

Tentamen i Linjär algebra, 6hp, 2018-03-15, kl 14 - 19.

Inga hjälpmedel är tillåtna. Varje uppgift är värd 3 poäng. För betyg 3 räcker 8 poäng, för betyg 4 räcker 12 poäng, och för betyg 5 räcker 15 poäng.

Alla koordinater är givna i en positivt orienterad ON-bas \bar{e}_1, \bar{e}_2 för planet (\mathbf{R}^2) eller $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ för rummet (\mathbf{R}^3).

1. Låt Π vara det plan som innehåller punkten $(1, 2, -3)$ och som är ortogonalt mot linjen $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 \\ -9 \\ -8 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, t \in \mathbf{R}$. Bestäm planets ekvation på normalform. Vad är avståndet till planet från origo?

2. Sätt $\bar{f}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ och låt \bar{f}_2 vara en enhetsvektor som är ortogonal mot \bar{f}_1 och $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$. Komplettera med en vektor \bar{f}_3 så att $\{\bar{f}_1, \bar{f}_2, \bar{f}_3\}$ bildar en ON-bas. Redovisa din kontroll av att du verkligen har en ON-bas.

3. Låt

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Visa att C är inverterbar, och lös matrisekvationen

$$AX + C = C^{-1} + BX.$$

4. Betrakta ekvationssystemet

$$\begin{cases} x - 2y = 14 \\ x - y = 2 \\ x + 2y = 14 \\ 2x + y = -5 \end{cases}.$$

Visa att systemet saknar lösning. Bestäm systemets minsta kvadrat-lösning.

5. Bestäm den allmänna lösningen till systemet av differentialekvationer:

$$\begin{cases} y_1'(t) = 6y_2(t) \\ y_2'(t) = y_1(t) - y_2(t). \end{cases}$$

Ange speciellt den lösning $Y(t) = \begin{pmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{pmatrix}$ där $Y(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.

6. Låt F vara den linjära avbildning som beskriver projektionen på planet $x - 3z = 0$. Bestäm F 's avbildningsmatris A . Ange en egenvektor med egenvärde 0.
7. Antag att $\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \bar{v}_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$ och $\bar{v}_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ är egenvektorer till den linjära avbildningen F , så att $F(\bar{v}_1) = \bar{v}_1, F(\bar{v}_2) = 2\bar{v}_2, F(\bar{v}_3) = 3\bar{v}_3$. Bestäm F 's avbildningsmatris A .