

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

Påminnelse. Kom ihåg att om \mathbb{F} är en kropp så skriver vi

- $P_n(\mathbb{F})$ för \mathbb{F} -vektorrummet av polynom av grad högst n med koefficienter i \mathbb{F} och
- $M_{m \times n}(\mathbb{F})$ för \mathbb{F} -vektorrummet av $m \times n$ -matriser med element i \mathbb{F} .

Uppgifter.

- (a) **(1p)** Låt v_1, v_2, \dots, v_n vara n olika vektorer i ett vektorrum V över en kropp \mathbb{F} . Ange definitionen av att $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ är en *bas* för V .
(b) **(2p)** Visa att $\{1, x, x^2, x^3\}$ är en bas för $P_3(\mathbb{R})$.
(c) **(2p)** Låt $V = P_3(\mathbb{R})$ och låt

$$v_1 = 1 + x, \quad v_2 = x + x^2, \quad v_3 = x^2 + x^3, \quad v_4 = x^3 + 1$$

vara fyra element i V . Avgör om vektorerna $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ är en bas för V eller inte (och kom ihåg att motivera noggrant).

- (a) **(2p)** Låt $T : V \rightarrow V$ vara en linjär operator på ett F -vektorrum V . Ange definitionerna av begreppen *egenvektor* och *egenvärde* för T , samt vad det betyder för T att vara *diagonaliserbar*.
(b) **(3p)** Låt $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ vara den linjära operatoren (på \mathbb{R} -vektorrummet \mathbb{R}^3) som ges av

$$T(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}.$$

Beräkna alla egenvärden för T och baser för de tillhörande egenrummen, samt avgör om T är diagonaliserbar.

- Betrakta polynomrummet $P_3(\mathbb{R})$ med inre produkten

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)g(x) dx \quad (\text{för } f, g \in P_3(\mathbb{R})).$$

Låt V vara delmängden till $P_3(\mathbb{R})$ som består av alla polynom p med $\int_0^1 p(x) dx = 0$.

- (1p)** Visa att V är ett delrum till $P_3(\mathbb{R})$.
- (2p)** Bestäm en bas för V .
- (2p)** Bestäm två element i en *ortogonal bas* för V samt ange hur en fullständig ortogonal bas för V kan hittas som innehåller dessa två.

Var god vänd!

4. **(5p)** Avgör vilka av följande avbildningar som är diagonaliserbara relativt en ON-bas (för respektive vektorrum).

(a) $L_A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ där $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$

(b) $L_B : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ där $B = \begin{pmatrix} 10 & -1 & 2 \\ -1 & 20 & 3 \\ 2 & 3 & 30 \end{pmatrix}$

(c) $L_C : \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$ där $C = \begin{pmatrix} 1 & i \\ i & 1 \end{pmatrix}$

(d) $L_D : \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$ där $D = \begin{pmatrix} 1 & i \\ i & -1 \end{pmatrix}$

5. (a) **(1p)** Låt $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$. Ange definitionen av att A är en *ortogonal* matris.
(b) **(4p)** Beräkna en singularvärdessuppdelning av matrisen

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \in M_{2 \times 3}(\mathbb{R}).$$

6. (a) **(1p)** Låt V och W vara vektorrum över samma kropp F . Ange definitionen av att en avbildning $T : V \rightarrow W$ är *linjär*.
(b) **(3p)** Låt $T : V \rightarrow W$ vara en bijektiv linjär avbildning och låt $T^{-1} : W \rightarrow V$ vara den inversa avbildningen, som uppfyller $T^{-1}(T(v)) = v$ för alla $v \in V$. Bevisa att T^{-1} är linjär.
(c) **(1p)** Låt $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow P_1(\mathbb{R})$ ges av $T(a, b) = 2a + (a + b)x$. Ange en formel för den inversa avbildningen $T^{-1} : P_1(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^2$.

Rättningen av tentan kommer att vara färdig ungefär 2 veckor efter tentamensskrivning. Därefter kan en elektronisk kopia av tentan beställas från studentexpeditionen genom länken

<https://survey.su.se/Survey/48245/sv>.