

## TMA841 Linjär algebra V

Tentan rättas och bedöms anonymt. **Skriv tentamenskoden tydligt på placeringlista och samtliga inlämnade papper.** Fyll i omslaget ordentligt.

För godkänt på tentan krävs 25 poäng på tentamens första del (godkäntdelen). Bonuspoäng från 2015 räknas med, men maximal poäng på denna del är 32.

För betyg 4 eller 5 krävs dessutom 33 resp. 42 poäng sammanlagt på tentamens två delar.

Lösningar läggs ut på kursens webbsida. Resultat meddelas via Ladok senast tre veckor efter tentamenstillfället. Granskning alla vardagar utom onsdag 9-13, MV:s exp.

### Del 1: Godkäntdelen

1. Denna uppgift finns på separat blad på vilket lösningar och svar skall skrivas. Detta blad inlämnas tillsammans med övriga lösningar. (14p)
2. Låt  $\mathcal{B} = \{[0 \ 0 \ 3 \ 0]^T, [0 \ 2 \ 1 \ 0]^T, [-1 \ 6 \ 4 \ -2]^T\}$  vara en bas för ett underrum  $W$  till  $\mathbb{R}^n$ .
  - (a) Bestäm  $n$  (1p)
  - (b) Vad är dimensionen på  $W$ ? (1p)
  - (c) Bestäm en ortonormal bas för  $W$  (4p)
3.
  - (a) Definiera vad som menas med *ortogonal* matris (1p)
  - (b) Definiera vad som menas med *ortogonalt diagonaliserbar* matris. (1p)
  - (c) Gör en ortogonal diagonalisering av matrisen (4p)

$$A = \begin{bmatrix} 7 & -2 & -2 \\ -2 & 7 & -2 \\ -2 & -2 & 7 \end{bmatrix}$$

TIPS: Använd rad/kolumn-operationer

4. Givet en bas  $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_3\}$  för  $\mathbb{R}^3$  definiera vektorerna

$$\mathbf{c}_1 = 2\mathbf{b}_1 - \mathbf{b}_2, \quad \mathbf{c}_2 = \mathbf{b}_3 - \mathbf{b}_1, \quad \mathbf{c}_3 = \mathbf{b}_1 + \mathbf{b}_2 + \mathbf{b}_3$$

- (a) Visa att  $\mathcal{C} = \{\mathbf{c}_1, \mathbf{c}_2, \mathbf{c}_3\}$  också är en bas för  $\mathbb{R}^3$  (2p)
- (b) Ange basbytesmatrisen (2p)
- (c) Ange koordinaterna av  $\mathbf{v} = 7\mathbf{b}_2 - \mathbf{b}_3$  i basen  $\mathcal{C}$  (2p)

Var god vänd!

## Del 2: Överbetygsdelen

Poäng på dessa uppgifter kan inte räknas in för att nå godkänthöjden. Normalt krävs för poäng på uppgift att man redovisat en fullständig lösningsgång, som i princip lätt, eller åtminstone skulle kunna leda, till målet.

5. Avgör vilka av följande påståenden som är sanna respektive falska. Alla svaren måste motiveras, rätt svar utan motivering belönas ej. Du får citera satsen från boken i ditt resonemang. Om du hävdar att ett påstående är FALSKT så måste du även illustrera varför med ett exempel som motsäger påståendet. (12p)

- (a) Alla plan i  $\mathbb{R}^3$  är underrum till  $\mathbb{R}^3$
- (b) Om  $T(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$  och  $T(\mathbf{u}) = T(\mathbf{v})$  så är  $\mathbf{u} = \mathbf{v}$
- (c) Produkten av två ortogonala matriser är en ortogonal matris
- (d) Det finns ett underrum till  $\mathbb{R}^4$  som är en delmängd av alla möjliga underrum till  $\mathbb{R}^4$
- (e) Kvadratisk formen  $Q(x, y, z) = 2x^2 + 6xy + 2y^2 + z^2$  är positivt definit
- (f)  $\text{Nul}(A^T)$  är lika med det ortogonala komplementet till  $\text{Nul}(A)$

6. En  $n \times n$  matris  $A$  kallas antisymmetrisk om  $A^T = -A$ .

- (a) Visa att alla diagonala elementen i en antisymmetrisk matris är lika med noll (1p)
- (b) Visa att varje  $n \times n$  matris  $M$  kan skrivas som  $M = B + C$ , då  $B$  är symmetrisk och  $C$  är antisymmetrisk (3p)
- (c) Visa att  $\det A = 0$  då  $A$  är en  $n \times n$  antisymmetrisk matris och  $n$  är udda (2p)

Lycka till!

Anonym kod	<b>TMA841 Linjär algebra V 150416</b>	sid.nummer <b>1</b>	Poäng
------------	---------------------------------------	------------------------	-------

1. Till nedanstående uppgifter skall korta lösningar redovisas, samt svar anges, på anvisad plats (endast lösningar och svar på detta blad, och på anvisad plats, beaktas).

