

**15 poäng ger garanterat betyg E. Motivera alla lösningar noggrant. Obevisade deluppgifter kan användas.**

1. (a) (**2 poäng**) Låt  $T : V \rightarrow W$  vara en linjär avbildning mellan vektorrum. Definiera nollrummet  $N(T)$  och bevisa att  $N(T) \subseteq V$  är ett delrum.
- (b) (**3 poäng**) Låt  $P_4(\mathbb{C})$  vara vektorrummet av alla komplexa polynom av grad högst 4 och låt  $T : P_4(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}^3$  vara linjära avbildningen som uppfyller

$$T(p) = (p(0), p'(2), p''(1)).$$

Bestäm  $N(T)$  och  $R(T)$  och hitta en bas till  $N(T)$ .

**Lösning.**

- (a) Nollrummet av  $T$  är

$$N(T) = \{v \in V \mid T(v) = 0\}.$$

Då

$$T(x + y) = T(x) + T(y) = 0 \text{ och} \\ T(cx) = cT(x) = 0$$

för alla  $x, y \in N(T)$  och alla skalär  $c$  följer att  $N(T)$  är sluten för addition och skalär multiplikation. Det gäller också att  $0 \in N(T)$ . Alltså är  $N(T)$  ett delrum av  $V$ .

- (b) Matrisrepresentationen för  $T$  relativ till standard ordnata baserna av  $P_4(\mathbb{C})$  och  $\mathbb{C}^3$  är

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 12 & 32 \\ 0 & 0 & 2 & 6 & 12 \end{pmatrix}.$$

Då matrisens kolonner genererar  $\mathbb{C}^3$  följer att  $R(T) = \mathbb{C}^3$ . Man kan använda Gaussalgoritmen för att finna radekvivalenta matrisen

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 8 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 6 \end{pmatrix}.$$

Alltså gäller

$$N(T) = \left\{ \sum_{i=0}^4 a_i x^i \mid a_0 = 0, a_1 = -8a_4, a_2 = -3a_3 - 6a_4 \right\}.$$

Vektorerna  $x^4 - 6x^2 - 8x$  och  $x^3 - 3x^2$  ligger i  $N(T)$  och är linjär oberoende. Då  $\dim N(T) = 5 - \dim R(T) = 2$ , kan vi dra slutsatsen att dem är en (ordnat) bas av  $N(T)$ .

2. (a) **(1 poäng)** Låt  $A \in M_n(\mathbb{R})$ . Definiera när  $A$  kallas diagonaliserbar.  
 (b) **(3 poäng)** Låt

$$A = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & -2 & 2 \\ -3 & 1 & 3 \\ -1 & 1 & 3 \end{pmatrix}.$$

Bestäm om  $A$  är diagonaliserbar. Om så är fallet, bestäm en bas för  $\mathbb{R}^3$  bestående av egenvektorer av  $A$  för  $\mathbb{R}^3$  samt deras egenvärden.

- (c) **(1 poäng)** Bestäm om matrisen  $A$  från sista delen är diagonaliserbar relativ till en ortonormalbas av  $\mathbb{R}^3$ .

**Lösning.**

- (a) Matrisen  $A$  kallas för diagonaliserbar om det finns en inverterbar matris  $S \in M_n(\mathbb{R})$  sådan att  $SAS^{-1}$  är en diagonalmatris.  
 (b) Vi undersöker  $B = 2 \cdot A$  i stället för att underlätta beräkningen. Då egenvektorer av  $A$  och  $B$  är samma och egenvärde multipliceras med 2 är det tillräckligt att gå på det. Karaktäristiskt polynom av  $B$  beräknas som

$$\chi_B(t) = -t^3 + 4t^2 + 4t - 16.$$

Prövning av delare av 16 visar att

$$\chi_B(t) = -(t-2)(t+2)(t-4).$$

Då  $B$  är av storlek  $3 \times 3$  och har 3 olika egenvärde, är den diagonaliserbar. Det medför att också  $A$  är diagonaliserbar. Egenvektorer av  $A$  beräknas nu genom att bestämma

$$\begin{aligned} N(B - 2I_3) &= \text{span} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ N(B + 2I_3) &= \text{span} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ N(B - 4I_3) &= \text{span} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Alltså är  $(1, 0, 1)^t$ ,  $(1, 1, 0)^t$ ,  $(0, 1, 1)^t$  en bas av egenvektorer för  $A$  med egenvärde 1,  $-1$  och 2.

- (c) Matrisen  $A$  är inte diagonaliserbar relativ till en ortonormalbas av  $\mathbb{R}^3$ , eftersom den är inte självadjungerad.

