

(1)

MA 1201, LØSNING:

EKSAMEN, 22/5-08

OPPGAVE 1:

(a) Vi skal løse ligningssystemet:

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & 4 & 0 \\ 3 & 7 & -2 & 0 & 8 \\ 1 & 0 & 2 & -2 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{matrix} R_2 \leftrightarrow R_2 - 3R_1 \\ R_3 \leftrightarrow R_3 - R_1 \end{matrix}} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & 10 & -8 & -12 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{matrix} R_2 \leftrightarrow R_2 - 10R_3 \\ R_1 \leftrightarrow R_1 - R_3 \end{matrix}} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 0 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & -8 & 48 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{R_2 \leftrightarrow R_2 - \frac{1}{8}R_1} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{matrix} R_1 \leftrightarrow R_1 - R_2 \\ R_3 \leftrightarrow R_3 - R_2 \end{matrix}} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 2 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & -1 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & -1 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{matrix} R_1 \leftrightarrow R_1 + R_2 \\ R_2 \leftrightarrow R_2 + R_3 \end{matrix}} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 2 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & -1 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{matrix} R_1 \leftrightarrow R_1 - 2R_3 \\ R_2 \leftrightarrow R_2 - 6R_3 \end{matrix}} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 2 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & -1 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 10 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & -1 \end{array} \right] \quad \begin{aligned} x_1 &= 2 - 10x_4 \\ x_2 &= 6x_4 \\ x_3 &= -1 + 6x_4 \\ x_4 &= x_4 \end{aligned}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} -10 \\ 6 \\ 6 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$(b) AX = \begin{bmatrix} 5 & 6 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{bmatrix} = B = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

Vi får da ligningssystemene:

$$5x_1 + 6x_3 = 2 \quad 5x_2 + 6x_4 = 3$$

$$4x_1 + 5x_3 = 1 \quad 4x_2 + 5x_4 = 2$$

$$\left[\begin{array}{cc|c} 5 & 6 & 2 \\ 4 & 5 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{matrix} R_1 \leftrightarrow R_1 - \frac{1}{5}R_2 \\ R_2 \leftrightarrow R_2 - 4R_1 \end{matrix}} \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{6}{5} & \frac{2}{5} \\ 0 & \frac{1}{5} & -\frac{3}{5} \end{array} \right] \xrightarrow{\begin{matrix} R_1 \leftrightarrow R_1 - R_2 \\ R_2 \leftrightarrow R_2 \cdot 5 \end{matrix}} \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{6}{5} & \frac{2}{5} \\ 0 & 1 & -3 \end{array} \right]$$

$$\sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{6}{5} & \frac{2}{5} \\ 0 & 1 & -3 \end{array} \right] \quad \underline{x_3 = -3} \quad \underline{x_1 = \frac{2}{5} - \frac{6}{5}x_3 = \frac{20}{5} = 4}$$

(2)

$$\left[\begin{array}{cc|c} 5 & 6 & 3 \\ 4 & 5 & 2 \end{array} \right] \xrightarrow{\frac{1}{5}} \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{6}{5} & \frac{3}{5} \\ 4 & 5 & 2 \end{array} \right] \xrightarrow{-4} \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{6}{5} & \frac{3}{5} \\ 0 & \frac{1}{5} & -\frac{2}{5} \end{array} \right] \xrightarrow{5}$$

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{6}{5} & \frac{3}{5} \\ 0 & 1 & -2 \end{array} \right]$$

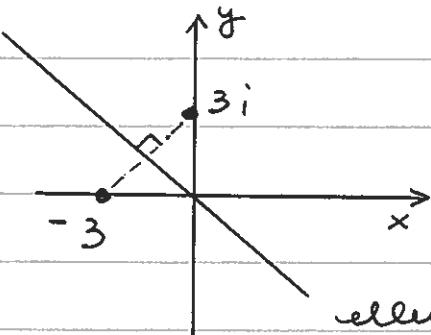
$$x_4 = -2$$

$$x_2 = \frac{3}{5} - \frac{6}{5}x_4 = \frac{3}{5} + \frac{12}{5} = 3$$

$$\left[\begin{array}{cc} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} 4 & 3 \\ -3 & -2 \end{array} \right]$$

OPPGAVE 2:

Vi söker mengden av alle punkter i det komplexa planet som har samma avstånd fra $3i$ som fra -3 .



