

1. a) Skärningen bestäms av ekvationssystemet

$$\begin{cases} 1+t = 1+2s \\ 2-t = 5+s \\ -3-2t = -1-2s \end{cases} \iff \begin{cases} t - 2s = 0 \\ -t - s = 3 \\ -2t + 2s = 2 \end{cases} \iff \begin{cases} \textcircled{t} -2s = 0 \\ -3s = 3 \\ -2s = 2 \end{cases} \iff \begin{cases} \textcircled{t} -2s = 0 \\ \textcircled{-3s} = 3 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

Vi har alltså $s = \frac{3}{-3} = -1$ och $t = 2s = 2 \cdot (-1) = -2$. Insättning av $t = -2$ i ℓ_1 :s ekvation ger skärningspunkten $A: (-1, 4, 1)$.

b) Insättning av ℓ_1 :s ekvation i π :s ekvation ger

$$\begin{aligned} x - 2y + z + 5 = 0 &\iff (1+t) - 2(2-t) + (-3-2t) + 5 = 0 \\ &\iff 1+t - 4 + 2t - 3 - 2t + 5 = 0 \\ &\iff -1+t = 0 \iff t = 1. \end{aligned}$$

Insättning av $t = 1$ i ℓ_1 :s ekvation ger skärningspunkten $B: (2, 1, -5)$.

c) Avståndet mellan A och B är

$$\begin{aligned} |\overrightarrow{AB}| &= |(2 - (-1), 1 - 4, -5 - 1)| = |(3, -3, -6)| \\ &= \sqrt{3^2 + (-3)^2 + (-6)^2} = \sqrt{54} = 3\sqrt{6}. \end{aligned}$$

2. a) Påståendet är sant: Avbildningsmatrisen för vridning av rummets vektorer genom vinkeln θ i positiv led runt y -axeln (sett från spetsen av y -axeln) ges av

$$A = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & 0 & \sin(\theta) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\theta) & 0 & \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

Utveckling längs rad 2 ger

$$\det A = 1 \cdot \begin{vmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{vmatrix} = (\cos(\theta))^2 + (\sin(\theta))^2 = 1.$$

Anmärkning. Påståendet gäller även för en vridning i rummet kring en godtycklig linje genom origo.

b) Påståendet är falskt: Om π tex. är xy -planet ges avbildningsmatrisen för spegling i π av

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

som har determinant $\det A = -1$.

Anmärkning. Man kan visa att $\det A = -1$ för ett godtyckligt plan π genom origo.

c) Påståendet är falskt: Om $A = I_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ gäller

$$\det(2A) = \det\left(2 \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = 4$$

vilket är skild från

$$2 \det(A) = 2 \det(I_2) = 2 \cdot 1 = 2.$$

Anmärkning. Om A är en godtycklig $n \times n$ -matrix gäller $\det(2A) = 2^n \cdot \det(A)$.

d) Påståendet är falskt: Enligt Bassatsen (Sats 6.3) är 4 vektorer i \mathbb{R}^3 alltid linjärt beroende.

e) Påståendet är sant. Om $AX = 0$ har en entydig lösning gäller $\det A \neq 0$ enligt Huvudsatsen (Sats 9.9). Enligt Sats 9.10 har ekvationssystemet $AX = Y$ därför entydig (och därmed högst en) lösning för alla Y .

3. Vektorerna $\mathbf{u} = (3, 1, 2)$ och $\overrightarrow{PQ} = (1-2, 1-2, 1-0) = (-1, -1, 1)$ är riktningsvektorer för det sökta planet π . En normalvektor till π ges av

$$\begin{aligned} \mathbf{n} &= \mathbf{u} \times \overrightarrow{PQ} \\ &= (3, 1, 2) \times (-1, -1, 1) \\ &= \left(\begin{vmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 1 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 1 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ -1 & -1 \end{vmatrix} \right) \\ &= (1 \cdot 1 - 2 \cdot (-1), - (3 \cdot 1 - 2 \cdot (-1)), 3 \cdot (-1) - 1 \cdot (-1)) \\ &= (3, -5, -2). \end{aligned}$$

Planets ekvation är alltså $\pi: 3x - 5y - 2z + d = 0$ för något d . Insättning av P ger $3 \cdot 2 - 5 \cdot 2 - 2 \cdot 0 + d = 0$, dvs. $d = 4$. Planets ekvation är alltså $\pi: 3x - 5y - 2z + 4 = 0$.

Låt $\mathbf{v} = (1, -1, 4)$ vara riktningsvektorn för ℓ . Vi har

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{n} = (1, -1, 4) \cdot (3, -5, -2) = 3 + 5 - 8 = 0.$$

Linjens riktningsvektor \mathbf{v} är alltså ortogonal mot planets normalvektor \mathbf{n} , dvs. \mathbf{v} är parallell med planet. Linjen ℓ är alltså parallell med π .

Alternativ lösning av sista delen: Insättning av ℓ 's ekvation i π 's ekvation ger

$$\begin{aligned} 3(-1 + t) - 5(1 - t) - 2(-2 + 4t) + 4 = 0 &\iff \\ -3 + 3t - 5 + 5t + 4 - 8t + 4 = 0 &\iff 0 = 0. \end{aligned}$$

Alla t -värden ger alltså skärning, dvs. linjen ligger i planet. Linjen är alltså parallell med planet.

