

Tentamen Linjär algebra D (TMV216), Linjär algebra GU (MMGD20)

Telefonvakt: Carl Lundholm, ankn 6792
Inga hjälpmedel. Kalkylator ej tillåten.

Plats och tid: Johanneberg, 14:00-18:00

Skriv väl, motivera och förklara vad du gör.

Betygsgränser TMV216: 20-29 p. ger betyget 3, 30-39 p. ger betyget 4 och 40 p. eller mer ger betyget 5. Maxpoäng är 50.

Betygsgränser MMGD20: 20-34 p. ger betyget G, 35 p. eller mer ger betyget VG. Maxpoäng är 50.

Lösningar kommer att läggas ut på kurshemsidan första arbetsdagen efter tentamens-tillfället. Resultat meddelas via epost från LADOK.

1 Betrakta följande vektorekvation.

$$x_1 \begin{bmatrix} 3 \\ 8 \\ 0 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} - x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} - x_4 \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

(a) Bestäm alla x_1, x_2, x_3, x_4 som uppfyller ekvationen ovan. (4p)

(b) Man är intresserad av positiva heltalslösningar x_1, x_2, x_3, x_4 . Bestäm den minsta positiva heltalslösningen. (2p)

(c) Är vektorerna $\begin{bmatrix} 3 \\ 8 \\ 0 \end{bmatrix}$ och $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$ linjärt oberoende? Motivera ditt svar. (2p)

(d) Visa att 4 vektorer i \mathbb{R}^3 alltid är linjärt beroende. (4p)

(a) Lös det linjära ekvationssystemet

$$\begin{bmatrix} 3 & 0 & -1 & 0 \\ 8 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 2 & -2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Den utökade matrisen

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 3 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 8 & 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 2 & -2 & -1 & 0 \end{array} \right]$$

Gausselimineras till

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & -1/4 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -5/4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -3/4 & 0 \end{array} \right]$$

Låt $x_4 = t$ vara den fria variabeln. Lösningarna ges då av

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 1/4 \\ 5/4 \\ 3/4 \\ 1 \end{bmatrix}$$

(b) $t = 4$ ger $x_1 = 1, x_2 = 5, x_3 = 3$ och $x_4 = 4$

(c) Ja de är linjärt oberoende eftersom det inte finns något $t \in \mathbb{R}$ sådant att

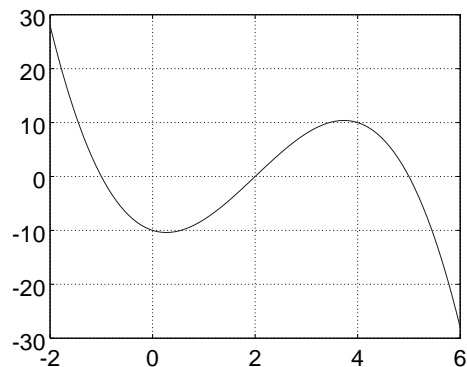
$$\begin{bmatrix} 3 \\ 8 \\ 0 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

(d) Låt $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3, \mathbf{v}_4$ vara 4 vektorer i \mathbb{R}^3 . Bilda matrisen $\mathbf{A} = [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2 \ \mathbf{v}_3 \ \mathbf{v}_4]$. Ekvationssystemet $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{0}$ har då fler obekanta än ekvationer, så det kommer att finnas minst en fri variabel. Dvs. ekvationssystemet har en icke-trivial lösning $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$, så kolumnerna i \mathbf{A} är linjärt beroende.

2 Låt

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 2 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

I figuren till höger har man ritat en graf för det karakteristiska polynomet $p(\lambda)$ till \mathbf{A} på intervallet $-2 \leq \lambda \leq 6$.



(a) Bestäm det karakteristiska polynomet till \mathbf{A} . (4p)

(b) Bestäm alla egenvärden till \mathbf{A} och tillhörande egenvektorer. (4p)

(c) Visa att egenvektorerna i (b)-uppgiften är ortogonala. (2p)

(d) Låt \mathbf{A} vara en symmetrisk $m \times m$ matris och $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2$ två egenvektorer till \mathbf{A} . Visa att \mathbf{v}_1 och \mathbf{v}_2 är ortogonala om de hör till olika egenvärden $\lambda_1 \neq \lambda_2$. (5p)

(a)

$$p(\lambda) = \det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}) = \begin{vmatrix} 3 - \lambda & 2 & 0 \\ 2 & 2 - \lambda & 2 \\ 0 & 2 & 1 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda)((2 - \lambda)(1 - \lambda) - 4) - 4(1 - \lambda) = \dots = -\lambda^3 + 6\lambda^2 - 3\lambda - 10$$

(b) Egenvärdena ges av de λ där $p(\lambda) = 0$. I figuren ser vi att $\lambda_1 \approx -1$, $\lambda_2 \approx 2$ och $\lambda_3 \approx 5$. En kontroll visar att $\lambda_1 = -1$, $\lambda_2 = 2$ och $\lambda_3 = 5$. Egenvektorn \mathbf{v}_1 som hör till $\lambda_1 = -1$ uppfyller

$$\mathbf{A}\mathbf{v}_1 = -\mathbf{v}_1 \Leftrightarrow \mathbf{A}\mathbf{v}_1 + \mathbf{I}\mathbf{v}_1 = \mathbf{0} \Leftrightarrow (\mathbf{A} + \mathbf{I})\mathbf{v}_1 = \mathbf{0}$$

Vi har

$$\mathbf{A} + \mathbf{I} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 0 \\ 2 & 3 & 2 \\ 0 & 2 & 2 \end{bmatrix}$$

och

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 4 & 2 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \end{array} \right] \sim \dots \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1/2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

som ger $\mathbf{v}_1 = t \begin{bmatrix} 1/2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$ där $0 \neq t \in \mathbb{R}$ kan väljas fritt.

