

1 a) Alla värden på a.

b) $\vec{u} \cdot (\vec{v} \times \vec{w}) = -2$.

c) Definitionsmängden är \mathbb{R}^5 . Mästmängden är \mathbb{R}^2 .

d) Skärningspunkten är $(x, y) = (3, 5)$.

2 a) Se kursens kompendium sid 20.

b) Se kursboken sid 357.

3 a) Låt $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r \in \mathbb{R}^n$. Det linjära hotjet av $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r$ är mängden av alla möjliga linjärkombinationer av vektorerna $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r$.

b) Vi ställer upp totalmatrisen för systemet och fortsätter sedan med Gauss-elimination:

$$\left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 2 & 1 & -5 & -2 & 0 & -1 \\ 3 & -1 & -10 & 1 & 5 & 8 \\ 1 & 0 & -3 & -1 & 1 & -1 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{(2)-(1) \\ (3)-(-1) \\ (4)-(1)}} \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 0 & -3 & -3 & -4 & 6 & -15 \\ 0 & -7 & -7 & -2 & 14 & -13 \\ 0 & -2 & -2 & -2 & 4 & -8 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{(2)\times(-\frac{1}{3}) \\ (3)-(2) \\ (4)-(2)}} \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 5 & 0 & 15 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -3 \end{array} \right)$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 4 \\ 0 & -7 & -7 & -2 & 14 & -13 \\ 0 & -3 & -3 & -4 & 6 & -15 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{(2)\times(-1) \\ (3)+(7) \\ (4)+(7)}} \sim \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 5 & 0 & 15 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -3 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{(3)\times(\frac{1}{5}) \\ (4)+(-1)}} \sim \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -3 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{(4)\times(-1) \\ (2)-(1) \\ (3)-(1)}} \sim \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 1 & -3 & 7 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & -2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 2 & -1 & 0 & -3 & 4 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{-2} \sim \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 0 & -3 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \quad (2)$$

Nu läser vi av lösningarna till systemet: Det är inga ledande 1or i kolonnerna 3 och 5. Dessa blir fria variabler. Sätt $x_3 = s$ och $x_5 = t$. Från den reducerade trappstegsmatrisen får vi då:

$$\begin{cases} x_1 = 3 \\ x_2 = 1 - s + 2t \\ x_4 = 2 + 3s - t \end{cases}$$

Svar: Lösningarna är $(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) = (2 + 3s - t, 1 - s + 2t, s, 3, t)$, $s, t \in \mathbb{R}$

[4] a) Observera att $F(\bar{e}_1) = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $F(\bar{e}_2) = \begin{pmatrix} 4 \\ -7 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$ och $F(\bar{e}_3) = \begin{pmatrix} 3 \\ 7 \\ -2 \\ -6 \end{pmatrix}$,

där $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ är standardbasvektörerna i \mathbb{R}^3 . Det följer att standardmatrisen är

$$A = \begin{pmatrix} F(\bar{e}_1) & F(\bar{e}_2) & F(\bar{e}_3) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 3 \\ -1 & -7 & 7 \\ 1 & 3 & -2 \\ 0 & 2 & -6 \end{pmatrix}.$$

b) Vi använder Sats 12 (sid 94 i kursboken) som säger att F är injektiv om $\{F(\bar{e}_1), F(\bar{e}_2), F(\bar{e}_3)\}$ är linjärt oberoende.

Vi behöver alltså avgöra om det finns ictetriviale lösningar till ekvationen

$$x_1 F(\bar{e}_1) + x_2 F(\bar{e}_2) + x_3 F(\bar{e}_3) = \bar{0} \iff x_1 \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 4 \\ -7 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 3 \\ 7 \\ -2 \\ -6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}. \quad (*)$$

Vi ställer upp totalmatrisen för detta system och elimineras:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 3 & 4 & 3 & 0 \\ -1 & -7 & 7 & 0 \\ 1 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & 2 & -6 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\quad} \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -2 & 0 \\ -1 & -7 & 7 & 0 \\ 3 & 4 & 3 & 0 \\ 0 & 2 & -6 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow[③]{①} \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & -4 & 5 & 0 \\ 0 & -5 & 9 & 0 \\ 0 & 2 & -6 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow[②]{④} \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & -4 & 5 & 0 \\ 0 & -5 & 9 & 0 \\ 0 & 2 & -6 & 0 \end{array} \right)$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -3 & 0 \\ 0 & -5 & 9 & 0 \\ 0 & -4 & 5 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\textcircled{3}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & -7 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\times(-\delta)} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \Leftrightarrow (x_1, x_2, x_3) = (0, 0, 0)$$

Alltså: Ekvationen (*) har endast den trivka lösningen. $\Rightarrow \{F(\bar{e}_1), F(\bar{e}_2), F(\bar{e}_3)\}$

är linjärt oberoende. Det följer att F är injektiv.

c) Från Satz 12 för vi också att F är surjektiv omm $\text{span}\{F(\bar{e}_1), F(\bar{e}_2), F(\bar{e}_3)\} = \mathbb{R}^4$.