Dette blir midtnormalen på linjestykket som forbinder de to punktene:

$$y = -x$$

$$\text{eller } z = x - ix = (1-i)x$$

OPPGAVE 3:

(a) $T_A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ som roterer
alle punkter i en sirkelbane
på $\frac{\pi}{3}$ omkring z -axsen, mens
 z -koordinaten er uendret:

NB!
Litter
regnefeil:
tidligere fasit!

$$A = \begin{bmatrix} \cos \frac{\pi}{3} & -\sin \frac{\pi}{3} & 0 \\ \sin \frac{\pi}{3} & \cos \frac{\pi}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 0 \\ \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Et punkt med koordinater $P(x, y, z)$
sendes til $P'(x, 0, z)$ ved $T_B : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$.

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

NB: Uttrykket "xyz-planet" er galt!!

(3)

$$(b) V_i \text{ vert at } T_B \circ T_A = T_{BA}.$$

V_i har derfor:

$$BA = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 0 \\ \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

[NB! Her blir det

tidligere svaret i (a) feil, slik at også
 BA blir feil!]

Siden $\det(BA) = 0$ er BA

ikke invertibel.

OPPGAVE 4:

$$(a) |A - \lambda I| = \begin{vmatrix} (2-\lambda) & 2 & 0 \\ 2 & (2-\lambda) & 0 \\ 0 & 0 & (2-\lambda) \end{vmatrix} = (2-\lambda)^2 - 4$$

$$= 4 - 4\lambda + \lambda^2 - 4 = \lambda^2 - 4\lambda = \lambda(\lambda - 4) = 0$$

Aletså er egenverdiene:

$$\lambda_1 = 4, \quad \lambda_2 = 0$$

(b) V_i bestemmer egenvektorene til disse to egenverdiene:

$$\lambda_1 = 4: \left[\begin{array}{cc|c} (2-4) & 2 & 0 \\ 2 & (2-4) & 0 \end{array} \right] \text{ gir } -2x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_1 - 2x_2 = 0$$

$$\text{Aletså } x_2 = x_1; \quad w_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}; \quad v_1 = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

$$\lambda_2 = 0: \left[\begin{array}{cc|c} 2 & 2 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \end{array} \right] \text{ gir } 2x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 = 0$$

$$\text{Aletså } x_2 = -x_1; \quad w_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}; \quad v_2 = \begin{bmatrix} -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

Dette gir:
 $P = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$, som i følge teorien gir:

$$P^{-1}AP = D = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \det P = \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{1}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{1}{\sqrt{2}} = 1$$

(4)

Den geometriske fortolkning framkommer når vi ser på koordinatskifflit:

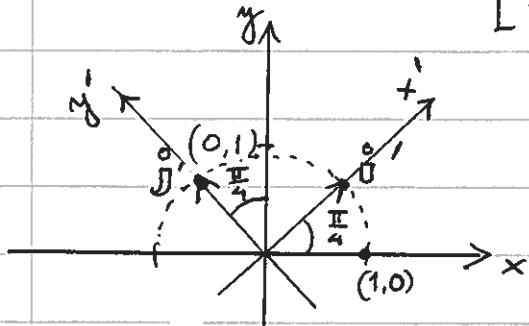
$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix}$$

Her ser vi at den ene basisvektoren

$$j^o = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ i } xy'\text{-systemet får koordinaten}$$

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \text{ i det opprinnelige } xy\text{-systemet.}$$

Den andre basisvektoren $j^o = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ får koordinatene: $\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$ i xy -systemet



Aletså er det nye koordinatsystemet dreid $\frac{\pi}{4}$ i positiv omdrøringsretning i forhold til det gamle.

