T]_{B', B} = \left[[T(\bar{v}_1)]_{B'}, [T(\bar{v}_2)]_{B'}, \dots, [T(\bar{v}_n)]_{B'} \right].$$

$$[T] = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow T(\bar{v}_1) = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$T(\bar{v}_2) = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$T(\bar{v}_3) = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

$$P_{E \rightarrow B'} = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{-14} \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -4 & 1 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}.$$

$$\Rightarrow [T(\bar{v}_1)]_{B'} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -4 & 1 \\ 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -11 \\ 9 \end{bmatrix}$$

$$[T(\bar{v}_2)]_{B'} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -4 & 1 \\ 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -16 \\ 16 \end{bmatrix}$$

$$[T(\bar{v}_3)]_{B'} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -4 & 1 \\ 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -8 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow [T]_{B', B} = \frac{1}{14} \begin{bmatrix} -11 & -16 & -8 \\ 9 & 16 & 4 \end{bmatrix}.$$

Stud 8.2.9.

den 1 oktober 2018

15:47

hitta egenvärden och dess algebraiska och geometriska multipliciteter. till

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

9. The characteristic polynomial of A is $p(\lambda) = \det(\lambda I - A) = (\lambda - 5)^2(\lambda - 3)$. Thus the eigenvalues of A are $\lambda = 5$ and $\lambda = 3$, with algebraic multiplicities 2 and 1 respectively. The eigenspace corresponding to $\lambda = 5$ is the solution space of the system $(5I - A)\mathbf{x} = \mathbf{0}$, which is

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

The general solution of this system is $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ t \\ 0 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$; thus the eigenspace is 1-dimensional and so

$\lambda = 5$ has geometric multiplicity 1. The eigenspace corresponding to $\lambda = 3$ is the solution space of the system $(3I - A)\mathbf{x} = \mathbf{0}$ which is

$$\begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

The solution space of this system is $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ s \\ -2s \end{bmatrix} = s \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$; thus the eigenspace is 1-dimensional and so

$\lambda = 3$ also has geometric multiplicity 1.

8.2.22.

den 1 oktober 2018 15:55

Bestäm om A är diagonaliserbar och om så är fallet hitta Pseudodiagonaliserbar A .

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Eigenvärden:

$$\det \begin{bmatrix} -\lambda & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda & 0 \\ 3 & 0 & 1-\lambda \end{bmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2(1-\lambda) = 0$$

$$\Rightarrow \lambda_{1,2} = 0$$

$$\lambda_3 = 1.$$

Eigenvektorer:

$$\lambda = 0:$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \vec{0}$$

Vi ser

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -3 \end{bmatrix}.$$

Men inte finns fler, eftersom ges salg.

$$\lambda = 1:$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 3 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \vec{0}$$

$$\Rightarrow \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

$$P = [\vec{v}_1 \ \vec{v}_2 \ \vec{v}_3] = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 1 \end{bmatrix}$$

L11

$$\text{Där } P = [\bar{v}_1 \ \bar{v}_2 \ \bar{v}_3] = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 1 \end{bmatrix}.$$

Gammal tenta

den 1 oktober 2018 16:16

(8) Låt P vara en $n \times n$ matris med egenskapen att $P^2 = P$. Visa att P är diagonaliserbar.

Låt $V = \mathbb{R}^n$, $V_1 = \ker(P)$ och $V_2 = \ker(I - P)$. Givet $v \in V$ kan vi skriva

$$v = Pv + (I - P)v = v_1 + v_2$$

dvs $v_1 = Pv$ och $v_2 = (I - P)v$. Vi ser då att $v_1 \in \ker(I - P)$ och att $v_2 \in \ker(P)$. Således kan godtycklig vektor $v \in V$ skrivas som

$$v = v_1 + v_2$$

med $v_i \in V_i$. Om vi låter b_1, \dots, b_k vara bas för V_1 och c_1, \dots, c_l vara bas för V_2 ser vi att $b_1, \dots, b_k, c_1, \dots, c_l$ spänner upp V . Genom att slänga vektorer som finns i höljet av de föregående (om nödvändigt; "bas uppi från") kan vi bilda en bas d_1, \dots, d_n för V med egenskapen att d_i tillhör antingen V_1 eller V_2 . Således har vi hittat en bas av egenvektor till P och därför är P diagonaliserbar.

Men ej nödvändigtvis en bas

$$P[(I - P)\bar{v}] = (P - P^2)\bar{v} = \bar{0}.$$

p.s.s.

(Jag fick 0 p på denna uppg.)

$$P\bar{v}_1 = P^2\bar{v} = P\bar{v} = \bar{v}_1$$

$\Rightarrow \bar{v}_1 \in V_1$ är egenvektor med eg. värde 1.

$$P\bar{v}_2 = P(I - P)\bar{v} = (P - P^2)\bar{v} = \bar{0}$$

$\Rightarrow \bar{v}_2 \in V_2$ är egenvektor med eg. värde 0.