

1. a) De tre vektorerna  $\mathbf{u}_1$ ,  $\mathbf{u}_2$  och  $\mathbf{u}_3$  är en bas för rummet om de är linjärt oberoende, dvs. om vektorekvationen

$$c_1\mathbf{u}_1 + c_2\mathbf{u}_2 + c_3\mathbf{u}_3 = \mathbf{0} \quad (*)$$

endast har lösningen  $c_1 = c_2 = c_3 = 0$ .

Om vektorerna skrivs i kolumnform får vi

$$c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + c_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

och denna ekvation kan sammanfattas i matrisform som

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Ovanstående linjära ekvationssystem har exakt en lösning  $c_1 = c_2 = c_3 = 0$  om och endast om determinanten av vänsterledets koefficientmatris är skild från noll,

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{vmatrix} \begin{matrix} \oplus \\ \downarrow \\ \leftarrow \end{matrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \end{vmatrix} = -1 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} = (-1) \cdot (2 \cdot 0 - 1 \cdot 2) = 2 \neq 0.$$

Alltså har ekvationen (\*) bara nolllösningen  $c_1 = c_2 = c_3 = 0$  och vektorerna  $\mathbf{u}_1$ ,  $\mathbf{u}_2$  och  $\mathbf{u}_3$  är linjärt oberoende och är en bas för rummet  $\mathbf{R}^3$ .

- b) Vi ska hitta tal  $c_1$ ,  $c_2$  och  $c_3$  så att

$$\mathbf{v} = c_1\mathbf{u}_1 + c_2\mathbf{u}_2 + c_3\mathbf{u}_3.$$

Skriver vi detta samband i kolumnform får vi

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + c_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

som kan skrivas i matrisform som

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Vi löser detta linjära ekvationssystem med gausseliminering,

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 1 \\ 2 & 0 & 1 & | & 3 \\ 1 & -1 & 1 & | & 3 \end{pmatrix} \begin{matrix} \oplus \\ \downarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \begin{matrix} \ominus \\ \ominus \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 1 \\ 0 & -2 & 3 & | & 1 \\ 0 & -2 & 2 & | & 2 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \oplus \\ \oplus \end{matrix} \begin{matrix} \ominus \\ \ominus \\ \ominus \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2} & | & \frac{3}{2} \\ 0 & 1 & -\frac{3}{2} & | & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & -1 & | & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \oplus \end{matrix} \begin{matrix} \ominus \\ \ominus \\ \ominus \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & | & -2 \\ 0 & 0 & 1 & | & -1 \end{pmatrix}.$$

Vi avläser lösningen  $c_1 = 2$ ,  $c_2 = -2$  och  $c_3 = -1$ . Alltså är

$$\mathbf{v} = 2\mathbf{u}_1 - 2\mathbf{u}_2 - \mathbf{u}_3.$$

2. a) Kolumnerna i basbytesmatrisen  $P_{E \leftarrow B}$  består av  $B$ :s basvektorer uttryckta i standardbasen,

$$P_{E \leftarrow B} = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Den omvända basbytesmatrisen  $P_{B \leftarrow E}$  är inversen av ovanstående matris,

$$P_{B \leftarrow E} = (P_{E \leftarrow B})^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 \end{pmatrix}^{-1}.$$

Inversen beräknar vi genom att radreducera  $(A|E)$  till  $(E|A^{-1})$ ,

$$\begin{pmatrix} 3 & -2 & -1 & | & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & | & 0 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & 1 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \begin{matrix} \textcircled{3} & \textcircled{-2} & \textcircled{-} \\ & & \end{matrix} \sim$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & | & 1 & 3 & 0 \\ 1 & -1 & -1 & | & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & | & 0 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \sim$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & | & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & | & 1 & 3 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & | & 0 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \begin{matrix} \textcircled{+} & \textcircled{+} \\ & \end{matrix} \sim$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & | & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & | & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \begin{matrix} \textcircled{-2} & \textcircled{-} \\ & \end{matrix} \sim$$

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

Alltså är

$$P_{B \leftarrow E} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

- b) I standardbasen har vektorn  $v$  koordinaterna  $(1, 2, -1)$  och i basen  $B$  har därför  $v$  koordinaterna

$$(v)_B = P_{B \leftarrow E}(v)_E = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Alltså,  $(v)_B = (3, 3, 2)$ .

3. a) Nollrummet består av alla vektorer  $\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)$  som uppfyller  $P\mathbf{u} = \mathbf{0}$ , dvs

$$\frac{1}{6} \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ 2 & 5 & 1 \\ -2 & 1 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Detta är ett linjärt ekvationssystem som vi löser med gausseliminering

$$\begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 & | & 0 \\ 2 & 5 & 1 & | & 0 \\ -2 & 1 & 5 & | & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \ominus \\ \oplus \\ \oplus \end{matrix} \begin{matrix} \left(\frac{1}{2}\right) \\ \left(\frac{1}{2}\right) \\ \left(\frac{1}{2}\right) \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 3 & 3 & | & 0 \\ 0 & 3 & 3 & | & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \ominus \\ \oplus \\ \oplus \end{matrix} \begin{matrix} \left(\frac{1}{3}\right) \\ \left(\frac{1}{3}\right) \\ \left(\frac{1}{3}\right) \end{matrix} \sim \\ \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \ominus \\ \oplus \\ \oplus \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}.$$

Från slutschemat avläser vi lösningarna

$$(u_1, u_2, u_3) = (2t, -t, t) = (2, -1, 1)t,$$

där  $t$  är en parameter. Nollrummet är alltså ett linjärt delrum som spänns upp av vektorn  $(2, -1, 1)$ , dvs.  $\{(2, -1, 1)\}$  är en bas för nollrummet.

- b) Värderummet består av alla vektorer  $P\mathbf{u}$  där  $\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)$  tillåts variera över hela  $\mathbf{R}^3$ . Matrisprodukten  $P\mathbf{u}$  kan skrivas som

$$\frac{1}{6} \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ 2 & 5 & 1 \\ -2 & 1 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = \frac{u_1}{6} \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} + \frac{u_2}{6} \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{u_3}{6} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

Detta visar att värderummet spänns upp av kolumnerna i matrisen  $P$ .

Kolumnrummet till  $P$  kan vi bestämma genom att radreducera  $P$  till trappstegsform (se deluppgift a),

$$\frac{1}{6} \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ 2 & 5 & 1 \\ -2 & 1 & 5 \end{pmatrix} \sim \dots \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

I den radreducerade matrisen till höger ser vi att den tredje kolumnen är en linjärkombination av de två första kolumnerna,

$$(\text{kolumn } 3) = -2 \cdot (\text{kolumn } 1) + 1 \cdot (\text{kolumn } 2),$$

medan första och andra kolumnerna är linjärt oberoende.

Eftersom radoperationer inte påverkar linjära samband mellan kolumnerna kommer kolumnerna i  $P$  uppfylla samma samband. Detta betyder att kolumnrummet till  $P$  spänns upp av dess två första kolumner.

En bas för värderummet är därmed  $\{(2, 2, -2), (2, 5, 1)\}$ .