

Lösningar till tentamen i kurs 5B1128 Linjär algebra I, LV för L och V 030107

$$1. \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 4 & 1 & 6 \\ -1 & 4 & -2 & 4 & a \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 3 & 0 & 3 & 2 \\ 0 & 3 & 0 & 3 & a+2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 3 & 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & a \end{bmatrix}$$

dvs för $a \neq 0$ saknas lösning. För $a = 0$ fås:

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 3 & 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad x_3 = s, x_4 = t \Rightarrow \begin{cases} x_1 = \frac{8}{3} - 2s \\ x_2 = \frac{2}{3} - t \\ x_3 = s \\ x_4 = t \end{cases}$$

$$2. \quad AA^T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow (AA^T)^{-1} = \frac{1}{2-1} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

3. De tre villkoren ger $\sqrt{a^2 + b^2 + c^2} = \sqrt{2}$, $(a, b, c) \cdot (0, 1, 1) = 0$ och

$$(a, b, c) \cdot (1, 1, 0) = \sqrt{a^2 + b^2 + c^2} \sqrt{1^2 + 1^2 + 0^2} \cos \frac{\pi}{3} = \sqrt{2} \cdot \sqrt{2} \cdot \frac{1}{2} = 1. \text{ Detta ger}$$

$$\begin{cases} a^2 + b^2 + c^2 = 2 & (1) \\ b + c = 0 & (2) \Rightarrow c = -b, a = 1 - b. \text{ Insättning i (1) ger nu ekvationen} \\ a + b = 1 & (3) \end{cases}$$

$$(1-b)^2 + b^2 + (-b)^2 = 2 \Rightarrow 3b^2 - 2b + 1 = 2 \Rightarrow b^2 - \frac{2}{3}b - \frac{1}{3} = 0 \Rightarrow b = 1, -\frac{1}{3} \text{ Det ger vektorerna } (0, 1, -1) \text{ och } (4/3, -1/3, 1/3).$$

4. Låt punkterna vara P , Q och R . Vi bildar kantvektorerna $\bar{u} = (1, 2, -1)$ från P till Q och $\bar{v} = (-1, -2, -1)$ från P till R . Arean ges då av $\frac{1}{2} \|\bar{u} \times \bar{v}\|$.

$$\bar{u} \times \bar{v} = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ 1 & 2 & -1 \\ -1 & -2 & -1 \end{vmatrix} = (-4, 2, 0) \text{ dvs arean är } \frac{1}{2} \sqrt{(-4)^2 + 2^2 + 0^2} = \sqrt{5} \text{ ae.}$$

5. $z^3 = \pm 8i$. Eftersom $(-z)^3 = -8i \Leftrightarrow z^3 = 8i$ räcker det att lösa den senare ekvationen. Lösningarna till $z^3 = -8i$ fås då genom teckenbyte hos lösningarna till $z^3 = 8i$.

$$8i = r(\cos\theta + i\sin\theta) \Rightarrow r = 8, \theta = \frac{\pi}{2} \Rightarrow z^3 = 8e^{i\frac{\pi}{2}} \Rightarrow z_n = \sqrt[3]{8}e^{i\frac{(\pi+2n\pi)}{2}}, n = 0,1,2.$$

$$z_0 = 2e^{i\pi/6} = 2(\cos\frac{\pi}{6} + i\sin\frac{\pi}{6}) = \sqrt{3} + i$$

$$\text{Det ger rötterna } z_1 = 2e^{i5\pi/6} = 2(\cos\frac{5\pi}{6} + i\sin\frac{5\pi}{6}) = -\sqrt{3} + i$$

$$z_2 = 2e^{i3\pi/2} = 2(\cos\frac{3\pi}{2} + i\sin\frac{3\pi}{2}) = -2i$$

De övriga tre ges alltså av $-(\sqrt{3} + i)$, $\sqrt{3} - i$, $2i$.

6. Standardmatrisen är $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$. $\det A = 4 - 3 = 1 \neq 0 \Rightarrow T^{-1}$ existerar. Dess standardmatris ges av $A^{-1} = \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ -3 & 1 \end{bmatrix}$. Det ger $\begin{bmatrix} 4 & -1 \\ -3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$. dvs $T^{-1}(2,5) = (3,-1)$.

7. Karakteristiska ekv:

$$\begin{vmatrix} -\lambda & 1 & -1 \\ 1 & -\lambda & 1 \\ -1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -\lambda & 1 & -1 \\ 0 & 1-\lambda & 1-\lambda \\ -1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda[\lambda(1-\lambda) + 1 - \lambda] - [1 - \lambda + 1 - \lambda] =$$

$$= (1-\lambda)(\lambda^2 + \lambda - 2) = 0 \Rightarrow \lambda = -2, 1, 1. \text{ Egenvektorerna fås:}$$

$$\lambda = -2: \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & -3 & 0 \\ 0 & 3 & 3 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \bar{x} = t \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda = 1: \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = s - t \\ x_2 = s \\ x_3 = t \end{cases} \text{ Det ger } \bar{x} = s \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

