

Lösningförslag till tentamenskrivning, 2009-06-03, kl. 08.00-13.00

SF1624, linjär algebra med geometri för CINTe1 och CMIE1 samt CSAMH1 (7,5hp)

Göran och Karim

1. (=2. för CSMAH1) $\vec{OC} = \vec{OA} + \vec{AC} = \vec{OA} + \frac{1}{5}\vec{AB} = \vec{OA} + \frac{1}{5}(\vec{OB} - \vec{OA}) = \frac{4}{5}\vec{OA} + \frac{1}{5}\vec{OB}$

$$\Rightarrow \alpha = \frac{4}{5}, \beta = \frac{1}{5}.$$

1. (Endast för CSAMH1).

Bevis

Bassteg Kolla att påstående är sant för $n = 1$. Vi har

$$\sum_{k=1}^1 (2k-1) = 1^2 \Leftrightarrow 2 \cdot 1 - 1 = 1 \quad . \text{ Alltså sant}$$

Induktionssteg Vi antar att påstående är sant för $n = p$ dvs $\sum_{k=1}^p (2k-1) = p^2$.

Vi vill visa att det måste vara sant för $n = p+1$, dvs $\sum_{k=1}^{p+1} (2k-1) = (p+1)^2$

Vi har

$$\sum_{k=1}^{p+1} (2k-1) = \sum_{k=1}^p (2k-1) + (2(p+1)-1) = p^2 + (2(p+1)-1) = p^2 + 2p + 2 - 1 = (p+1)^2$$

Eftersom vi har visat att påståendet gäller för bassteget $n=1$ samt att antagandet att påståendet gäller för $n=p$ medför att det också gäller för $n=p+1$, följer det från **induktionsprincipen** att påståendet gäller för varje heltal $n=1,2,3,\dots$

2. (Ej för CSAMH1)

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 5 & 6 & 1 \\ 2 & 3 & 2 & 3 \\ 3 & 5 & 4 & 4 \end{array} \right) r_3 - r_2 \Leftrightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 5 & 6 & 1 \\ 2 & 3 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 2 & 1 \end{array} \right) r_1 - 2r_3 \Leftrightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 2 & -1 \\ 2 & 3 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 2 & 1 \end{array} \right) r_2 - 2r_3 \Leftrightarrow$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \\ 1 & 2 & 2 & 1 \end{array} \right) r_1 \times r_3 \Leftrightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array} \right) r_2 + r_3 \Leftrightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array} \right) \Leftrightarrow$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array} \right) r_1 - 2r_2 \Leftrightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array} \right) \Leftrightarrow z = t, y = -1 - 2t, x = 3 + 2t$$

Svar: $x = 3 + 2t, y = -1 - 2t, z = t.$

3. a) Vi undersöker om det finns konstanter a och b sådana att $av + bw = u$.

$$a(1,-1,1,1) + b(1,2,1,2) = (5,1,5,7) \Leftrightarrow (a+b, -a+2b, a+b, a+2b) = (5,1,5,7) \Leftrightarrow$$

$$\begin{cases} a + b = 5 \\ -a + 2b = 1 & e_2 + e_1 \\ a + b = 5 & e_3 - e_1 \\ a + 2b = 7 & e_4 - e_1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a + b = 5 \\ 3b = 6 \\ 0 = 0 \\ b = 2 \end{cases} \Leftrightarrow a = 3, b = 2.$$

Svar: ja.

b) Enligt a) kan de två vektorer skrivas som en linjärkombination av den tredje. Detta innebär att de tre vektorer är linjärberoende, dvs svaret är Nej

4. Ekvationen kan skrivas på formen

$$\begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & -2 \\ -2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{x}' A \vec{x} = 1$$

där $A = \begin{pmatrix} 5 & -2 \\ -2 & 2 \end{pmatrix}$. Den karakteristiska ekvationen $\begin{vmatrix} 5-\lambda & -2 \\ -2 & 2-\lambda \end{vmatrix} = (5-\lambda)(2-\lambda) - 4 = 0$

dvs $\lambda^2 - 7\lambda + 6 = 0$ ger två positiva egenvärden $\lambda_1 = 1$ och $\lambda_2 = 6$ vilket medför att ekvationen beskriver en ellips.

Axelriktningar = riktningar hos A:s egenvektorer. Dessa fås ur $(A - \lambda I)v = 0$.

För $\lambda_2 = 6$ har vi $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = 0$ och en lösning är tex $v = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}$.

För $\lambda_1 = 1$ får man tex $u = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$.

Genom en vridning kan ellipsen överföras på en ellips med ekvationen $x^2 + 6y^2 = 1$ vars halvaxellängder är 1 och $1/\sqrt{6}$.

5. $z = i$ är en rot till ekvationen ger $i^3 + (2-i)i^2 + (1-10i)i + a = 0 \Rightarrow a = -8 - i$.

Divisionen av $z^3 + (2-i)z^2 + (1-10i)z - 8 - i$ med $z - i$ ger $z^2 + 2z + 1 - 8i$. Återstår att lösa ekvationen $z^2 + 2z + 1 - 8i = 0 \Leftrightarrow (z+1)^2 = 8i$. Sätt $z+1 = x + yi$.

Man får:

$$\begin{aligned} x^2 - y^2 + 2xyi &= 8i \\ \begin{cases} x^2 - y^2 = 0 \Rightarrow x = \pm y \\ 2xy = 8 \end{cases} \\ \Rightarrow x^2 = 4 \text{ och } x = y \text{ som ger } x = y = \pm 2 \end{aligned}$$

Svar: $i, -3 - 2i, 1 + 2i$.

6. $B^{-1}XA = -B^{-1}X + 2I \Leftrightarrow B^{-1}X(A+I) = 2I \Leftrightarrow B^{-1}X = 2(A+I)^{-1}$

$$\Leftrightarrow X = 2B(A+I)^{-1} = 2 \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \left[\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right]^{-1} =$$

$$2 \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}^{-1} = 2 \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \frac{1}{12} \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 8 & 1 \\ 8 & 4 \end{pmatrix}$$

Svar: $X = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 8 & 1 \\ 8 & 4 \end{pmatrix}$.

7. En punkt i planet är t ex $P_0 = (3,0,0)$. Då är $\overline{P_0P} = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$. Med \vec{n} som normalvektor till det

givna planet så ger det projektionsformeln då att

$$\overline{QP} = \frac{\overline{P_0P} \cdot \vec{n}}{|\vec{n}|^2} \vec{n} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}. \text{ Alltså är } \overline{OQ} = \overline{OP} - \overline{QP} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Den sökta triangelns area blir därför

$$\frac{1}{2}|\overline{OP} \times \overline{OQ}| = \frac{1}{2}\sqrt{21}$$

8. Eftersom A har 3 skilda egenvärden, är A diagonaliserbar och kan skrivas

$$A = PDP^{-1} \text{ där } D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}. \text{ Då är}$$

$$A + I = PDP^{-1} + PP^{-1} = P(D + I)P^{-1} = P \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} P^{-1}$$

$$\det(A + I) = \det \left(P \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} P^{-1} \right) = \det(PP^{-1}) \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} = 1 \cdot 1 \cdot 2 \cdot 3 = 6 \neq 0$$

Detta betyder att $A + I$ är inverterbar.