

Institutionen för matematik  
KTH

**Tentamen i 5B1109, Linjär Algebra II för D1 och F1 fredagen den 24 oktober 2003 kl 14.00–19.00**

Examinatorer: Tomas Ekholm och Olof Heden.

Tillåtna hjälpmedel: Inga.

Betygsgränser: 16 poäng ger betyget tre, 21 poäng ger betyget fyra och 30 poäng ger betyget fem.

Bonuspoäng: Maximalt får fyra bonuspoäng tillgodoräknas från lappskrivningar och inlämningsuppgifter höstterminen 2003.

Övrigt: Ge klara och kortfattade motiveringar till dina lösningar. Skriv läsligt.

PROBLEM: (Uppgifternas ordning är oberoende av deras svårighetsgrad)

1. (3p) Lös matrisekvationen  $\mathbf{XA} = \mathbf{B}$  där

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 1 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{och} \quad \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \end{pmatrix}.$$

2. (3p) Visa formeln

$$2 \cdot 6 + 3 \cdot 7 + \dots + (n+1)(n+5) = \frac{n(2n+7)(n+7)}{6},$$

för alla heltal  $n \geq 1$ .

3. (3p) Punkten  $(-2, -1, 1)$  och linjen

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

ligger båda i ett plan. Bestäm planets ekvation.

4. (3p) Låt  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  vara en linjär avbildning sådan att  $T(1, 2) = (3, 1)$  och  $T(-2, 1) = (1, 1)$ . Bestäm  $T(3, 5)$ .

5. (3p) Lös, i minstakvadratmening, det överbestämda ekvationssystemet

$$\begin{cases} -x_1 + x_2 = 16 \\ 2x_1 + x_2 = -9 \\ x_1 - 2x_2 = -12 \end{cases}.$$

6. Definiera i  $\mathbb{R}^3$  inre produkten (skalärprodukten)

$$\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = u_1v_1 + 2u_2v_2 + 3u_3v_3.$$

- (a) (2p) För vilka värden på det reella talet  $a$  är vektorerna  $\mathbf{w}_1 = (a, 1, a)$  och  $\mathbf{w}_2 = (a, 1, 1)$  ortogonala.
- (b) (2p) Låt nu  $a = 2$ . Bestäm en nollskild vektor  $\mathbf{w}_3$  ortogonal mot  $\mathbf{w}_1$  och  $\mathbf{w}_2$ .

7. (4p) Lös ekvationen  $z^6 - 2iz^3 - 4 = 0$ . Svaret får anges på polär form.
8. (a) (2p) Låt  $V$  vara ett vektorrum. Definiera vad som menas med att vektorerna  $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n$  i  $V$  är linjärt oberoende.
- (b) (2p) Visa att vektorerna  $p(x) = 1 + x$ ,  $q(x) = 1 + 3x + x^2$  och  $r(x) = 3 + x - x^2$  är linjärt beroende i  $\mathbb{P}_2 = \{q : q \text{ är ett polynom av grad högst } 2\}$ .
9. (4p) Låt  $K(\mathbf{x}) = 2x_1^2 + 5x_2^2 + 5x_3^2 + 4x_1x_2 - 4x_1x_3 - 8x_2x_3$ , för  $x = (x_1, x_2, x_3)$ . Undersök om det finns ett  $\mathbf{x} \neq 0$  sådant att  $K(\mathbf{x}) \leq 0$ .
10. (a) (1p) Låt  $V$  och  $W$  vara vektorrum. Definiera vad som menas med att en avbildning  $T : V \rightarrow W$  är linjär.
- (b) (1p) Låt  $\mathbb{P}_2 = \{q : q \text{ är ett polynom av grad högst } 2\}$ . Definiera  $T : \mathbb{P}_2 \rightarrow \mathbb{P}_2$  sådan att

$$T(q(x)) = x \cdot \frac{dq}{dx}(x).$$

Visa att  $T$  är en linjär avbildning.

- (c) (2p) Bestäm matrisavbildningen för  $T$  i basen  $B = \{1, x, x^2\}$ .