

1. Låt $A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$.

- a) Bestäm alla egenvärden till A och baser för motsvarande egenrum.
 b) Diagonalisera A eller förklara varför det inte går.

a) Egenvärden: A övre triangulär, så
 egenvärden = element på diagonalen = 2 och 3

Egenrum för $\lambda = 2$: $A - 2I = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

\Rightarrow allmänna lösn. till $(A - 2I)\mathbf{x} = 0$ är

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ bas för egenrummet för $\lambda = 2$.

Egenrum för $\lambda = 3$

$$A - 3I = \begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & 0 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

\Rightarrow allm. lösn. till $(A - 3I)\mathbf{x} = 0$ är $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 3x_3 \\ x_3 \\ x_3 \end{pmatrix} = x_3 \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ bas för egenrummet för $\lambda=3$.

Svar: A har egenvärden 2 och 3
med baser $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ och $\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ för
respektive egenrum.

b) Säg i a) att A har bara 2 st. linjärt
oberoende egenvektorer. En 3×3 -matris
är diagonaliserbar om och endast om den
har 3 st. linjärt oberoende egenvektorer.
Alltså är A inte diagonaliserbar.

2. Låt $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & -2 & -2 \\ 2 & 1 & -2 & -3 & -2 \\ 2 & -1 & -2 & -5 & -6 \end{bmatrix}$.

Bestäm en *ortogonal* bas för nollrummet $\text{Nul } A$.

(3p)

$$A = \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 0 & -1 & -2 & -2 & (-2) \\ 2 & 1 & -2 & -3 & -2 & (-2) \\ 2 & -1 & -2 & -5 & -6 & (-6) \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccccc|c} 1 & 0 & -1 & -2 & -2 & (-2) \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 2 & (-1) \\ 0 & -1 & 0 & -1 & -2 & (-2) \end{array} \right)$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccccc} 1 & 0 & -1 & -2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$\Rightarrow Ax = 0$ har lös.

$$x = \begin{pmatrix} x_3 + 2x_4 + 2x_5 \\ -x_4 - 2x_5 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = x_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + x_4 \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_5 \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{Nul } A \text{ har en bas } b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, b_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, b_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

E_i ortogonala, använder Gram-Schmidt metoden:

$$v_1 = b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, v_2 = b_2 - \frac{b_2 \cdot v_1}{v_1 \cdot v_1} v_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{2}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$v_3 = b_3 - \frac{b_3 \cdot v_1}{v_1 \cdot v_1} v_1 - \frac{b_3 \cdot v_2}{v_2 \cdot v_2} v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{2}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{4}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Svar: Nul A har en ortogonal bas

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

3. Låt $A = \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ -2 & -1 \\ -1 & -3 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ och $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 5 \\ -1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}$.

a) Bestäm minstakvadratlösningen till $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$

b) Bestäm avståndet mellan \mathbf{b} och Col A.

a) Minstakvadratlösningarna är lösningarna till normal ekvationen

$$A^t A \mathbf{x} = A^t \mathbf{b}$$

$$A^t A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -1 & 0 \\ 3 & -1 & -3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ -2 & -1 \\ -1 & -3 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 14 & 14 \\ 14 & 20 \end{pmatrix}$$

$$A^t \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -1 & 0 \\ 3 & -1 & -3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 14 \\ 8 \end{pmatrix}$$

$$\left(A^t A \mid A^t \mathbf{b} \right) = \begin{pmatrix} 14 & 14 & 14 \\ 14 & 20 & 8 \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{Ⓢ} \\ \text{Ⓢ} \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 6 & -6 \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{Ⓢ} \\ \text{Ⓢ} \end{matrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{Ⓢ} \\ \text{Ⓢ} \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Svar: Minstakvadr. lösn. är

$$\hat{\mathbf{x}} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

b) Enligt satsen om bästa approximation

ges avståndet mellan Col A och \mathbf{b} av

$$\|\mathbf{b}^\perp\| = \|\mathbf{b} - \hat{\mathbf{b}}\|$$

Minstakvadr. lös. \hat{x} uppfyller

$$\hat{b} = A\hat{x} = \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ -2 & -1 \\ -1 & -3 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\|b\|^2 = \|b - \hat{b}\|^2 = \left\| \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\|^2 = \left\| \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right\|^2 = \sqrt{4 \cdot 4} = 4.$$

Svar: Avståndet är 4.