Frågan är alltså om $(F(\bar{e}_1) \ F(\bar{e}_2) \ F(\bar{e}_3))^{-1}(b)$ har en lösning för varje $b \in \mathbb{R}^4$.

For att detta ska inträffa måste det finnas ett pivotelement i varje rad i matrisen $A = (F(\bar{e}_1) \ F(\bar{e}_2) \ F(\bar{e}_3))$. Men, A har fler rader än kolonner så $(A \mid b)$ har inte en lösning för varje $b \in \mathbb{R}^4$. Det följer att F inte är surjektiv.

5 c) Observera att matrisen A är symmetrisk. Alltså är A ortogonalt diagonalisierbar.

Steg 1: Bestäm A's egenvärden: Den karakteristiska ekvationen är

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

Kofaktorutveckling längs rad 1 + 2 $\begin{vmatrix} 2 & 4-\lambda & 2 \\ 2 & 2 & 4-\lambda \end{vmatrix}$

$$= \dots = -\lambda^3 + 12\lambda^2 - 36\lambda + 32 = (\lambda-2)(-\lambda^2 + 10\lambda - 16) = -(\lambda-2)(\lambda-2)(\lambda-8)$$

Factorisera genom att söka efter en rot.

Karakteristiska ekvationen är därför $(\lambda-2)^2(\lambda-8) = 0$

Egenvärden: $\lambda_1 = \lambda_2 = 2$ och $\lambda_3 = 8$.

Steg 2: Bestäm motsvarande egenrum:

Eigenrummet hörande till $\lambda_1 = \lambda_2 = 2$: Vi löser ekvationssystemet $(A - 2I_2)\bar{x} = \bar{0}$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 & | & 0 \\ 2 & 2 & 2 & | & 0 \\ 2 & 2 & 2 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

Allmän lösning:

$$\bar{x} = \begin{pmatrix} -s-t \\ s \\ t \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad s, t \in \mathbb{R}$$

$\Rightarrow B = \{\bar{u}_1, \bar{u}_2\}$ är en bas i eigenrummet E_2 hörande till $\lambda=2$, dvs $E_2 = \text{span } B = \text{span }\{\bar{u}_1, \bar{u}_2\}$.

Använd nu Gram-Schmidt's metod för att omvandla detta till en ON-bas:

$$\bar{v}_1 = \bar{u}_1$$

$$\bar{v}_2 = \bar{u}_2 - \text{proj}_{\bar{v}_1} \bar{u}_2 = \bar{u}_2 - \frac{\bar{u}_2 \cdot \bar{v}_1}{\bar{v}_1 \cdot \bar{v}_1} \bar{v}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Detta visar att $\{\bar{v}_1, \bar{v}_2\}$ är en ortogonal bas i E_2 . Till sist normaliseras vektorer: $\left\{ \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1/\sqrt{6} \\ -1/\sqrt{6} \\ 2/\sqrt{6} \end{pmatrix} \right\}$ är en ON-bas i E_2 .

Eigenrummet hörande till $\lambda_3=8$: Lös ekvationssystemet $(A - 8I_3)\bar{x} = \bar{0} \Leftrightarrow$

$$\begin{pmatrix} -4 & 2 & 2 & | & 0 \\ 2 & -4 & 2 & | & 0 \\ 2 & 2 & -4 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{array}{l} (1) \\ (2) \\ (3) \end{array}} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & | & 0 \\ -2 & 1 & 1 & | & 0 \\ 1 & 1 & -2 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{array}{l} (2) \\ (3) \end{array}} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & | & 0 \\ 0 & -3 & 3 & | & 0 \\ 0 & 3 & -3 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(3)}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & | & 0 \\ 0 & 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(2)} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & | & 0 \\ 0 & 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \quad \text{Allmän lösning:} \\ \bar{x} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R}.$$

Alltså är $\{(1)\}$ en bas i eigenrummet hörande till λ_3 . ^(Normalisera!) $\left\{ \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{pmatrix} \right\}$ är en ON-bas i eigenrummet.

