

Matematik  
Göteborgs universitet  
H. Carlsson,  
I. Gustafsson,  
N. Lindholm

### Matematik för naturvetare, 1 MAN100

Lösningar till tentamen 5 januari 2001

1. (a) Vi har  $\tan v = \sin v / \cos v = \sqrt{7}$ . Så  $\sin^2 v = 7 \cos^2 v = 7(1 - \sin^2 v)$  eller  $\sin^2 v = 7/8$ . Detta ger  $\cos 2v = \cos^2 v - \sin^2 v = 1 - 2 \sin^2 v = 1 - 2 \cdot 7/8 = -3/4$ .

- (b) Ett sådant plan måste innehålla punkten  $(1, 2, 3)$  och vara parallellt med vektorerna  $\mathbf{u} = (1, 2, 0)$  och  $\mathbf{v} = (1, -1, 1)$ , så enda möjligheten är  $\pi : (x, y, z) = (1, 2, 3) + s\mathbf{u} + t\mathbf{v}$ . Vi måste kontrollera om punkten  $(0, 3, -5)$  ligger i detta plan.

Vi får ekvationen  $(0, 3, -5) = (1, 2, 3) + s\mathbf{u} + t\mathbf{v}$  med totalmatris

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -8 \end{bmatrix}. \text{ Ekvationssystemet saknar lösning, så detta plan}$$

uppfyller inte villkoren.

- (c)

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x^2}{x^4 + 5x^2} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x^2}{x^2} \frac{1}{(5 + x^2)} = \frac{1}{5}.$$

2. (a) Nej, se figuren:

- (b) Falskt. Vi kan ta  $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$ . Då är  $A + A^2 = 0$ , men  $A$  är inverterbar.

- (c) Nej. Låt t.ex.  $f(x) = 1$  om  $x \geq 0$  och  $f(x) = -1$  om  $x \leq 0$ . Då är  $f(x)$  inte kontinuerlig (i origo) men  $f^2(x) = 1$  för *alla*  $x$  och alltså kontinuerlig.

- (d) Falskt. Skärningspunkten är  $(3, 1, 6)$ . Punkten  $(4, 3, 9)$  ligger inte i planet.

- (e) Nej Om t.ex.  $f(x) = \sqrt{x}$  så är  $f'(x) = 1/2\sqrt{x} \rightarrow 0$  då  $x \rightarrow \infty$  men  $f(x) \rightarrow \infty$  då  $x \rightarrow \infty$  och saknar alltså gränsvärde. (Ett annat exempel som saknar oegentligt gränsvärde är  $\cos(\sqrt{x})$ .)

(f) Falskt. Vi har en fri variabel.

3. Se Lay sid 172 och Sats 2.14 sid 173.

4. Vi har

$$\begin{aligned} f'(x) &= \frac{e^{-x^2}(-2x(2x-3) - 2)}{(2x-3)^2} = \frac{-4e^{-x^2}}{(2x-3)^2} \left( x^2 - \frac{3}{2}x + \frac{1}{2} \right) \\ &= \frac{-4e^{-x^2}}{(2x-3)^2} \left( x-1 \right) \left( x - \frac{1}{2} \right). \end{aligned}$$

Vi får följande teckentabell:

Dessutom är  $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = 0$ ,  $\lim_{x \rightarrow 3/2+} = +\infty$  och  $\lim_{x \rightarrow 3/2-} = -\infty$  och grafen blir

5. a)  $\delta f \approx f'(x)\delta x = e^x \delta x = e^{0.1} \delta x \approx 1.1 \delta x$ .

b)  $f(x) \approx 1 + x$

Framåt:  $1 + x - e^x \approx -\frac{x^2}{2} = -\frac{0.1^2}{2} = -0.005$

Bakåt:  $f^{-1}(1+x) - x = \ln(1+x) - x \approx x - \frac{x^2}{2} - x = -\frac{x^2}{2} = -\frac{0.1^2}{2} = -0.005$

c)  $y = 1 + x$  i IEEE-standard.

