

V

~~VV 11~~ ~~VV 13~~

TMA660
Matematik CTH

Tentamensskrivning i Linjär algebra och geometri F

Datum: 2007-01-18, kl. 8.30 - 12.30.

Hjälpmedel: Inga, ej heller räknedosa.

eller Roger Andersson
0762-721861

Telefonvakt: Aron Lagerberg, tel. 0762-721860, besöker salen ca 9.30 och 11.30.

OBS! Linje, inskrivningsår och personnummer skall anges på skrivningsomslaget.

1. Lös för varje värde på λ och μ det linjära ekvationssystemet

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 - 2x_3 + x_4 = 1 \\ 3x_1 + x_2 - 4x_3 + 2x_4 = 0 \\ 7x_1 + 4x_2 - 10x_3 + 5x_4 = \lambda - 2 \\ 2x_1 - x_2 - \mu x_3 + x_4 = -1 \end{cases} \quad (8p)$$

2. Givet är den räta linjen

$$l: \begin{cases} x = t \\ y = 1 \\ z = 1 + t, \end{cases} \quad t \in \mathbb{R},$$

och punkten $A(2, -2, 1)$. Finn ekvationerna för de räta linjerna l_1 och l_2 om l_1 går genom A , $l_1 \perp l$ och l_1 skär l ; l_2 är vinkelrät mot både l och l_1 , l_2 skär l i $B(0, 1, 1)$. Beräkna (det kortaste) avståndet mellan l_1 och l_2 . (7p)

3. Ekvationen

$$z^3 - (1 + 2i)z^2 - (1 - 5i)z + 6 + 2i = 0$$

har en rent imaginär rot. Lös ekvationen. (8p)

4. Givet punkterna $A(1, -1, 2)$, $B(2, 1, 1)$, $C(1, 1, 2)$, $D(-3, 2, -1)$, visa att vektorerna $u = \overrightarrow{DA}$, $v = \overrightarrow{DB}$, $w = \overrightarrow{DC}$, bildar en bas i \mathbb{R}^3 . (3p) Uttryck höjden DH i tetraedern $ABCD$ som linjärkombination av u, v, w . (4p)

5. Lös ekvationen

$$\begin{vmatrix} x+1 & 2 & 3 & \dots & n \\ 1 & x+2 & 3 & \dots & n \\ 1 & 2 & x+3 & \dots & n \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & 2 & 3 & \dots & x+n \end{vmatrix} = 0.$$

(7p: lösning för $n = 4$ ger max 4p)

6. Givet ett högerorienterat ortogonalt koordinatsystem i rummet, låt S vara avbildningen rotation $+\frac{\pi}{2}$ kring z -axeln och T vara avbildningen rotation $+\frac{\pi}{2}$ kring x -axeln.

(a) Förklara geometriskt varför S och T är linjära avbildningar. (2p)

(b) Finn matriserna för S och T i den givna basen. (4p)

(c) Visa att $ST \neq TS$. (3p)

7. Formulera och bevisa den distributiva lagen för vektorprodukt (inkl. hjälpsats). (6p)

8. Formulera och bevisa satsen om att icke-reella nollställen till polynom med reella koefficienter förekommer i komplexkonjugerade par. (6p) Visa att polynom med reella koefficienter kan faktoriseras i reella första- och andragsgradsfaktorer, där andragsgradsfaktorerna saknar reella nollställen. (2p)

/JM

Linjär algebra och geometri F

TMA 660

18/1-07 - Lösningar

$$\textcircled{1} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -2 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & -4 & 2 & 0 \\ 7 & 4 & -10 & 5 & \lambda-2 \\ 2 & -1 & -\mu & 1 & -1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \cdot (-3) \cdot (-7) \cdot (-2) \\ + \\ \cdot (-7) \\ + \\ + \end{array}$$

$$\sim \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -2 & 1 & 3 \\ 0 & -10 & 4 & -2 & \lambda-9 \\ 0 & -5 & 4-\mu & -1 & -3 \end{array} \right) \begin{array}{l} \cdot 2 \\ + \\ + \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \text{RE} \\ \sim \end{array} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -2 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda-3 \\ 0 & 0 & 2-\mu & 0 & 0 \end{array} \right) \begin{array}{l} \text{RE} \\ \sim \end{array}$$

$$\sim \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -2 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 2-\mu & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda-3 \end{array} \right)$$

$\lambda \neq 3$: pivotelement i sista kolonnen

\Rightarrow nya lösningar

$\lambda = 3$, $\mu \neq 2$: en fri variabel

$$| \quad x_4 = t, \quad x_3 = 0, \quad x_2 = \frac{1}{5}(3-t), \quad x_1 = \frac{1}{5}(1+3t)$$