4. Är nedanstående påståenden sanna eller falska? För att få poäng för rätt svar måste du motivera varför ett påstående är sant eller motivera eller ge ett motexempel som visar att det är falskt.

a) Om $B = PAP^{-1}$ och v är en egenvektor till A med egenvärde λ så är $u = Pv$ en egenvektor till B med egenvärde λ . (1p)

b) Om A är en $m \times n$ -matris (dvs., med m rader och n kolonner) så är $\text{Col } A$ ett delrum av \mathbb{R}^n . (1p)

c) Matrisen $\begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$ är ortogonalt diagonaliserbar. (1p)

a) Sant: v egenvektor till A med egenv. $\lambda \Rightarrow Av = \lambda v$
 $\Rightarrow Bu = PAP^{-1}Pv = PA \underbrace{v}_{=I} = P(\lambda v) = \lambda Pv = \lambda u$
(v egenvekt.) (def. av u)
 $\Rightarrow u$ egenvektor till B med egenvärde λ .

b) Falskt Om A har kolonner a_1, \dots, a_n så är
 $\text{Col } A = \text{span} \{a_1, \dots, a_n\}$, och eftersom $a_i \in \mathbb{R}^m$ så
är $\text{Col } A \subseteq \mathbb{R}^m$ och alltså inte ett delrum av \mathbb{R}^n
(för $m \neq n$).

c) Falskt. En matris är ortogonalt diagonaliserbar om och endast om den är symmetrisk, vilket $A = \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$ inte är.

Alternativt bevis: Man kan visa att A har egenvärden 2 & 5 med baser $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ & $\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ för respektive egenrum.

Eftersom egenrummen e_j är ortogonala mot varandra så är A e_j ortogonalt diagonaliserbar.

5. a) Lös begynnelsevärdesproblemet $y' + \cos(x)y = \cos(x)$, $y(1) = 2$. (2p)

b) Lös differentialekvationen $3(x+1)(x-1)y^2y' = 2$, $x > 1$. (2p)

c) Lös differentialekvationen $y'' - y' = e^x$. (2p)

a) Primitiv till $\cos x$ är $\sin x$, så mkt.
med integrerande faktor $e^{\sin x}$:

$$e^{\sin x} y' + e^{\sin x} \cos x \cdot y = e^{\sin x} \cos x$$

$$\Leftrightarrow (e^{\sin x} y)' = e^{\sin x} \cos x$$

$$\Leftrightarrow e^{\sin x} y = \int e^{\sin x} \cos x dx = \left\{ \begin{array}{l} t = \sin x \\ dt = \cos x dx \end{array} \right\} =$$

$$= \int e^t dt = e^t + C = e^{\sin x} + C$$

$$\Rightarrow y = 1 + C e^{-\sin x}$$

$$y(1) = 1 + C e^{-\sin 1} = 2 \Rightarrow C = e^{\sin 1}$$

Svar: $y = 1 + e^{\sin 1} e^{-\sin x} = 1 + e^{\sin 1 - \sin x}$.

$$b) \quad 3y^2 y'(x+1)(x-1) = 2 \quad x > 1 \quad (\Leftrightarrow)$$

$$3y^2 \frac{dy}{dx} = \frac{2}{(x+1)(x-1)} \quad \text{s\u00e5 separabel}$$

$$\text{"} (\Leftrightarrow) \text{"} \quad 3y^2 dy = \frac{2}{(x-1)(x+1)} dx$$

$$(\Leftrightarrow) \quad \int 3y^2 dy = \int \frac{2}{(x-1)(x+1)} dx.$$

G\u00f6r partialbr\u00e4ksuppdelning f\u00f6r att integrera h\u00f6gerledet:

$$\frac{2}{(x-1)(x+1)} = \frac{A}{x-1} + \frac{B}{x+1}.$$

$$(\Leftrightarrow) \quad 2 = A \cdot (x+1) + B(x-1) = (A+B)x + (A-B)$$

$$\text{"handp\u00e5l\u00e4gning" alt. l\u00f6sn. av ekv. systemet} \quad \begin{cases} A+B=0 \\ A-B=2 \end{cases}$$

$$\text{ger} \quad \begin{cases} A=1 \\ B=-1 \end{cases}$$

$$\int 3y^2 dy = \int \frac{2}{(x-1)(x+1)} dx$$

$$(\Leftrightarrow) \quad y^3 = \int \frac{1}{x-1} - \frac{1}{x+1} dx =$$

$$= \ln|x-1| - \ln|x+1| + C = \ln(x-1) - \ln(x+1) + C \quad (x > 1)$$

$$\Leftrightarrow y = \sqrt[3]{\ln(x-1) - \ln(x+1) + C}$$

$$\begin{aligned} \text{Svar: } y &= \sqrt[3]{\ln(x-1) - \ln(x+1) + C} \\ &= \sqrt[3]{\ln\left(\frac{x-1}{x+1}\right) + C} \end{aligned}$$

c) Homogenlös. till $y'' - y' = 0$:

Karakteristisk ekv: $r^2 - r = 0 \Leftrightarrow r = 0 \text{ el. } r = 1$

\Rightarrow homogenlös. $y_h = C_1 e^{0 \cdot x} + C_2 e^{1 \cdot x} = C_1 + C_2 e^x$.