Framåt:  $\hat{y} = (1 + x(1 + \epsilon_1))(1 + \epsilon_2)$ . Relativt fel  $\frac{\hat{y}-y}{y} = \frac{\epsilon_2 + x(\epsilon_1 + \epsilon_2 + \epsilon_1\epsilon_2)}{1+x}$ .

| relativt fel  $|\leq \frac{\mu + |x|(2\mu + \mu^2)}{|1+x|}$ .

Bakåt:  $\hat{y} = 1 + \epsilon_2 + x(1 + \epsilon_1)(1 + \epsilon_2) = \hat{1} + \hat{x}$  där

$\hat{1} = 1 + \epsilon_2$  med  $\frac{\hat{1}-1}{1} = \epsilon_2$  och  $|\frac{\hat{1}-1}{1}| \leq \mu$

$\hat{x} = x(1 + \epsilon_1)(1 + \epsilon_2)$  med  $\frac{\hat{x}-x}{x} = \epsilon_1 + \epsilon_2 + \epsilon_1\epsilon_2$  och  $|\frac{\hat{x}-x}{x}| \leq 2\mu + \mu^2$

Små störningar dvs algoritmen är stabil.

6. Vi skall ha en linjär avbildning  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  sådan att

$$T(\mathbf{e}_1) = \begin{bmatrix} \cos 45^\circ \\ \sin 45^\circ \\ 0 \end{bmatrix}, \quad T(\mathbf{e}_2) = \begin{bmatrix} -\sin 45^\circ \\ \cos 45^\circ \\ 0 \end{bmatrix}, \quad T(\mathbf{e}_3) = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Standardmatrisen för denna avbildning är

$$A = [ T(\mathbf{e}_1) \quad T(\mathbf{e}_2) \quad T(\mathbf{e}_3) ] = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{2} & 2 \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}.$$

Bilden av vektorn  $(1, 1, 1)$  är

$$T\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}\right) = A \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ \sqrt{2} \\ 2 \end{bmatrix}.$$

7.

Med beteckningar som i figuren där  $0 \leq x \leq y$  gäller att arean är  $xy = 2400$ . Eftersom  $2400 \geq xy \geq x^2$  skall vi bestämma minimum av längden

$$l(x) = 3x + 2y = 3x + \frac{4800}{x}$$

då  $0 \leq x \leq \sqrt{2400}$ . (Observera att  $\sqrt{2400} > 40$ .)

Vi har

$$l'(x) = 3 - \frac{4800}{x^2} = \frac{3(x^2 - 1600)}{x^2} = \frac{3(x - 40)(x + 40)}{x^2}.$$

Så  $l'(x)$  är negativ då  $0 < x < 40$  och positiv då  $x > 40$ . Alltså blir längden, och därmed kostnaderna, minimal då  $x = 40$  och därmed  $y = 60$ .

8. Vi radreducerar  $A$ . Använd första raden för att radreducera i första kolonnen.

$$A \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & -5 \\ 0 & 0 & 2 & 7 - k \\ 0 & 0 & -1 & k - 5 \end{bmatrix}$$

Multipluera sista raden med  $-1$ , byt plats på andra och tredje raden, och använd sedan (den nya) andra raden för att radreducera i tredje kolonnen.

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 5 - 2k \\ 0 & 0 & 1 & 5 - k \\ 0 & 0 & 0 & k - 3 \end{bmatrix}$$

Vi har nu två fall.

Om  $k = 3$  har vi bara två pivotpositioner. Rangén för  $A$  är alltså i detta fall 2, och

$$A \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Variablerna  $x_2$  och  $x_4$  blir fria och den allmänna lösningen till  $A\mathbf{x} = 0$  blir

$$\mathbf{x} = x_2 \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

De två vektorerna är linjärt oberoende och en bas för nollrummet ges alltså av  $(-2, 1, 0, 0)$  och  $(1, 0, -2, 1)$ .

Om  $k \neq 3$  har vi tre pivotpositioner och därmed rangén 3. I detta fall är  $x_2$  den enda fria variabeln och vi kan radreducera även i sista kolonnen så att

$$A \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & k - 3 \end{bmatrix}.$$

Den allmänna lösningen till  $A\mathbf{x} = 0$  blir

$$\mathbf{x} = x_2 \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Nollrummet är alltså en-dimensionellt och spänns av vektorn  $(-2, 1, 0, 0)$ .