

1. Låt $A = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 1 & 3 \\ 3 & 6 \end{bmatrix}$ och $B = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & -2 \end{bmatrix}$. Beräkna AB . (1p)

Lösning:

$$AB = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 1 & 3 \\ 3 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 & -5 \\ 7 & -3 \\ 15 & -3 \end{bmatrix}$$

2. Låt ES vara ekvationssystemet
$$\begin{cases} x + y + z = 3 \\ x + 2y + z = 2 \\ 2x + y + az = 3 \end{cases}$$

Lös ES för de värden på parametern a för vilka detta är möjligt. (3p)

Lösning:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & a & 3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & a-2 & -3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & a-2 & -4 \end{bmatrix}$$

om $a = -2$ saknas lösning

om $a \neq -2$

$$\begin{cases} x = 4 + \frac{4}{a-2} = \frac{4a-4}{a-2} \\ y = -1 \\ z = -\frac{4}{a-2} \end{cases}$$

3. Ange standardmatrisen för den linjära avbildning $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ som avbildar $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ (2p)

på $\begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}$ och $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ på $\begin{bmatrix} 4 \\ 1 \end{bmatrix}$. Beräkna även $T\left(\begin{bmatrix} 3 \\ -2 \end{bmatrix}\right)$.

Lösning:

$$A = [T(e_1) \quad T(e_2)] = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$T\left(\begin{bmatrix} 3 \\ -2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

1. Låt $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -4 \end{bmatrix}$ och $B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 1 \\ 3 & 5 \end{bmatrix}$. Beräkna BA . (1p)

Lösning:

$$BA = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 1 \\ 3 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 4 & 0 \\ 13 & -14 \end{bmatrix}$$

2. För vilket värde på parametern a saknar ekvationssystemet

$$\begin{cases} x & & -4z = -2 \\ -2x + 2y + 7z = -1 \\ x + 2y + az = -2 \end{cases}$$

lösningar?

(3p)

Lösning:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -4 & -2 \\ -2 & 2 & 7 & -1 \\ 1 & 2 & a & -2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & -4 & -2 \\ 0 & 2 & -1 & -5 \\ 0 & 2 & a+4 & 0 \end{bmatrix} \sim$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -4 & -2 \\ 0 & 2 & -1 & -5 \\ 0 & 0 & a+5 & 5 \end{bmatrix} \quad \text{ES. saknar lösning för } a = -5$$

3. Ange standardmatrisen för den linjära avbildning $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ som roterar punkter $\frac{3\pi}{4}$ medurs. Rita figur! (2p)

Lösning:

$$A = \begin{bmatrix} T(\vec{e}_1) & T(\vec{e}_2) \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} \cos \frac{3\pi}{4} & \cos \frac{7\pi}{4} \\ \sin \frac{3\pi}{4} & \sin \frac{7\pi}{4} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$$

