

Opgave 1.

Givet 4×4 matrix A . Af Maple-udskriften aflæses, at

$$\lambda_A = \begin{cases} 4 \text{ (dobbel)} \\ 0 \text{ (dobbel)} \end{cases}, E_4 = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\} \text{ og } E_0 = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}.$$

1. Da A har fire lineært uafhængige egenvektorer nemlig

$$\underline{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \in E_4, \underline{v}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \in E_4, \underline{v}_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \in E_0 \text{ og } \underline{v}_4 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \in E_0$$

(LA sætning 7.4), så følger det af LA sætning 7.12, at A kan diagonaliseres ved en similitransformation.

2.

$$\text{Sætter } \underline{V} = [\underline{v}_1 \ \underline{v}_2 \ \underline{v}_3 \ \underline{v}_4] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{ og } \underline{\Delta} = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \text{ så er}$$

\underline{V} regulær og $\underline{V}^{-1} \underline{A} \underline{V} = \underline{\Delta}$ ifølge LA sætning 7.12.

3.

$$\underline{V}^{-1} \underline{A} \underline{V} = \underline{\Delta} \Leftrightarrow \underline{A} = \underline{V} \underline{\Delta} \underline{V}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

(Det bemærkes, at $\underline{V} = \underline{M}$ og $\underline{V}^{-1} = \underline{M}^{-1}$ i Maple-udskriften.)

4.

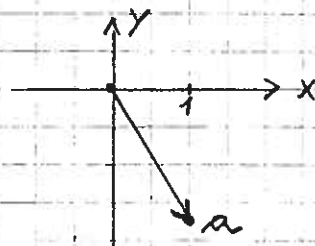
$$\text{Sætter } \underline{D} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ og } \underline{B} = \underline{V} \underline{D} \underline{V}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \text{ så er}$$

$$\underline{B}^2 = \underline{B} \underline{B} = \underline{V} \underline{D} \underline{V}^{-1} \underline{V} \underline{D} \underline{V}^{-1} = \underline{V} \underline{D}^2 \underline{V}^{-1} = \underline{V} \underline{\Delta} \underline{V}^{-1} = \underline{A}.$$

Opgave 2.

$$a = 1 - i\sqrt{3} = 2 \left(\frac{1}{2} - i \frac{\sqrt{3}}{2} \right).$$

1. $|a| = 2$, $\text{Arg}(a) = -\frac{\pi}{3}$. Dvs. $a = 2 \cdot \frac{\pi}{3}$.



2. (*) $z^4 = 16 \frac{2\pi}{3}$.

$$a^4 = \left(2 \cdot \frac{\pi}{3} \right)^4 = 2^4 \cdot \frac{4\pi}{3} = 16 \left(2\pi - \frac{4\pi}{3} \right) = 16 \frac{2\pi}{3}.$$

Dvs. a er en løsning til (*).

Opgave 2 fortsat.

3. Samtlige løsninger til (*) er givet ved:

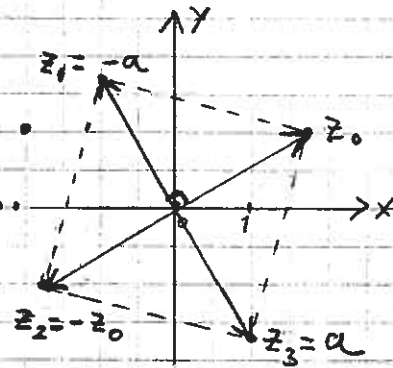
$$z_p = 2(\cos(\frac{\pi}{6} + p\frac{\pi}{2}) + i \sin(\frac{\pi}{6} + p\frac{\pi}{2})), \quad p=0,1,2,3. \quad \text{Dvs.}$$

$$z_0 = 2(\cos\frac{\pi}{6} + i \sin\frac{\pi}{6}) = 2(\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i) = \sqrt{3} + i.$$

$$z_1 = 2(\cos\frac{2\pi}{3} + i \sin\frac{2\pi}{3}) = 2(-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i) = -1 + \sqrt{3}i = -a.$$

$$z_2 = 2(\cos\frac{7\pi}{6} + i \sin\frac{7\pi}{6}) = 2(-\frac{\sqrt{3}}{2} - \frac{1}{2}i) = -\sqrt{3} - i = -z_0.$$

$$z_3 = 2(\cos\frac{5\pi}{3} + i \sin\frac{5\pi}{3}) = 2(\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i) = 1 - \sqrt{3}i = a.$$



Opgave 3.

$$(*) \quad \frac{d^2x(t)}{dt^2} + a \frac{dx(t)}{dt} + ax(t) = 0, \quad t \in \mathbb{R}, \quad a \in \mathbb{R}.$$

$$1. \quad \lambda^2 + a\lambda + a = 0, \quad D = a^2 - 4a = a(a-4) = 0 \Leftrightarrow a = \begin{cases} 0 \\ 4 \end{cases}.$$

$$2. \quad a=2: \lambda^2 + 2\lambda + 2 = 0, \quad D = -4 = (\pm 2i)^2, \quad \lambda = \frac{-2 \pm 2i}{2} = -1 \pm i.$$

Samtlige løsninger til (*) er da ifølge e-note (9.149)

$$x(t) = c_1 e^{-t} \cos t + c_2 e^{-t} \sin t, \quad t \in \mathbb{R}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

$$3. \quad x(t) = \frac{1}{2} e^{(1+\sqrt{3})t} + \frac{1}{2} e^{(1-\sqrt{3})t}, \quad t \in \mathbb{R} \text{ er en partikulær}$$

løsning til (*). Af e-note (9.148) følger så,

at karakterligningen har rødderne $1 \pm \sqrt{3}$. Dvs.