- (a) För vilka högerled  $\mathbf{b} = [b_1 \ b_2]^T$  har  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  ingen, unik, respektive oändligt många lösningar? (2p)

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}.$$

**Lösning:**

**Svar:** .....

- (b) Beräkna determinanten av matrisen  $A$ : (2p)

$$A = BC, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ -3 & 4 & -2 & 1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & -2 & -2 & -3 \\ 0 & -3 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

**Lösning:**

**Svar:** .....

- (c) Lös systemet  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ , då  $\mathbf{b} = [1 \ 6 \ 0 \ 3]^T$  och  $A$  är matrisen i uppgiften 1(b). (3p)

**Lösning:**

**Svar:** .....

**Var god vänd!**

- (d) Bestäm transformationen  $T(\mathbf{v}) = A\mathbf{v}$  som avbildar  $\mathbf{v}_1 = [-3 \ -2]^T$  på  $\mathbf{u}_1 = [0 \ 3]^T$  och  $\mathbf{v}_2 = [-1 \ 1]^T$  på  $\mathbf{u}_2 = [2 \ 4]^T$ . (2p)

**Lösning:**

**Svar:** .....

- (e) Bestäm en matris  $A$  så att  $AB = A + C$  då (2p)

$$B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ -2 & 2 \end{bmatrix}.$$

**Lösning:**

**Svar:** .....

- (f) Bestäm baser för  $\text{Col}(A)$  och  $\text{Nul}(A)$  då (3p)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -4 & -1 & 0 & 9 \\ -2 & 0 & -3 & -1 & 5 \\ 3 & -4 & 2 & 1 & 4 \end{bmatrix}.$$

**Lösning:**

**Svar:** .....

## Lösningar TMA841 Linjär algebra V 150416

1. (a)

$$\begin{bmatrix} -2 & 2 & b_1 \\ -1 & 1 & b_2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -1 & 1 & b_2 \\ 0 & 0 & b_1 - 2b_2 \end{bmatrix},$$

dvs ingen lösning om  $b_1 - 2b_2 \neq 0$  och oändligt många lösningar om  $b_1 - 2b_2 = 0$ . Aldrig unik lösning.

(b)  $\det(A) = \det(B)\det(C) = (1 * 1 * 1 * 1) * (1 * (-3) * 2 * 1) = -6$

(c)

$$BCx = b$$

Låt  $Cx = y$ .

$By = b$  ger  $y_1 = 1$ ,  $y_2 = 6 - 3 * 1 = 3$ ,  $y_3 = 0 + 1 = 1$  och  $y_4 = 3 + 3 * 1 - 4 * 3 + 2 * 1 = -4$ .

$Cx = y$  ger nu  $x_4 = -4$ ,  $x_3 = (1 - 4 * (-4))/2 = 17/2$ ,  $x_2 = (3 - 6 * 17/2)/(-3) = 16$  och  $x_1 = 1 + 3 * (-4) + 2 * 17/2 + 2 * 16 = 38$ .

(d)

$$A \begin{bmatrix} -3 & -1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -3 & -1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = -\frac{1}{5} \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -3 \end{bmatrix} = -\frac{1}{5} \begin{bmatrix} 4 & -6 \\ 11 & -9 \end{bmatrix}$$

(e)

$$A = C(B - I)^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ -2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 3 \\ -6 & 4 \end{bmatrix}$$

(f)

$$\begin{bmatrix} 1 & -4 & -1 & 0 & 9 \\ -2 & 0 & -3 & -1 & 5 \\ 3 & -4 & 2 & 1 & 4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 & 1 & -5 \\ 0 & -8 & -5 & -1 & 23 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Pivotkolumner ger bas för  $ColA$  som motsvarande kolumner i A, alltså

$$\{[1 \ -2 \ 3]^T, [-4 \ 0 \ -4]^T\}.$$

Lösningar till  $Ax=0$  blir

$$x = \begin{bmatrix} (-3k - s + 5t)/2 \\ (-5k - s + 23t)/8 \\ k \\ s \\ t \end{bmatrix}$$

med k, s och t godtyckliga reella tal, vilket ger en bas för nollrummet:

$$\{[-3/2 \ -5/8 \ 1 \ 0 \ 0]^T, [-1/2 \ -1/8 \ 0 \ 1 \ 0]^T, [5/2 \ 23/8 \ 0 \ 0 \ 1]^T\}$$

2. (a) Eftersom vektorerna har fyra element är  $n=4$ .  
 (b) Dimensionen = antal basvektorer = 3.  
 (c)

$$b_1 = [0 \ 0 \ 3 \ 0]^T$$

$$b_2 = [0 \ 2 \ 1 \ 0]^T$$

$$b_3 = [-1 \ 6 \ 4 \ -2]^T$$

$$v_1 = b_1$$

$$v_2 = b_2 - \frac{b_2 \cdot v_1}{v_1 \cdot v_1} v_1 = [0 \ 2 \ 0 \ 0]^T$$

$$v_3 = b_3 - \frac{b_3 \cdot v_1}{v_1 \cdot v_1} v_1 - \frac{b_3 \cdot v_2}{v_2 \cdot v_2} v_2 = [-1 \ 0 \ 0 \ -2]^T$$

$$ONbas = \{u_1, u_2, u_3\}$$

då  $u_i = v_i / \|v_i\|$ .