4. Beräkning ger

$$\begin{aligned} (X - I)A = X + I &\iff XA - A = X + I \\ &\iff XA - X = A + I \\ &\iff X(A - I) = A + I \end{aligned}$$

Vi bevisar nu att

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

är inverterbar och beräknar inversen:

$$\begin{aligned} \begin{cases} x_1 + x_2 - x_3 = y_1 \\ x_1 - 3x_2 + 2x_3 = y_2 \\ x_1 = y_3 \end{cases} &\iff \\ \begin{cases} x_1 = y_3 \\ x_1 - 3x_2 + 2x_3 = y_2 \\ x_1 + x_2 - x_3 = y_1 \end{cases} &\iff \\ \begin{cases} \textcircled{x_1} = y_3 \\ -3x_2 + 2x_3 = y_2 - y_3 \\ x_2 - x_3 = y_1 - y_3 \end{cases} &\iff \end{aligned}$$

$$\begin{cases} \textcircled{x_1} & & = & & y_3 \\ & x_2 - x_3 & = & y_1 & -y_3 \\ & -3x_2 + 2x_3 & = & y_2 & -y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\}^3 \\ \leftarrow \end{array} \iff \\
\begin{cases} \textcircled{x_1} & & = & & y_3 \\ \textcircled{x_2} & -x_3 & = & y_1 & -y_3 \\ & -x_3 & = & 3y_1 + y_2 & -4y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\}^{-1} \\ \leftarrow \end{array} \iff \\
\begin{cases} \textcircled{x_1} & & = & & y_3 \\ \textcircled{x_2} & & = & -2y_1 - y_2 & +3y_3 \\ \textcircled{-x_3} & & = & 3y_1 + y_2 & -4y_3 \end{cases} (\cdot -1) \iff \\
\begin{cases} \textcircled{x_1} & & = & & y_3 \\ \textcircled{x_2} & & = & -2y_1 - y_2 & +3y_3 \\ \textcircled{x_3} & & = & -3y_1 - y_2 & +4y_3 \end{cases}
\end{array}$$

Alltså är $A - I$ inverterbar med inversen

$$(A - I)^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -2 & -1 & 3 \\ -3 & -1 & 4 \end{pmatrix}$$

Då $A - I$ är inverterbar gäller $X(A - I) = A + I \iff X = (A + I)(A - I)^{-1}$.
Insättning ger nu lösningen

$$X = (A + I)(A - I)^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -2 & -1 & 3 \\ -3 & -1 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -4 & -1 & 6 \\ -6 & -2 & 9 \end{pmatrix}$$

5. a) Volymen med tecken av parallelepipederna är

$$\begin{aligned} V(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3) &= \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} - 0 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} + 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} \\ &= 1 \cdot 0 - 0 + 1 \cdot (-1) = -1, \end{aligned}$$

(utveckling längs kolonn 1) så volymen är $|-1| = 1$.

b) Avbildningsmatrisen A för den linjära avbildningen F uppfyller

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix},$$

vilket är ekvivalent till matrisekvationen

$$A \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}}_B = \underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 4 \\ 0 & 2 & -2 \end{pmatrix}}_C \quad (1)$$

Vi visar nu att matrisen B är inverterbar och beräknar inversen.

$$\begin{cases} \textcircled{x_1} & = y_1 \\ x_2 + x_3 & = y_2 \\ x_2 - x_3 & = y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \leftarrow^{-1} \\ \leftarrow^{-1} \end{array} \iff$$

$$\begin{cases} \textcircled{x_1} & = y_1 \\ \textcircled{x_2} + x_3 & = y_2 \\ -2x_3 & = -y_2 + y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \leftarrow \\ \leftarrow^{\frac{1}{2}} \end{array} \iff$$

$$\begin{cases} \textcircled{x_1} & = y_1 \\ \textcircled{x_2} & = \frac{1}{2}y_2 + \frac{1}{2}y_3 \\ \textcircled{-2x_3} & = -y_2 + y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \\ \\ \leftarrow^{\left(-\frac{1}{2}\right)} \end{array} \iff$$

$$\begin{cases} \textcircled{x_1} & = y_1 \\ \textcircled{x_2} & = \frac{1}{2}y_2 + \frac{1}{2}y_3 \\ \textcircled{x_3} & = \frac{1}{2}y_2 - \frac{1}{2}y_3 \end{cases}$$

Matrisen är alltså inverterbar med inversen

$$B^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

Ekvationen (1) ger nu

$$\begin{aligned} A &= CB^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 4 \\ 0 & 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}^{-1} \\ &= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 4 \\ 0 & 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

c) Determinanten av avbildningsmatrisen är $\det A = 2 \cdot 1 \cdot 2 = 4$ då A är en triangulär matris. Enligt Sats 9.11 är volymen med tecken av den nya parallelepiped

$$V(F(\mathbf{v}_1), F(\mathbf{v}_2), F(\mathbf{v}_3)) = (\det A) \cdot V(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3) = 4 \cdot (-1) = -4,$$

så dess volymen är $|-4| = 4$.