3. (a) **(1 poäng)** Definiera begreppet "unitär matris".  
 (b) **(1 poäng)** Definiera begreppet "övertriangulär matris".  
 (c) **(3 poäng)** Beräkna QR-uppdelningen av

$$A = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 3 \\ 1 & 1+2i & 0 & -i \\ 1 & -1 & 2 & 1 \\ 1 & 1-2i & 0 & i \end{pmatrix} \in M_4(\mathbb{C}).$$

**Lösning.**

- (a) En matris  $U \in M_n(\mathbb{C})$  kallas för unitär om  $U^*U = I_n = UU^*$  gäller.  
 (b) En matris  $R \in M_n(\mathbb{F})$ , där  $\mathbb{F}$  är en godtycklig kropp, kallas för övertriangulär om  $R_{ij} = 0$  gäller för alla  $i > j$ .  
 (c)  $QR$  uppdelning beräknas genom att tillämpa Gram-Schmidts metod till basen som består av kolonvektorer  $v_1, \dots, v_4$  av  $A$  för att hitta ortonormalbasen

$$\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ i \\ -1 \\ -i \end{pmatrix}, \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -i \\ -1 \\ i \end{pmatrix},$$

som vi kallar för  $u_1, \dots, u_4$ . Unitära matrisen i QR-uppdelningen är alltså

$$Q = (u_1 \cdots u_4) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & i & -1 & -i \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -i & -1 & i \end{pmatrix}$$

Man noterar hur Gram-Schmit beräknar vektorerna och skriver motsvarande koefficienter i matrisen

$$R = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

4. (a) (1 poäng) Definiera singularvärde av en matris  $A \in M_n(\mathbb{C})$ .  
 (b) (4 poäng) Beräkna singularvärdesuppdelning av

$$A = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 2 \\ 2 & -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

**Lösning.**

- (a) Singularvärden av  $A \in M_n(\mathbb{C})$  är positiva tal  $\sigma_1 \geq \dots \geq \sigma_r$ , där  $r = \text{rank}(A)$  är matrisens rang, tillsammans med  $\sigma_{r+1} = \dots = \sigma_n = 0$ , sådan att det finns ortonormalbaser  $u_1, \dots, u_n$  och  $v_1, \dots, v_n$  av  $\mathbb{C}^n$  som uppfyller

$$Av_i = \sigma_i u_i$$

för all  $i \in \{1, \dots, n\}$ .

Kommentar: en alternativ definition betrakta bara positiva singularvärde  $\sigma_1, \dots, \sigma_r$ .

- (b) För att bestämma singularvärdeuppdelning av  $A$  beräknar man först

$$A^*A = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 4 & -2 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$

och sen en ortonormalbas av egenvektorer  $v_1, v_2, v_3$  av  $A^*A$  med egenvärde  $\sigma_1^2 \geq \sigma_2^2 \geq \sigma_3^2$ . Man hittar

$$v_1 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, v_3 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

och

$$\sigma_1^2 = 5/4, \sigma_2^2 = 2, \sigma_3^2 = 0.$$

Därefter beräknar man bildvektorer  $Av_1, Av_2$  och normaliserar och kompletterar dem för att få en ortonormalbas  $u_1, u_2, u_3$ , nämligen

$$u_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, u_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, u_3 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Samanfattningsvis ger det singularvärdeuppdelning

$$\begin{aligned} A &= \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{5}}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{2}{\sqrt{5}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & 0 & \frac{2}{\sqrt{5}} \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}^t \\ &= \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{5}}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{1}{\sqrt{5}} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} & 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

5. (a) (**1 poäng**) Kom ihåg att spåravbildningen  $\text{Tr} : M_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$  definieras genom formeln

$$\text{Tr}(A) = \sum_{i=1}^n A_{ii}.$$

Bevisa att  $\text{Tr}(AB) = \text{Tr}(BA)$  gäller för all  $A, B \in M_n(\mathbb{R})$ .

- (b) (**2 poäng**) Låt  $V = \{A \in M_2(\mathbb{R}) \mid \text{Tr}(A) = 0\}$ . Bevisa att  $V \subseteq M_2(\mathbb{R})$  är ett delrum och bestäm en bas för  $V$ .
- (c) (**2 poäng**) Låt

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Vi definierar avbildningen  $T : V \rightarrow V$  med hjälp av formeln  $T(A) = BA - AB$ . Bevisa att  $T$  är linjär och bestäm dess matrisrepresentation relativ till basen du hittade i del 5b.

**Lösning.**

- (a) Det gäller att

$$\text{Tr}(AB) = \sum_{i=1}^n \left( \sum_{k=1}^n A_{ik} B_{ki} \right) = \sum_{i=1}^n \left( \sum_{k=1}^n B_{ik} A_{ki} \right) = \text{Tr}(BA).$$

- (b) Man kontrollerar direkt att  $0 \in V$  och att det är slutet för addition och skalär multiplikation. Vektorer

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

ligger i  $V$  och är linjär oberoende. Alltså gäller  $3 \leq \dim V < \dim M_2(\mathbb{R}) = 4$ . Det implicerar att  $\dim V = 3$  och att vektorer är en (ordnat) bas av  $V$ .

- (c) Det är en direkt räkning som visar att  $T$  är linjär. Matrisrepresentationen relativ till basen vi hittade i sista delen är

$$\begin{pmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

6. (a) (**2 poäng**) Bevisa att två ändligdimensionella  $\mathbb{F}$ -vektorum  $V$  och  $W$  är isomorfa om och endast om  $\dim_{\mathbb{F}} V = \dim_{\mathbb{F}} W$  gäller.
- (b) (**3 poäng**) Formulera och bevisa Cauchy-Schwarz olikheten.

**Lösning.** Se bok eller föreläsninganteckningar.

Skrivningsåterlämning äger rum fredagen 5 november kl. 12:00 utanför sal 15, hus 5. Därefter kan skrivningen hämtas på studentexpeditionen i rum 204.