$\lambda = 3, \mu = 2$: två fria variabler

△

$$\begin{aligned} x_3 &= s, & x_4 &= t \\ x_2 &= \frac{1}{5}(3 + 2s - t) \\ x_1 &= 1 - \frac{2}{5}(3 + 2s - t) + 2s - t = \\ &= -\frac{1}{5} + \frac{6}{5}s - \frac{3}{5}t \end{aligned}$$

②. Låt $P \in l$, $P = l \cap l_1$, $P(t_0, 1, t_0)$

$$l_1 \perp l \rightarrow AP \perp l$$

$$\Rightarrow (t_0 - 2, 3, t_0) \cdot (1, 0, 1) = 0$$

$$\Rightarrow 2t_0 - 2 = 0 \Rightarrow t_0 = 1$$

$$\Rightarrow P = l \cap l_1 \text{ har koordinater } (1, 1, 2)$$

$$\Rightarrow l_1: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

l_2 har riktningsvektorer $\perp \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ och $\begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\text{Tag } v = \begin{vmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 3 & 1 \end{vmatrix} = (-3, -2, 3)$$

$$\Rightarrow l_2: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + p \begin{pmatrix} -3 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$l \perp l_1, l_2$; skär båda

\Rightarrow (det kortaste) avståndet mellan l_1 & l_2 är längden av sträckan mellan störningspunkterna med $l = \sqrt{2}$.

③ -Ansatz $z = ai$

3

$$-a^3 i + a^2 + 2a^2 i - ai - 5a + 6 + 2i = 0$$

$$\text{Re: } a^2 - 5a + 6 = (a-2)(a-3) = 0$$

$$\text{Im: } -a^3 + 2a^2 - a + 2 = \\ = - (a-2)(a^2+1) = 0$$

⇒ den rent imaginära roten är $z_1 = 2i$
Polynomdivision ger

$$P(z) = (z - 2i)(z^2 - z - 1 + 3i)$$

$$z^2 - z - 1 + 3i = 0$$

$$\left(z - \frac{1}{2}\right)^2 - \frac{5}{4} + 3i = 0; \quad \text{sätt } w = z - \frac{1}{2}$$

$$w^2 = \left(z - \frac{1}{2}\right)^2 = \frac{5}{4} - 3i; \quad w = a + bi$$

$$\pm \begin{cases} a^2 - b^2 = \frac{5}{4} \\ 2ab = -3 \end{cases} \quad (a, b \text{ har olika tecken})$$
$$a^2 + b^2 = \sqrt{\frac{25}{16} + 9} = \frac{13}{4}$$

$$2a^2 = \frac{18}{4} \quad a^2 = \frac{9}{4}$$

$$2b^2 = \frac{8}{4} \quad b^2 = 1$$

$$\Rightarrow a = \pm \frac{3}{2}, \quad b = \mp 1$$

$$\Rightarrow z - \frac{1}{2} = \pm \frac{3}{2} \mp 1 \cdot i \quad \Rightarrow z_2 = 2 - i \\ z_3 = -1 + i$$

④

$$u = (+4, -3, +3)$$

$$v = (+5, -1, +2)$$

$$w = (+4, -1, +3)$$

$$[u, v, w] = \begin{vmatrix} +4 & -3 & +3 \\ +5 & -1 & +2 \\ +4 & -1 & +3 \end{vmatrix} =$$

14

$$= (12 + 24 + 15 - 12 - 8 - 45) = +14 \neq 0$$

$\Rightarrow u, v, w$ ej komplanara

DH \perp planet π som bestäms av A, B, C

$$\vec{AB} = (1, 2, -1)$$

$$\vec{AC} = (0, +2, 0) \parallel (0, 1, 0)$$

$$\pi: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

H fås för s_0, t_0

$$\vec{DH} = (4+s, -3+2s+t, 3-s) \perp \vec{AB}, \vec{AC}$$

$$4+s - 6 + 4s + 2t - 3 + s = 0$$

$$-3 + 2s + t = 0$$

$$\begin{cases} 2s + t = 3 \\ 6s + 2t = 5 \end{cases}$$

$$2s = -1 \quad s = -\frac{1}{2}$$

$$t = 4$$

$$\Rightarrow \vec{DH} = \left(\frac{7}{2}, 0, \frac{7}{2} \right) = \alpha u + \beta v + \gamma w$$

$$\begin{cases} +4\alpha + 5\beta + 4\gamma = \frac{7}{2} \\ 3\alpha + \beta + \gamma = 0 \\ +3\alpha + 2\beta + 3\gamma = \frac{7}{2} \end{cases}$$

återstår att lösa det LES.



$$\begin{aligned}
 (1, 0, 0) &\xrightarrow{S} (0, 1, 0) \\
 (0, 1, 0) &\xrightarrow{S} (-1, 0, 0) \\
 (0, 0, 1) &\xrightarrow{S} (0, 0, 1)
 \end{aligned}$$

16

⇒ matrisen för S är $\begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

analogt för T:

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

(c) ST har matrisen $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

TS — " — $\begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

⇒ de kommuterar inte.