

Lösnigsskisser

2021-04-23 kl 14-19

scrolla ner på sidan :)

1

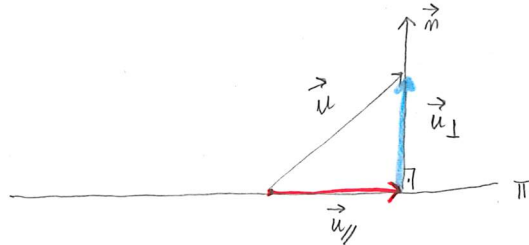
Givet:

$$1) \cdot \Pi: x - 2y + 3z = 5 \quad \text{där} \quad \vec{n} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \vec{u} = \begin{pmatrix} a \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$2) \cdot \vec{u} = \vec{u}_{\perp} + \vec{u}_{\parallel}$$

$$3) \cdot \vec{u}_{\perp} \perp \Pi \Rightarrow \vec{u}_{\perp} \parallel \vec{n} \Rightarrow \vec{u}_{\perp} = k \cdot \vec{n} \quad *$$

$$4) \cdot \vec{u}_{\parallel} \parallel \Pi \Rightarrow \vec{u}_{\parallel} \cdot \vec{n} = 0$$



\vec{u}_{\perp} är ortogonalprojektion av \vec{u} på \vec{n} , projektionssetten ger då att

$$\vec{u}_{\perp} = \frac{\vec{u} \cdot \vec{n}}{\vec{n} \cdot \vec{n}} \vec{n} \quad \left(\text{OBS! ser ekvationen } * \right) \quad \left(\text{Alltså } k = \frac{\vec{u} \cdot \vec{n}}{\vec{n} \cdot \vec{n}} \text{ hos oss} \right)$$

$$\cdot \text{Alltså} \quad \vec{u}_{\perp} = \frac{\begin{pmatrix} a \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{a - 4 + 3}{1 + 4 + 9} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{a - 1}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$\cdot \text{Då blir} \quad \vec{u} = \vec{u}_{\perp} + \vec{u}_{\parallel} \Leftrightarrow \vec{u}_{\parallel} = \vec{u} - \vec{u}_{\perp}$$

$$\vec{u}_{\parallel} = \begin{pmatrix} a \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{14} \begin{pmatrix} a - 1 \\ -2a + 2 \\ 3a - 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 14a - a + 1 \\ 28 + 2a - 2 \\ 14 - 3a + 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 13a + 1 \\ 26 + 2a \\ 17 - 3a \end{pmatrix}$$

kontroll \cdot från (4) vet vi att $\vec{u}_{\parallel} \cdot \vec{n} = 0$ alltså

$$\frac{1}{14} \begin{pmatrix} 13a + 1 \\ 26 + 2a \\ 17 - 3a \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} = 0 \quad | \cdot 14$$

$$\text{ger} \quad 13a + 1 - 52 - 4a + 51 - 9a = 0 \\ 0 = 0 \quad \text{SANT! för alla } a \text{ värden}$$

$$\cdot \text{Alltså} \quad \vec{u} = \frac{a - 1}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} + \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 13a + 1 \\ 26 + 2a \\ 17 - 3a \end{pmatrix}. \quad \text{För } a = 1 \text{ är } \vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ och } \vec{u}_{\parallel} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 14 \\ 28 \\ 14 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

som medför att $\vec{u} = \vec{u}_{\parallel}$, alltså $\vec{u} \parallel \vec{u}_{\parallel}$.

Svar: $\vec{u}_{\perp} = \frac{a - 1}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{u}_{\parallel} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 13a + 1 \\ 26 + 2a \\ 17 - 3a \end{pmatrix}$, där $\vec{u} = \vec{u}_{\perp} + \vec{u}_{\parallel}$, för $a = 1$ är \vec{u} från början "är parallell med planet.

$$3X + 2B - A^{-1}X = AX \Leftrightarrow 3X - A^{-1}X - AX = -2B \Leftrightarrow$$

(OBS! :
X befinner sig på
"höger" sida av respektive
term !!!)

$\Leftrightarrow (3I - A^{-1} - A)X = -2B$ om $\det(3I - A^{-1} - A) \neq 0$ kommer det finnas

$(3I - A^{-1} - A)^{-1}$ och då kan ekvationen skrivas om vidare...

• Då $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$ blir $A^{-1} = \frac{1}{0 - 1 \cdot 1} \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$ enligt följande:

Alltså $A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$

om $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ och $\det A \neq 0$, blir

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$$

• Då blir $3I - A^{-1} - A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 4 \end{bmatrix}$

• $\det(3I - A^{-1} - A) = 4 \neq 0 \Rightarrow (3I - A^{-1} - A)^{-1}$ existerar

• Ekvationen kan nu skrivas om! vidare

$$(3I - A^{-1} - A)X = -2B \quad / \cdot (3I - A^{-1} - A)^{-1} \text{ på vänster sida av respektive led!}$$

$$\underbrace{(3I - A^{-1} - A)^{-1} \cdot (3I - A^{-1} - A)}_{= I} X = (3I - A^{-1} - A)^{-1} \cdot (-2) \cdot B$$

$$IX = -2(3I - A^{-1} - A)^{-1} \cdot B$$

Alltså $X = -2(3I - A^{-1} - A)^{-1} \cdot B$

för $3I - A^{-1} - A = \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 4 \end{bmatrix}$ blir $(3I - A^{-1} - A)^{-1} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$

som ger för $B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$, $X = -2 \cdot \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \Leftrightarrow X = \begin{bmatrix} -3 & -5 \\ -1 & -4 \end{bmatrix}$

svaret: $X = \begin{bmatrix} -3 & -5 \\ -1 & -4 \end{bmatrix}$

↑
OBS! skall alltid hänvisas vid redovisningar om formeln används!
• utan formel (AI) ~ ... ~ (I|A^{-1})