3. (a)  $A^{-1} = A^T$   
 (b)  $A$  är ortogonalt diagonaliserbar om det finns diagonalmatrix  $D$  och ortogonal matrix  $P$  så att  $A = PDP^{-1}$ .  
 (c)

$$\det(A - \lambda I_3) = \begin{vmatrix} 7-\lambda & -2 & -2 \\ -2 & 7-\lambda & -2 \\ -2 & -2 & 7-\lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 7-\lambda & -2 & -2 \\ -2 & 7-\lambda & -2 \\ 0 & -9+\lambda & 9-\lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 7-\lambda & -2 & -4 \\ -2 & 7-\lambda & 5-\lambda \\ 0 & -9+\lambda & 0 \end{vmatrix} =$$

$$(9-\lambda) \begin{vmatrix} 7-\lambda & -4 \\ -2 & 5-\lambda \end{vmatrix} = (9-\lambda)((7-\lambda)(5-\lambda) - 8) = (9-\lambda)(\lambda^2 - 12\lambda + 27) = (9-\lambda)(\lambda-9)(\lambda-3)$$

vilket innebär att egenvärdena är  $\lambda_1 = 3$ ,  $\lambda_2 = 9$ .

$$A - 3I = \begin{bmatrix} 4 & -2 & -2 \\ -2 & 4 & -2 \\ -2 & -2 & 4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

vilket ger egenvektorer  $[t \ t \ t]^T$  där  $t$  är godtyckligt reellt tal.

Som kolumn i  $P$  tar vi  $\frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

$$A - 9I = \begin{bmatrix} -2 & -2 & -2 \\ -2 & -2 & -2 \\ -2 & -2 & -2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

vilket ger egenvektorer  $[(-s-t) \ s \ t]^T$  där  $s$  och  $t$  är godtyckliga reella tal.

Ta  $s = 0$  och  $t = 1$  vilket ger  $[-1 \ 0 \ 1]^T$ . Den andra ska vara ortogonal mot denna och uppfylla  $-1(-s-t) + 1t = s + 2t = 0$  vilket uppfylls av  $t = 1$  och  $s = -2$  vilket ger

$[1 \ -2 \ 1]^T$ . Som kolumner i  $P$  tar vi  $\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$  och  $\frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

$$P = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{bmatrix}$$

$$D = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 9 \end{bmatrix}$$

4. (a)

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

Ett pivotelement i varje kolumn betyder att de nya vektorerna är linjärt oberoende. Ett pivotelement i varje rad betyder att de spänner upp rummet. Alltså är de en bas.

$$(b) P_{B \leftarrow C} = [[c_1]_B \quad [c_2]_B \quad [c_3]_B] = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$(c) [v]_C = P_{C \leftarrow B} \begin{bmatrix} 0 \\ 7 \\ -1 \end{bmatrix} = P_{B \leftarrow C}^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 7 \\ -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -1 & -2 & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 7 \\ -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} -15 \\ -17 \\ 13 \end{bmatrix}$$

5. (a) Falskt. Plan som inte går genom origo är inte underrum eftersom nollvektorn inte ingår då.

(b) Falskt. Motexempel:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$$

$$u = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \end{bmatrix}$$

$$v = \begin{bmatrix} -2 \\ 9 \end{bmatrix}$$

$$Au = Av = \begin{bmatrix} 7 \\ 14 \end{bmatrix}$$

(c) Sant.  $(AB)^T(AB) = B^T A^T AB = B^T IB = B^T B = I$ .

(d) Sant. Mängden som bara består av nollvektorn är ett underrum och alla underrum måste innefatta nollvektorn.

(e) Falskt.  $Q(1, -1, 0) = -3$

(f) Falskt. Om A inte är kvadratisk ligger de inte ens i samma  $\mathbb{R}^n$ . Om tex A är en  $3 \times 5$ -matris så är  $Nul(A^T)$  en del av  $\mathbb{R}^3$  medan ortogonala komplementet till  $Nul(A)$  är en del av  $\mathbb{R}^5$ .

6. (a)  $a_{ij} = -a(ji) \Rightarrow a_{ii} = -a_{ii} \Rightarrow a_{ii} = 0$

(b)

$$B = (M + M^T)/2$$

$$C = (M - M^T)/2$$

$$B + C = M$$

$$b_{ij} = m_{ij}/2 + m_{ji}/2 = b_{ji}$$

vilket betyder att B är symmetrisk.

$$c_{ij} = m_{ij}/2 - m_{ji}/2 = -c_{ji}$$

vilket betyder att C är antisymmetrisk.

(c)

$$\det(A) = \det(A^T) = \det(-A) = (-1)^n \det(A) = -\det(A) \Rightarrow \det(A) = 0$$