Resonera på samma sätt för de andra egenvektorerna:

Egenvektorn \mathbf{v}_2 som hör till $\lambda_2 = 2$ ges av $(\mathbf{A} - 2\mathbf{I})\mathbf{v}_2 = \mathbf{0}$ och

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \end{array} \right] \sim \dots \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1/2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

som har lösning $\mathbf{v}_2 = t \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ där $0 \neq t \in \mathbb{R}$.

Egenvektorn \mathbf{v}_3 som hör till $\lambda_3 = 5$ ges av $(\mathbf{A} - 5\mathbf{I})\mathbf{v}_3 = \mathbf{0}$ och

$$\left[\begin{array}{ccc|c} -2 & 2 & 0 & 0 \\ 2 & -3 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & -4 & 0 \end{array} \right] \sim \dots \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

som har lösning $\mathbf{v}_3 = t \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ där $0 \neq t \in \mathbb{R}$.

(c)

$$\begin{aligned} \mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_2 &= \begin{bmatrix} 1/2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = -1 - 1 + 2 = 0 \\ \mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_3 &= \begin{bmatrix} 1/2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = 1 - 2 + 1 = 0 \\ \mathbf{v}_2^T \mathbf{v}_3 &= \begin{bmatrix} -2 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = -4 + 2 + 2 = 0 \end{aligned}$$

(d) Visa att $\mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_2 = 0$. Eftersom $\mathbf{A}\mathbf{v}_1 = \lambda_1\mathbf{v}_1$ har vi

$$(\mathbf{A}\mathbf{v}_1)^T \mathbf{v}_2 = (\lambda_1\mathbf{v}_1)^T \mathbf{v}_2 = \lambda_1 \mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_2$$

Eftersom \mathbf{A} är symmetrisk har vi att $\mathbf{A} = \mathbf{A}^T$. Så

$$(\mathbf{A}\mathbf{v}_1)^T \mathbf{v}_2 = \mathbf{v}_1^T \mathbf{A}^T \mathbf{v}_2 = \mathbf{v}_1^T \mathbf{A} \mathbf{v}_2 = \mathbf{v}_1^T \lambda_2 \mathbf{v}_2 = \lambda_2 \mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_2$$

Dvs $\lambda_1 \mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_2 = \lambda_2 \mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_2$. Eftersom $\lambda_1 \neq \lambda_2$ så måste $\mathbf{v}_1^T \mathbf{v}_2 = 0$

3 (a) Bestäm ekvationen (på normalform) för ett plan som innehåller linjen (5p)

$$\begin{cases} x = 2 - 2t \\ y = -1 + t \\ z = t \end{cases}$$

Hur många sådana plan finns det?

(b) Bestäm skärningen mellan följande par av plan (3p)

$$\begin{cases} x + y + z - 1 = 0 \\ 2x - y + 5z - 5 = 0 \end{cases}$$

(a) Det finns oändligt många plan som innehåller linjen, tex. $x + y + z - 1 = 0$

(b) Successiv elimination ger

$$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ 2x - y + 5z = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x + y + z = 1 \\ -3y + 3z = 3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 2 - 2t \\ y = -1 + t \\ z = t \end{cases}$$

4 Låt

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 2 & 3 & p \end{bmatrix}$$

där p är ett reellt tal.

(a) Bestäm p sådant att $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$ tillhör nollrummet till \mathbf{A} . (3p)

(b) Bestäm p sådant att matrisen får full rang, dvs. rangen för matrisen blir 3. (4p)

(a) $\mathbf{A}\mathbf{v} = \mathbf{0}$ dvs

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 2 & 3 & p \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 + p \end{bmatrix}$$

Svar $p = 1$.

(b) Bestäm t.ex. ett p sådant att $\det(\mathbf{A}) \neq 0$. Utveckling längs första raden,
 $\det(\mathbf{A}) = - \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & p \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = -p + 1$. Så $\det(\mathbf{A}) = 0$ då $p = 1$. Svar: $p \neq 1$

5 Låt $\mathbf{S}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} x_1 + x_2 + 1 \\ x_1 - x_2 \end{bmatrix}$ och $\mathbf{T}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$ vara två avbildningar.

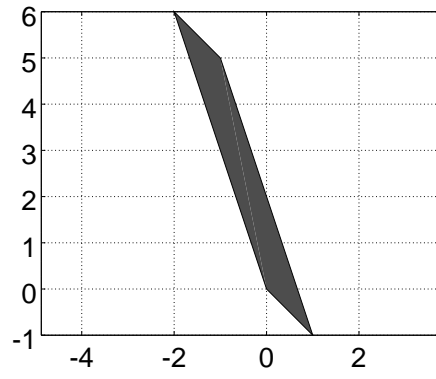
(a) Avgör vilka av avbildningarna ovan som är linjära. Motivera ditt svar. (4p)

(b) Man har använt avbildningen \mathbf{T} ovan för att beräkna bilden av en rektangel (4p)
med höjden 2 och bredden 1, och med nedre vänstra hörnet i origo. Rita bilden
och beräkna dess area.

(a) Låt $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix}$ och $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$. \mathbf{S} är inte linjär ty

$\mathbf{S}(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \begin{bmatrix} (a_1 + b_1) + (a_2 + b_2) + 1 \\ (a_1 + b_1) - (a_2 + b_2) \end{bmatrix} \neq \mathbf{S}(\mathbf{a}) + \mathbf{S}(\mathbf{b})$. \mathbf{T} däremot är linjär
ty matris-vektor produkt uppfyller linjäritetsvillkoren.

(b)



Arean är $2 \det\left(\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}\right) = 2 \cdot 2 = 4$
