

Dagens 18/1

- En linjär avbildning  $A$  har matrisen  $[A] = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ .
  - Låt  $\mathbf{u} = (3, -1)$ . Bestäm  $A(\mathbf{u})$ .
  - Bestäm alla vektorer  $\mathbf{v}$  så att  $A(\mathbf{v}) = (3, -1)$ .
  - Bestäm bilden av linjen  $x - 2y = 0$  dvs beskriv mängden av alla punkter  $A(x, y)$  där  $(x, y)$  uppfyller linjens ekvation.
- För en linjär avbildning  $A: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$  gäller att  $A(2, -1) = (1, 3)$  och  $A(-1, 1) = (1, 1)$ . Bestäm matrisen  $[A]$  för  $A$ .

Tips: Antag att  $[A] = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ . Lös ekvationssystemet  $[A] \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ ,  $[A] \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ .
- För en inverterbar avbildning  $A: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$  gäller att  $A(-1, 1) = (3, 1)$  och  $A^{-1}(6, 7) = (2, 1)$ . Bestäm matrisen  $[A]$  för  $A$ .
- Låt  $A: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  vara multiplikation med matrisen  $\mathbf{A}$ . Undersök om  $A$  är inverterbar och om så är fallet bestäm inversen till  $A$  då
  - $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ .
  - $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ .
- En avbildning  $A: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  ges av  $A(x, y, z) = (x + 2y + z, x^k + y + 2z, 2x + 3y + 3z)$ .
  - Bestäm  $k$  så att  $A$  blir en linjär avbildning.  
För detta  $k$ -värde
  - Bestäm matrisen  $[A]$ .
  - Verifiera att  $A(2, 1, 0) = (4, 3, 7)$ .
  - Bestäm alla vektorer  $\mathbf{v}$ , sådana att  $A(\mathbf{v}) = (4, 3, 7)$ .
  - Ange, som en slutsats av resultatet i d., värdet av  $\det([A])$ .
  - Finns det någon vektor  $\mathbf{v}$  sådan att  $A(\mathbf{v}) = (3, 7, 4)$ ?

Svar:

- $(1, 5)$ .
  - $(-7, 5)$ .
  - linjen  $5x - 2y = 0$ .
- $\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$ .
- $\begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ .
- Ej inverterbar.
  - Inverterbar,  $[A^{-1}] = [A]^{-1} = \mathbf{A}^{-1}$ , och  $A^{-1}(x, y, z) = (z - x, x + y - 2z, x - y + z)$ .
- $k = 1$ .
  - $[A] = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 2 & 3 & 3 \end{pmatrix}$
  - $\mathbf{v} = (2 - 3t, t + 1, t)$ .
  - $0$ .
  - Nej.

1. Undersök om vektorn  $(2,1,0,-1)$  tillhör värdemängden av avbildningen  
 $A: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^4$ , där  $A(x,y,z) = (2x + y + z, x - y + 2z, y - z, x + 2y + z)$   
dvs undersök om det finns någon vektor  $(x,y,z)$  sådan att  $A(x,y,z) = (2,1,0,-1)$ .

2. Två linjära avbildningar  $A$  och  $B$ , av typen  $\mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$ , ges enligt följande:

$$A(x,y) = (x + y, x - y) \text{ och } [B] = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Bestäm matriserna för avbildningarna  $\frac{1}{2}A \circ B$  och  $\frac{1}{2}B \circ A$  samt tolka dessa geometriskt.

3. Avgör vilka av följande avbildningar i  $\mathbf{R}^2$  är linjära och om så är fallet ange matriser för dessa. Varje vektor

- förlängs med en faktor 2.
- speglas i origo.
- adderas till vektorn  $(1,2)$ .
- avbildas på vektorn  $(0,0)$ .
- avbildas på vektorn  $(1,1)$ .
- speglas i linjen  $x + y = 0$ .
- projiceras på linjen  $y = 2x$ .

4. Bestäm matrisen för rotationen (i  $\mathbf{R}^2$ ) moturs med vinkel  $\pi/3$  enligt följande:

- Rita en figur med hjälp av vilken du bestämmer bilden av vektorn  $\mathbf{e}_x$  under denna rotation.
- Upprepa detta med vektorn  $\mathbf{e}_y$ .

5. Låt  $A: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$  vara rotationen moturs med vinkel  $\pi/4$ . Bestäm bilden av

- punkten  $(2,4)$ .
- linjen  $y = 2x$ .
- ellipsen  $9x^2 + y^2 = 1$ .
- hyperbeln  $9x^2 - y^2 = 1$ .
- parabeln  $y = x^2$ .

Tips cde: Bestäm den inversa rotationen på formen  $(x,y) = A^{-1}(w_1, w_2)$  och substituera  $x = \dots$  och  $y = \dots$  i den givna ekvationen.

Svar:

1. Tillhör värdemängden.

2.  $\frac{1}{2}A \circ B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$  spegling m.a.p.  $x$ -axeln;  $\frac{1}{2}B \circ A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$  spegling m.a.p. linjen  $x = y$ .

3. a. linjär,  $\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$     b. linjär,  $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$     c. ej linjär.    d. linjär,  $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

- e. ej linjär.    f. linjär,  $\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$     g. linjär,  $\begin{pmatrix} 1/5 & 2/5 \\ 2/5 & 4/5 \end{pmatrix}$ .

4.  $\begin{pmatrix} 1/2 & -\sqrt{3}/2 \\ \sqrt{3}/2 & 1/2 \end{pmatrix}$ . Man får: a.  $\begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{3}/2 \end{pmatrix}$     b.  $\begin{pmatrix} -\sqrt{3}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}$ .

5. a.  $(-\sqrt{2}, 3\sqrt{2})$ .    b.  $w_2 = -3w_1$ .    c.  $5w_1^2 + 8w_1w_2 + 5w_2^2 = 1$ .

- d.  $4w_1^2 + 10w_1w_2 + 4w_2^2 = 1$ .    e.  $w_1^2 + 2w_1w_2 + w_2^2 + \sqrt{2}w_1 - \sqrt{2}w_2 = 0$ .