Partikulärlös. till $y'' - y' = e^x$.

När HL = e^x , gör normalt sett ansats $y_p = C e^x$,
men eftersom homogenlös., gör istället ansats
 $y_p = C x e^x$.

$$y_p' = C e^x + C x e^x = C(x+1)e^x$$

$$y_p'' = C e^x + C(x+1)e^x = C(x+2)e^x$$

$$\Rightarrow y_p'' - y_p' = C(x+2)e^x - C(x+1)e^x = C e^x = e^x$$

$$\Rightarrow C = 1 \Rightarrow y_p = x e^x$$

Svar: Lösningen är $y = y_h + y_p = C_1 + C_2 e^x + x e^x$.

6. Bestäm $\int \ln(1+x) dx$.

(2p)

$$\begin{aligned} \int \ln(1+x) dx &= \left\{ \begin{array}{l} t=1+x \\ dt=dx \end{array} \right\} = \int \underbrace{1}_f \cdot \underbrace{\ln x}_g dx = \\ &= \left\{ \begin{array}{l} \text{partiell} \\ \text{integration} \end{array} \right\} = \underbrace{t}_F \underbrace{\ln t}_g - \int \underbrace{t}_F \underbrace{\frac{1}{t}}_{g'} dt = t \ln t - t + C \\ &= (1+x) \ln(1+x) - (1+x) + C \end{aligned}$$

Svar: $(1+x) \ln(1+x) - (1+x) + C$

7. Avgör om följande generaliserade integral är konvergent.

(2p)

Obs: Du behöver inte beräkna värdet ifall den är det!

$$\int_1^{\infty} \frac{1}{x^2 + \sin^2(x)} dx.$$

$$x^2 + \sin^2 x \geq x^2 \Rightarrow \frac{1}{x^2 + \sin^2 x} \leq \frac{1}{x^2} \quad (*)$$

$$\int_1^M \frac{1}{x^2} dx = \left[-\frac{1}{x} \right]_1^M = -\frac{1}{M} + 1 \rightarrow \text{! när } M \rightarrow \infty$$

$$\Rightarrow \int_1^{\infty} \frac{1}{x^2} dx \text{ är konvergent.}$$

Enligt jämförelsesatsen och (*) blir då även

$$\int_1^{\infty} \frac{1}{x^2 + \sin^2 x} dx \text{ konvergent.}$$

Svar: Integralen är konvergent.

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^2(e^{2x} - 1 - 2x)}{(\sin(3x^2))^2}$$

Har standardutvecklingar

$$\bullet e^t = 1 + t + \frac{t^2}{2} + O(t^3)$$

där $O(t^k)$ betecknar funktion på formen $t^k B(t)$
 $B(t)$ begv. när 0.

$$\Rightarrow e^{2x} = 1 + 2x + \frac{(2x)^2}{2} + O((2x)^3) = 1 + 2x + 2x^2 + O(x^3)$$

$$\bullet \sin(t) = t + O(t^3)$$

$$\Rightarrow \sin(3x^2) = 3x^2 + O((3x^2)^3) = 3x^2 + O(x^6)$$

Alltså blir

$$\begin{aligned} \frac{x^2(e^{2x} - 1 - 2x)}{(\sin(3x^2))^2} &= \frac{x^2(\cancel{1} + \cancel{2x} + 2x^2 + O(x^3) - \cancel{1} - \cancel{2x})}{(3x^2 + O(x^6))^2} \\ &= \frac{2x^4 + O(x^5)}{9x^4 + O(x^8)} = \frac{2 + O(x)}{9 + O(x^4)} \xrightarrow{x \rightarrow 0} \frac{2}{9} \end{aligned}$$

(eftersom $O(x^k) \rightarrow 0$ när $x \rightarrow 0$ om $k > 0$)

Svar: Gränsvärdet är $\frac{2}{9}$.