$$\lambda^2 + a\lambda + a = (\lambda - 1 - \sqrt{3})(\lambda - 1 + \sqrt{3}) = (\lambda - 1)^2 - 3 = \lambda^2 - 2\lambda - 2.$$

Den givne funktion er en partikulær løsning

til (*) netop for $a = -2$.

$$4. (**) \quad \frac{d^2x(t)}{dt^2} + a \frac{dx(t)}{dt} + ax(t) = f(t), \quad t \in \mathbb{R}, \quad a \in \mathbb{R}.$$

Fuldstændig løsning til (**) ifølge Maple:

$$x(t) = -\frac{1}{2} e^{-t} \sin t + c_1 t + c_2, \quad t \in \mathbb{R}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Heraf følger:

① $x_0(t) = -\frac{1}{2} e^{-t} \sin t, \quad t \in \mathbb{R}$ er en partikulær løsningtil (*) $(c_1, c_2) = (0, 0)$

Opgave 3.

4. forbrat

(2) $x_{\text{Hom}}(t) = c_1 t + c_2$, $t \in \mathbb{R}$, $c_1, c_2 \in \mathbb{R}$ er samtlige løsninger til (*). Af e-note (9.150) og spm. 1 følger så, at $q = 0$.

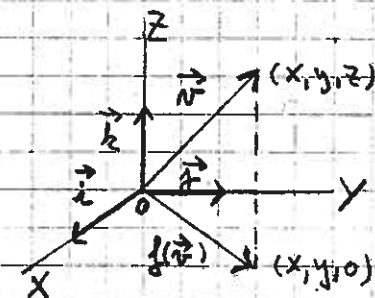
$q = 0$: (***) $\frac{d^2 x(t)}{dt^2} = q(t)$, $t \in \mathbb{R}$.

$x_0(t) = -\frac{1}{2} e^{-t} \sin t$ er en partikulær løsning til (***) \Leftrightarrow

$$\underline{q(t) = x_0''(t) = e^{-t} \cos t.}$$

Opgave 4.

1.



Hvis vektoren \vec{v} har koordinatsættet (x, y, z) , så har billedvektoren $f(\vec{v})$ koordinatsættet $(x, y, 0)$.

I det følgende tillader vi os for nemheds skyld at identificere vektorerne med deres koordinatsæt,

2. $\vec{v}_1 = (x_1, y_1, z_1)$, $\vec{v}_2 = (x_2, y_2, z_2)$, $\vec{v} = (x, y, z)$, $k \in \mathbb{R}$.

$$f(\vec{v}_1 + \vec{v}_2) = f(x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2) = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, 0)$$

$$= (x_1, y_1, 0) + (x_2, y_2, 0) = f(\vec{v}_1) + f(\vec{v}_2).$$

Dvs. L1 er opfyldt.

$$f(k\vec{v}) = f(kx, ky, kz) = (kx, ky, 0) = k(x, y, 0) = kf(\vec{v}).$$

Dvs. L2 er opfyldt.

Da L1 og L2 er opfyldt er f lineær.

Anden metode:

$$\underline{f(\vec{v})} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}.$$

Af LA sætning 6.7 følger så, at f er lineær og

$E = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ er da afbildningsmatricen for f m.h.t. basis $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

Opgave 4 fortsat.

$$3. \vec{u}_1 = (4, -3, 0), \vec{u}_2 = (0, 0, 7).$$

$$f(\vec{u}_1) = f(4, -3, 0) = (4, -3, 0) = \vec{u}_1 \quad \text{og}$$

$$f(\vec{u}_2) = f(0, 0, 7) = (0, 0, 0) = 0(0, 0, 7) = 0\vec{u}_2.$$

Heraf ses, at \vec{u}_1 er en eigenvektor for f hørende til eigenverdien 1 og at \vec{u}_2 er en eigenvektor for f hørende til eigenverdien 0.

4. I følge spm. 3 er 1 og 0 eigenverdier for f .

$$\vec{v} = (x, y, z) \in E_1 \Leftrightarrow f(\vec{v}) = \vec{v} \Leftrightarrow (x, y, 0) = (x, y, z) \Leftrightarrow z = 0 \Leftrightarrow$$

$$\vec{v} = (x, y, 0) = x\vec{i} + y\vec{j}.$$

Egenvektorrummet E_1 består da af alle vektorer i (x, y) -planen, hvilket jo også er ganske klart. Dermed er $g_m(1) = 2 \leq \dim(1)$

$$\vec{v} = (x, y, z) \in E_0 \Leftrightarrow f(\vec{v}) = 0\vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow (x, y, 0) = (0, 0, 0) \Leftrightarrow x = 0 \wedge y = 0$$

$$\Leftrightarrow \vec{v} = (0, 0, z) = z\vec{k}.$$

Egenvektorrummet E_0 består da af alle vektorer på z -aksen, hvilket jo også er ganske klart. Dermed er $g_m(0) = 1 \leq \dim(0)$.

Da f højst har tre eigenverdier talt med algebraiske multiplisitet, så slutter vi alt i alt, at

$$\lambda_f = \begin{cases} 1, & g_m(1) = \dim(1) = 2, \text{ en basis for } E_1 \text{ f.eks. } (\vec{i}, \vec{j}) \\ 0, & g_m(0) = \dim(0) = 1, \text{ en basis for } E_0 \text{ f.eks. } \vec{k} \end{cases}$$

Resultatet fås også direkte v.h.a. afbildningsmatricen

$$F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ for } f \text{ m.h.t. } (\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}) \text{ fundet i spm. 2.}$$