8. Planens normalvektorer är $\bar{n}_1 = (1, -2, 1)$, $\bar{n}_2 = (2, 2, -3)$. Linjens riktningsvektor

$$\bar{v} = \bar{n}_1 \times \bar{n}_2 = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ 1 & -2 & 1 \\ 2 & 2 & -3 \end{vmatrix} = (4, 5, 6). \text{ Linjens parameterekv är då } \begin{cases} x = 1 + 4t \\ y = 2 + 5t \\ z = 3 + 6t \end{cases}.$$

Del 2

9. Division med $z - i$ ger faktorn $z^2 + (1 - 2i)z + 1 + 5i$. Att resten blir 0 visar att $z = i$ är en rot. De övriga två rötterna är då rötter till ekvationen

$$z^2 + (1 - 2i)z + 1 + 5i = 0. \text{ Kvadratkomplettering ger } \left(z + \frac{1 - 2i}{2}\right)^2 - \frac{(1 - 2i)^2}{4} + 1 + 5i = 0.$$

Ur detta fås $\left(z + \frac{1 - 2i}{2}\right)^2 = -\frac{7}{4} - 6i$ vilket med $z + \frac{1 - 2i}{2} = w = x + iy$ (1) ger systemet

$$\begin{cases} x^2 - y^2 = -\frac{7}{4} & (2) \\ 2xy = -6 & (3) \end{cases} \text{ Ekv (4) fås ur } x^2 + y^2 = |w|^2 = \left|-\frac{7}{4} - 6i\right| = \sqrt{\frac{49}{16} + 36} = \sqrt{\frac{625}{16}} = \frac{25}{4}.$$
$$x^2 + y^2 = \frac{25}{4} \quad (4)$$

(2)+(4) ger $2x^2 = \frac{18}{4} \Rightarrow x = \pm \frac{3}{2}$ och (4)-(2) ger $2y^2 = \frac{32}{4} \Rightarrow y = \pm 2$. (3) ger att

x och y har olika tecken. Ur (1) fås då

$$\begin{cases} z_2 = \frac{3}{2} - 2i - \frac{1 - 2i}{2} = 1 - i \\ z_3 = -\frac{3}{2} + 2i - \frac{1 - 2i}{2} = -2 + 3i \end{cases}$$

10. Om linjerna skär varandra har följande system entydig lösning:

$$\begin{cases} 3 + 4t = -1 + 4s \\ 4 + t = 7 + 2s \\ 1 = 5 + s \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} s - t = 1 \\ 2s - t = -3 \\ s = -4 \end{cases} \Rightarrow s = -4, t = -5. \text{ Dvs linjerna skär varandra i}$$

punkten $Q(-17, -1, 1)$. Låt P vara den punkt på L_2 som ligger närmast $R(15, 7, 1)$.

Vi söker $\|\bar{v}\|$ där \bar{v} är vektorn från Q till P . Låt \bar{w} vara vektorn från Q till R och $\bar{u} = (4, 2, 1)$ dvs L_2 's riktningsvektor. Då är $\bar{v} = \text{proj}_{\bar{u}} \bar{w}$. Med $\bar{w} = (32, 8, 0)$

$$\text{fås } \|\bar{v}\| = \left\| \frac{[(32, 8, 0) \cdot (4, 2, 1)](4, 2, 1)}{\|(4, 2, 1)\|^2} \right\| = \frac{144}{\|(4, 2, 1)\|} = \frac{144}{\sqrt{21}} \text{ le.}$$

11. Med $\bar{x} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ kan vi skriva ekvationen som $\bar{x}^T A \bar{x} = 4$ där $A = \begin{bmatrix} 5 & -1 \\ -1 & 5 \end{bmatrix}$. Vi diago-

naliserar A : $\begin{vmatrix} 5-\lambda & -1 \\ -1 & 5-\lambda \end{vmatrix} = (\lambda-5)^2 - 1 = 0 \Rightarrow \lambda = 4, 6$.

a. Kägelsnittet är alltså en ellips.

b. Vi söker egenvektorerna:

$$\lambda = 4: \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \bar{p}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda = 6: \begin{bmatrix} -1 & -1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \bar{p}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}. \text{ Låt } P = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \det P = +1$$

och transformationen $\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = P \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix}$ är en rotation. Den kvadratiska ekvationen blir då, i

$$\text{de nya variablerna: } 6x'^2 + 4y'^2 = 4 \Rightarrow \frac{x'^2}{(\frac{2}{\sqrt{3}})^2} + \frac{y'^2}{1^2} = 1.$$

12a. $A \sim B$ innebär att det finns en inverterbar matris P så att $B = P^{-1}AP$. Då P^{-1} , A och P är inverterbara är B också det: $B^{-1} = (P^{-1}AP)^{-1} = P^{-1}A^{-1}(P^{-1})^{-1} = P^{-1}A^{-1}P$.

b. Vi skall visa att det finns en inverterbar matris P så att $BA = P^{-1}ABP$. A är inverterbar och duger som P eftersom $BA = IBA = A^{-1}A(BA) = A^{-1}(AB)A$ för varje B (som är av rätt storlek).