(c) Vi har da at:

$$\begin{aligned} 2x^2 + 4xy + 2y^2 &= [x \ y] \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \\ &= [x' \ y'] (P^{-1}AP) \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = [x' \ y'] D \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \\ &= 4x'^2 \end{aligned}$$

Videre har vi:

$$x = \frac{1}{\sqrt{2}}x' - \frac{1}{\sqrt{2}}y' , \quad y = \frac{1}{\sqrt{2}}x' + \frac{1}{\sqrt{2}}y'$$

Aletså har vi:

$$2x^2 + 4xy + 2y^2 + 3\sqrt{2}x - \sqrt{2}y = 0$$

$$4x'^2 + 3(x' - y') - (x' + y') = 0$$

$$4x'^2 + 2x' - 4y' = 0$$

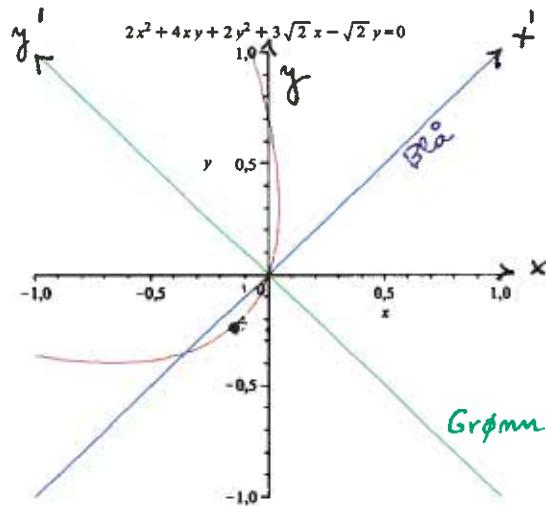
$$y' = x'^2 + \frac{1}{2}x' \text{ eller } y' + \frac{1}{16} = x'^2 + \frac{1}{2}x' + \frac{1}{16}$$

(5)

$$\left(y' + \frac{1}{16}\right) = \left(x' + \frac{1}{4}\right)^2$$

Dette blir en parabel med topp-punkt i $(-\frac{1}{4}, -\frac{1}{16})$ i $x'y'$ -systemet

Videre ser vi at den skjærer x' -aksen i punktene $(0,0)$ og $(-\frac{1}{2}, 0)$



Figuren til høyre er en skisse av $2x^2 + 4xy + 2y^2 + 3\sqrt{2}x - \sqrt{2}y = 0$ i xy -planet der x' -aksen er merket blått og y' -aksen er merket grønn. Legg merke til parabelen skjærer x' -aksen for $x' = -\frac{1}{2}$ og $x' = 0$.

Oppgave 5

- a) For å vise $B = C$ se på $B = IB = CAB = CI = C$ der vi har benyttet at $AB = I = CA$. Dette betyr at A har en venstre og en høyre invers. Med andre ord er A invertibel.
- b) (i) Moteksempel: La $A = [\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{smallmatrix}]$ og $B = [\begin{smallmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{smallmatrix}]$ (begge er invertible matriser). Det gir at $AB = [\begin{smallmatrix} 5 & 2 \\ 2 & 1 \end{smallmatrix}]$, mens $BA = [\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 5 \end{smallmatrix}]$.
 - (ii) Ved å gange begge sider av ligningen $ABx = 0$ med A^{-1} fra venstre får vi at $Bx = 0$. Dersom $Bx = 0$ hvis og bare hvis $x = 0$ er B invertibel (ettersom vi har per antagelse at B er en $(n \times n)$ -matrise der n er et positivt heltall). Ettersom B ikke trenger å være invertibel kan vi også ha ikke trivialle løsninger for ligningen $Bx = 0$. Altså er påstanden motbevist.
 - (iii) La A være en ortogonal $(n \times n)$ -matrise (n positivt heltall). Da har vi at $A^T = A^{-1}$. Ettersom $\det A = \det A^T$ (som gjelder generelt uavhengig av hvorvidt A er ortogonal eller ei) har vi fra $AA^T = I$ at $\det A \det A^T = (\det A)^2 = \det I = 1$ slik at $\det A = \pm 1$.

TIL MA1201 - STUDENTENE

FRA Per Høg

Konferansetimer før en eksamen:

Jeg blir oppkalt med eksamen
i geometri mandag 1/12.

Tirsdag; 2/12: kl. 10-12 og 13-14.

Onsdag; 3/12: kl. 11-12 og 13-14.
på kontoret i 9. etasje S II
(G38)