

SVAR OCH ANVISNINGAR

1. Alla  $a$

2.  $a \neq 1$

3.  $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$

4.  $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$

5.  $a = -2$

6.  $\text{T ex } \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

7.  $(\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$

8. 5

9. 2

10.  $\text{T ex } \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

11. För inga värden på  $k$

12. Egenvärdena är 1 och  $-1$

13.  $\text{T ex } \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ .

14.  $\begin{bmatrix} -1 \\ -5 \\ -3 \\ 9 \end{bmatrix}$

15. En ortogonal bas är  $1, t^3$
16.  $\frac{3}{5}t$
17. T ex det konstanta polynomet 1
18. Inga reella egenvärden
19.  $-1 < a < 1$  ( $a = 0$  ger en cirkel)
20.  $-3y_1^2 + 9y_2^2 + 9y_3^2$

1. Avbildningens matris är  $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ . Värderummet är Col  $A$  och nollrummet är Nul  $A$ .

En bas för Col  $A$  är t ex  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  och en bas för Nul  $A$  är t ex  $\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ . Det ortogonala

komplementet till nollrummet är radrummet som spänns av  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

2. Eftersom  $\langle p_1, p_2 \rangle = 0$  ges den ortogonala projektionen  $\hat{p}_0$  av

$$\frac{\langle p_0, p_1 \rangle}{\langle p_1, p_1 \rangle} p_1 + \frac{\langle p_0, p_2 \rangle}{\langle p_2, p_2 \rangle} p_2 = \frac{1}{3} 1 + 0 t = \frac{1}{3}.$$

$$\text{Avståndet är } \|p_0 - \hat{p}_0\| = \sqrt{\langle t^2 - \frac{1}{3}, t^2 - \frac{1}{3} \rangle} = \sqrt{\frac{8}{45}}.$$

3. Egenvärdena är  $\lambda_1 = -1$  och  $\lambda_2 = \lambda_3 = 1$ . Normalens riktning och en ortogonal bas för planet ges av en ortogonal bas av egenvektorer. Man kan t ex välja (efter normering)

$$P = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 0 & 2/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

4. Om  $\mathbf{x}$  är en egenvektor till matrisprodukten  $AB$  så gäller  $(AB)\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$  där  $\lambda$  är ett reellt tal. Då är  $BA(B\mathbf{x}) = B(AB\mathbf{x}) = B\lambda\mathbf{x} = \lambda(B\mathbf{x})$ . Detta innebär att  $B\mathbf{x}$  är egenvektor till  $BA$  om  $B\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$  (Nollvektorn är aldrig egenvektor).