

$$\begin{aligned}
 1. \quad A &\stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 2 & -5 & -2 & 3 \\ 0 & 3 & 0 & -3 \\ 5 & -3 & -5 & -2 \\ 3 & 2 & -3 & -5 \end{pmatrix} \xleftarrow{\boxed{1}} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 2 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & -3 \\ 5 & -3 & -5 & -2 \\ 3 & 2 & -3 & -5 \end{pmatrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 5 & -3 & -5 & -2 \\ 3 & 2 & -3 & -5 \end{pmatrix} \begin{matrix} \boxed{-5} & \boxed{-3} \\ \leftarrow & \leftarrow \end{matrix} \\
 &\stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 0 & -2 \\ 0 & 5 & 0 & -5 \end{pmatrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \text{ Pivotelement i 1:a och 2:a kolonnen} \Rightarrow \text{bas} \\
 \text{f\u00f6r } V(A) &= \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 2 \\ -5 \end{pmatrix} \right\}. \text{ F\u00f6r att finna } N(A) \text{ l\u00f6s ekv. syst.,} \\
 \text{dvs l\u00f6s } &\begin{cases} x_1 - x_2 - x_3 = 0 \\ x_2 - x_4 = 0 \end{cases}. \text{ L\u00e5t } x_3 = s, x_4 = t \Rightarrow x_2 = t, x_1 = s + t \Rightarrow x = \\
 \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} &= s \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ och d\u00e5 } \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ \u00e4r linj\u00e4rt oberoende s\u00e5 \u00e4r allts\u00e5 bas f\u00f6r} \\
 N(A) &= \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 2. \quad \text{Systemet kan skrivas } \mathbf{Ax} = \mathbf{b} \text{ d\u00e4r } \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ och } A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}. \text{ L\u00f6sningen } \mathbf{x} \text{ i} \\
 \text{minstakvadrat-mening ges av } A^t \mathbf{Ax} = A^t \mathbf{b}. \text{ Nu \u00e4r } A^t A = \begin{pmatrix} 6 & -2 \\ -2 & 3 \end{pmatrix} \text{ och } A^t \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ s\u00e5 l\u00f6s} \\
 \begin{pmatrix} 6 & -2 & | & 6 \\ -2 & 3 & | & 0 \end{pmatrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 2 & 4 & | & 6 \\ -2 & 3 & | & 0 \end{pmatrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 2 & | & 3 \\ 0 & 7 & | & 6 \end{pmatrix} \text{ s\u00e5 l\u00f6sningen \u00e4r entydig och ges av} \\
 \mathbf{x} = \frac{3}{7} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}.
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 3. \quad A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 \\ -2 & 1 & 5 \\ 2 & 0 & 3 \end{pmatrix} \xleftarrow{\boxed{-1}} \begin{matrix} \boxed{1} \\ \leftarrow (-) \end{matrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 9 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & & \\ & 1 & \\ & & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 9 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 \text{Vidare l\u00e4ggs ett ggr f\u00f6rsta raden till andra raden dvs minus f\u00f6rsta raden dras fr\u00e5n andra raden,} \\
 \text{s\u00e5 koeff. i } L \text{ p\u00e5 kolonn 1, rad 2 \u00e4r } -1. \text{ P\u00e5 liknande s\u00e4tt ses att } L_{31} = 1. \text{ } L \text{ har ettor p\u00e5} \\
 \text{diagonalen och annars nollelement. Allts\u00e5 } L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}.
 \end{aligned}$$

$$4. \quad \text{Egenv\u00e4rden } \lambda \text{ f\u00e5s genom } 0 = \det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} -1 - \lambda & 0 & 2 \\ 0 & 1 - \lambda & -2 \\ 2 & -2 & -\lambda \end{vmatrix} = -(1 + \lambda) \begin{vmatrix} 1 - \lambda & -2 \\ -2 & -\lambda \end{vmatrix} +$$

$+ 2 \begin{vmatrix} 0 & 1 - \lambda \\ 2 & -2 \end{vmatrix} = -\lambda(\lambda^2 - 9)$ så $\lambda_1 = -3$, $\lambda_2 = 0$, $\lambda_3 = 3$. Eigenvektorer: $\lambda_1 = -3$:

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & -2 \\ 2 & -2 & 3 \end{pmatrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ har lös. } x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix},$$

$\lambda_2 = 0$: $\begin{pmatrix} -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ har lös. $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\lambda_3 = 3$:

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & -2 \\ 2 & -2 & -3 \end{pmatrix} \stackrel{RE}{\sim} \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ har lös. } x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

$\therefore Q = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & -2 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ och $D = Q^t A Q = \begin{pmatrix} -3 & & \\ & 0 & \\ & & 3 \end{pmatrix}$, så $A^{100} = Q D^{100} Q^t =$

$$\frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & -2 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3^{100} & & \\ & 0 & \\ & & 3^{100} \end{pmatrix} \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 & -2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \end{pmatrix} = 3^{98} \begin{pmatrix} 5 & -4 & -2 \\ -4 & 5 & -2 \\ -2 & -2 & 8 \end{pmatrix}.$$

5. Se boken.

6. Då A reell och symmetrisk så är egenvärdena alla reella och då A symmetrisk så är egenvektorer hörande till olika egenvärden ortogonala. A har tre egenvärden och i uppg. ges att 1 och 0 är egenvärden. Kalla det tredje egenvärdet $\lambda \in \mathbb{R}$. Om $\lambda \neq 0, 1$, så är egenvektorn hörande till λ

alltså ortogonal mot $\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ och $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ dvs $\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = -3 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ så att $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

är en egenvektor för λ . Om $\lambda = 0$ eller 1 argumenterar vi som följer: Spektralsatsen säger att det finns en ON-bas av egenvektorer och då $\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ och $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ är ortogonala så måste även

$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ vara egenvektor. $\therefore Q^t A Q = D \equiv \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 0 & \\ & & \lambda \end{pmatrix}$ där $Q = \begin{pmatrix} 2/\sqrt{6} & -1/\sqrt{3} & 0 \\ -1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$.

$\therefore A = Q D Q^t = \dots = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 4 & -2 & 2 \\ -2 & 1 + 3\lambda & -1 + 3\lambda \\ 2 & -1 + 3\lambda & 1 + 3\lambda \end{pmatrix}$, $\lambda \in \mathbb{R}$.