Steg 3: Skapa matrisen P: Ställ eigenrummens respektive ON-basvektorer som kolumner i P:

$$P = \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 0 & 2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix} \quad P \text{ är en ortogonal matris} \Rightarrow P^{-1} = P^T.$$

Steg 4: Skapa matrisen D: Ställ motsvarande egenvärden på huvuddiagonalen i D:

$$D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$

Med dessa matriser P och D gäller nu $A = PDP^{-1} = PDPT$.

$$b) A^{100} = (PDP^{-1})^{100} = \underbrace{(PDP^{-1})(PDP^{-1})\dots(PDP^{-1})}_{100 \text{ gg}} = P D^{100} P^{-1} \quad (5)$$

$$\begin{matrix} \uparrow \\ P^{-1} = PT \end{matrix} = \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & \sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 0 & 2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2^{100} & 0 & 0 \\ 0 & 2^{100} & 0 \\ 0 & 0 & 8^{100} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} & \sqrt{2} & 0 \\ -1/\sqrt{6} & -1/\sqrt{6} & 2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} (2^{100} + 2^{300})/3 & (-2^{100} + 2^{300})/3 & (-2^{100} + 2^{300})/3 \\ (-2^{100} + 2^{300})/3 & (2^{100} + 2^{300})/3 & (-2^{100} + 2^{300})/3 \\ (-2^{100} + 2^{300})/3 & (-2^{100} + 2^{300})/3 & (2^{100} + 2^{300})/3 \end{pmatrix}$$

6 | a) Låt V vara ett delrum av \mathbb{R}^n . V:s ortogonala komplement är mängden

$V^\perp := \{\bar{w} \in \mathbb{R}^n : \bar{w} \cdot \bar{v} = 0 \quad \forall \bar{v} \in V\}$, dvs mängden av alla vektorer $\bar{w} \in \mathbb{R}^n$ sådana att de är ortogonala mot alla vektorer $\bar{v} \in V$.

b) Antag att punkterna i uppsättningen ligger på linjen $y = m + kx$. Då gäller

$$\left\{ \begin{array}{l} m + 0k = 1 \\ m + 1k = 3 \\ m + 2k = 4 \\ m + 4k = 4 \end{array} \right. \Leftrightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} m \\ k \end{pmatrix}}_{=\bar{v}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}}_{=\bar{y}} \Rightarrow \underline{A\bar{v} = \bar{y}}$$

Kom ihjag att minstakvaratessättningen till $A\bar{v} = \bar{y}$ sammönter med töringen till normaldeviationsen $A^T A \bar{v} = A^T \bar{y}$. (*)

$$\text{Här gäller: } A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 7 \\ 7 & 21 \end{pmatrix}$$

$$A^T \bar{y} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ 27 \end{pmatrix}$$

Normaldeviationsen kan också skrivas ~~\bar{v}~~ $\begin{pmatrix} 4 & 7 \\ 7 & 21 \end{pmatrix} \bar{v} = \begin{pmatrix} 12 \\ 27 \end{pmatrix}$. Eftersom $\det \begin{pmatrix} 4 & 7 \\ 7 & 21 \end{pmatrix} = 35 \neq 0$ har systemet den unika lösningen $\hat{v} = (A^T A)^{-1} A^T \bar{y} =$

$$= \frac{1}{35} \begin{pmatrix} 21 & -7 \\ -7 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 12 \\ 27 \end{pmatrix} = \frac{1}{35} \begin{pmatrix} 63 \\ 24 \end{pmatrix} = \underline{\begin{pmatrix} 9/5 \\ 24/35 \end{pmatrix}}$$

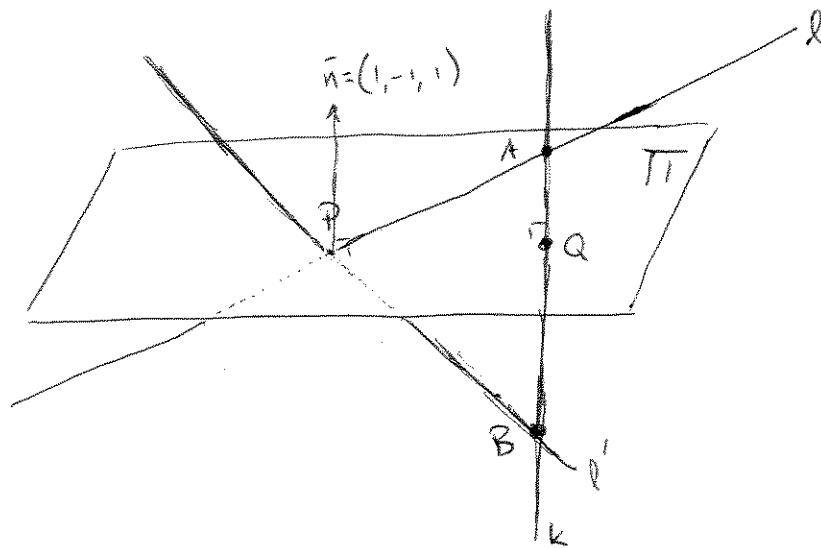
6

Enligt (*) ovan får vi m och k till den södra linjen från \hat{v} :