6. Då

$$\begin{cases} ax + 2y = -2a + 4 \\ x - y = a + 4 \\ -x + (a + 2)y = -8a + 1 \end{cases} \iff \begin{cases} ax + 2y - (-2a + 4) \cdot 1 = 0 \\ x - y - (a + 4) \cdot 1 = 0 \\ -x + (a + 2)y - (-8a + 1) \cdot 1 = 0 \end{cases}$$

ser vi att det ursprungliga ekvationssystemet har lösningen (x, y) precis när det kvadratiska homogena ekvationssystemet

$$\begin{cases} ax + 2y - (-2a + 4) \cdot z = 0 \\ x - y - (a + 4) \cdot z = 0 \\ -x + (a + 2)y - (-8a + 1) \cdot z = 0 \end{cases}$$

har den icke-triviala lösningen $(x, y, 1)$. Då ett kvadratisk homogent system endast kan ha icke-triviala lösningar när determinanten av koefficientmatrisen är 0 beräknas denna determinant. Utveckling längs första raden ger

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} a & 2 & 2a - 4 \\ 1 & -1 & -a - 4 \\ -1 & a + 2 & 8a - 1 \end{vmatrix} &= a \cdot \begin{vmatrix} -1 & -a - 4 \\ a + 2 & 8a - 1 \end{vmatrix} - 2 \cdot \begin{vmatrix} 1 & -a - 4 \\ -1 & 8a - 1 \end{vmatrix} \\ &\quad + (2a - 4) \cdot \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ -1 & a + 2 \end{vmatrix} \\ &= a \cdot (-8a + 1 + a^2 + 2a + 4a + 8) \\ &\quad - 2 \cdot (8a - 1 - a - 4) + (2a - 4) \cdot (a + 2 - 1) \\ &= a \cdot (a^2 - 2a + 9) - 2 \cdot (7a - 5) \\ &\quad + (2a - 4) \cdot (a + 1) \\ &= a^3 - 2a^2 + 9a - 14a + 10 + 2a^2 + 2a - 4a - 4 \\ &= a^3 - 7a + 6 \end{aligned}$$

Om $a^3 - 7a + 6 \neq 0$ saknar ursprungliga ekvationssystemet alltså lösning och det kan endast finnas lösning om $a^3 - 7a + 6 = 0$. Provning ger att $a = 1$ är en rot. Polynomsdivision ger

$$a^3 - 7a + 6 = 0 \iff (a - 1)(a^2 + a - 6) = 0$$

och pq -formeln ger sedan

$$\begin{aligned} a^2 + a - 6 = 0 &\iff a = -\frac{1}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{1}{2}\right)^2 - (-6)} = -\frac{1}{2} \pm \sqrt{\frac{25}{4}} = -\frac{1}{2} \pm \frac{5}{2} \\ &\iff a = 2 \text{ eller } a = -3. \end{aligned}$$

Vi löser nu systemet för dessa 3 värden på a . För $a = 1$ erhålls

$$\begin{aligned} \begin{cases} x + 2y = 2 & \leftarrow^{-1} \\ x - y = 5 & \leftarrow \\ -x + 3y = -7 & \leftarrow \end{cases}^{-1} &\iff \begin{cases} x + 2y = 2 \\ -3y = 3 & \leftarrow^{\frac{5}{3}} \\ 5y = -5 & \leftarrow \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} x + 2y = 2 \\ -3y = 3 \\ 0 = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

vilket ger entydiga lösningen $(x, y) = (4, -1)$.

För $a = 2$ erhålls

$$\begin{aligned} \begin{cases} 2x + 2y = 0 & \leftarrow^{-\frac{1}{2}} \\ x - y = 6 & \leftarrow \\ -x + 4y = -15 & \leftarrow \end{cases}^{\frac{1}{2}} &\iff \begin{cases} 2x + 2y = 0 \\ -2y = 6 & \leftarrow^{\frac{5}{2}} \\ 5y = -15 & \leftarrow \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 2x + 2y = 0 \\ -2y = 6 \\ 0 = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

vilket ger entydiga lösningen $(x, y) = (3, -3)$.

För $a = -3$ erhålls

$$\begin{aligned} \begin{cases} -3x + 2y = 10 & \leftarrow^{\frac{1}{3}} \\ x - y = 1 & \leftarrow \\ -x - y = 25 & \leftarrow \end{cases}^{-\frac{1}{3}} &\iff \begin{cases} -3x + 2y = 10 \\ -\frac{1}{3}y = \frac{13}{3} & \leftarrow^{-5} \\ -\frac{5}{3}y = \frac{65}{3} & \leftarrow \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} -3x + 2y = 10 \\ -\frac{1}{3}y = \frac{13}{3} \\ 0 = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

vilket ger entydiga lösningen $(x, y) = (-12, -13)$.

Samlad gäller att för $a = 1$, $a = 2$ och $a = -3$ finns entydig lösning. För övriga värden på a saknas lösning.