$$m = \frac{9}{15}, \quad k = \frac{24}{35}. \quad \text{Alltså är den södra linjen } y = \underline{\underline{\frac{24}{35}x + \frac{9}{5}}}$$

$$\left(\text{eller } y = \frac{9}{5} + \frac{24}{35}x \right).$$

[7] Vi beskriver problemet med följande figur:



Vi kaller spegelnbilden av l i planet Π för l' . Resten av notationsen förklaras efter hand i løsnings nedan.

För planet Π s elevation läser vi av att Π har normalen $\vec{n} = (1, -1, 1)$.

Steg 1: Bestäm skärningspunkten P mellan l och Π : Sätt in $(x, y, z) = (2+t, 1+3t, -t)$

(dvs en (gotttycklig) punkt på l) i planet Π s elevation. Det ger

$$2+t - (1+3t) - t = 2 \Leftrightarrow 3t = -1 \Leftrightarrow t = \underline{\underline{-\frac{1}{3}}}.$$

$$\Rightarrow P = (2, 1, 0) - \frac{1}{3}(1, 3, -1) = (\underline{\underline{\frac{5}{3}}}, \underline{\underline{0}}, \underline{\underline{\frac{1}{3}}})$$

Observera att P är sin egen spegelbild!

Steg 2: Välj en annan punkt A på l , tex $A = (2, 1, 0)$. Vi bestämmer nu spegelnibden B av punkten A . Det gör vi genom att bestämma linjen k som passerar genom A i normalen \vec{n} s riktning. $k: (x, y, z) = (2, 1, 0) + s(1, -1, 1)$, $s \in \mathbb{R}$.

Vi kan nu hitta skärningspunkten Q mellan k och Π :

$$Q = (2+s, 1-s, s), \text{ där } s \text{ ges av ekvationen } 2+s-(1-s)+s=2 \\ \Leftrightarrow s = \frac{1}{3}$$

(7)

Observera nu att vi får spegeln B av A om vi "går dubbelt så långt" längs l (jämfört med sträckan vi fördelade från A till Q):

$$B = (2+s, 1-s, s) |_{s=\frac{2}{3}} = \left(\frac{8}{3}, \frac{1}{3}, \frac{2}{3} \right).$$

Steg 3: Bestäm en riktninguvektor \overrightarrow{PB} för l' . $\overrightarrow{PB} = \left(\frac{8}{3}, \frac{1}{3}, \frac{2}{3} \right) - \left(\frac{2}{3}, 0, \frac{1}{3} \right)$
 $= \left(1, \frac{1}{3}, \frac{1}{3} \right)$. \overrightarrow{PB} är parallell med vektorn $\bar{v} = (3, 1, 1)$.

Det ger nu l' :s ekvation. $l': (x, y, z) = P + t\bar{v} = \left(\frac{2}{3}, 0, \frac{1}{3} \right) + t(3, 1, 1)$, $t \in \mathbb{R}$

[8] a) Observera att

$$(I-A)(I+A+A^2+\dots+A^{k-1}) = I+A+A^2+\dots+A^{k-1} - (A+A^2+\dots+A^k)$$

$$= I - A^k \underset{\substack{\uparrow \\ A^k=0}}{=} I.$$

$$\text{På samma sätt får vi } (I+A+A^2+\dots+A^{k-1})(I-A) = I + A + A^2 + \dots + A^{k-1} - (A+A^2+\dots+A^k)$$

$$= I - A^k = I.$$

Det följer att $I-A$ är inverterbar och att $(I-A)^{-1} = I + A + A^2 + \dots + A^{k-1}$.

b) Observera att $A^3 + 5A^2 + 6A + I = 0 \Leftrightarrow -A^3 - 5A^2 - 6A = I$
 $\Leftrightarrow A(-A^2 - 5A - 6I) = I$

$$\text{På samma sätt erhåller vi även } A^3 + 5A^2 + 6A + I = 0 \Leftrightarrow (-A^2 - 5A - 6I)A = I$$

Det följer att A är inverterbar och att $A^{-1} = -A^2 - 5A - 6I$.