3

• sök skärningen l_1 mellan Π och Π_1

$$\begin{cases} x - y + 3z = 3 \\ x + y + z = 1 \end{cases}, \text{ den utökade matrisen ger då}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right) \sim /ekv2+ekv1/ \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & 3 \\ 2 & 0 & 4 & 4 \end{array} \right) \sim /ekv2/(-2)/ \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & 3 \\ -1 & 0 & -2 & -2 \end{array} \right) \sim$$

$$\sim /ekv1+ekv2/ \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -2 & -2 \end{array} \right) \text{ tag t.ex. } z=t, t \in \mathbb{R} \text{ då ger rad1) } -y+t=1 \Leftrightarrow y=-1+t$$

och rad2 ger $-x-2t=-2 \Leftrightarrow x=2-2t$ som ger l_1 ickeation

$$l_1 : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2-2t \\ -1+t \\ t \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}$$

• sök l_2 , skärningen mellan Π och Π_2

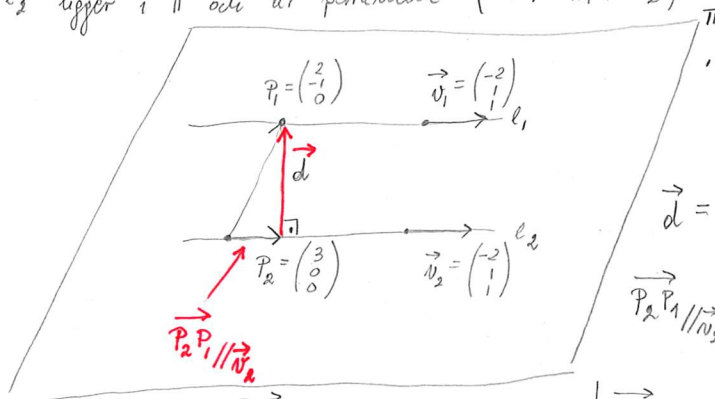
$$\begin{cases} x - y + 3z = 3 \\ x + y + z = 3 \end{cases}, \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 3 \end{array} \right) \sim /ekv2+ekv1/ \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & 3 \\ 2 & 0 & 4 & 6 \end{array} \right) \sim /ekv2/(-2)/ \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 3 & 3 \\ -1 & 0 & -2 & -3 \end{array} \right) \sim /ekv1+ekv2/ \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -2 & -3 \end{array} \right) \text{ tag, t.ex. } z=t, t \in \mathbb{R}, \text{ då blir } -y+t=0 \Leftrightarrow y=t,$$

$$-x-2t=-3 \Leftrightarrow x=3-2t \Rightarrow$$

$$l_2 : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3-2t \\ t \\ t \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}$$

• Både l_1 och l_2 ligger i Π och är parallella (OBS! $\Pi_1 \parallel \Pi_2$)



• från bilden
 $\vec{P_2 P_1} + \vec{d} = \vec{P_2 P_1} \Leftrightarrow$

$$\vec{d} = \vec{P_2 P_1} - \vec{P_2 P_1} \parallel \vec{v_2} \text{ där}$$

$\vec{P_2 P_1} \parallel \vec{v_2}$ är ortogonalprojektion på l_2

Enligt projektionssatsen $\vec{P_2 P_1} \parallel \vec{v_2} = \frac{\vec{P_2 P_1} \cdot \vec{v_2}}{\vec{v_2} \cdot \vec{v_2}} \vec{v_2}$, $d = |\vec{d}| = \left| \vec{P_2 P_1} - \frac{\vec{P_2 P_1} \cdot \vec{v_2}}{\vec{v_2} \cdot \vec{v_2}} \vec{v_2} \right|$

Alltså söka avståndet blir då, $d = \left| \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right| = \left| \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{(-1)}{6} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right| = \frac{1}{6} \left| \begin{pmatrix} -6+2 \\ -6-1 \\ 0-1 \end{pmatrix} \right| =$

$$= \frac{1}{6} \left| \begin{pmatrix} -4 \\ -7 \\ -1 \end{pmatrix} \right| = \frac{1}{6} \sqrt{(-4)^2 + (-7)^2 + (-1)^2} = \frac{1}{6} \sqrt{16+49+1} = \frac{1}{6} \sqrt{66} = \frac{\sqrt{6 \cdot 11}}{6} = \frac{\sqrt{11}}{6}$$

svår: $d = \frac{\sqrt{11}}{6}$ l.e.

4

- Sök skärningslinjen mellan $\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 0 \end{cases}$. Den utökade matrisen ger

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 3 & 0 \end{array} \right) \sim / \text{ekv 2} - \text{ekv 1} / \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \sim / \text{ekv 1} - \text{ekv 2} / \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \begin{array}{l} \text{ger } x_1 - x_3 = 0 \\ \text{ger } x_2 + 2x_3 = 0 \end{array}$$

tag t.ex. $x_3 = t, t \in \mathbb{R}$. Skärningslinjens ekvation blir då

$$L: \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ -2t \\ t \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- $\vec{f}_1 \parallel L \Rightarrow \vec{f}_1 = k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ och $|\vec{f}_1| = 1$ ger $\vec{f}_1 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

- $\vec{f}_2 \perp (x_1 + x_2 + x_3 = 0) \Rightarrow \vec{f}_2 \parallel \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \vec{f}_2 = k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ och $|\vec{f}_2| = 1$ ger $\vec{f}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

kontroll: $\vec{f}_1 \perp \vec{f}_2 \Rightarrow \vec{f}_1 \cdot \vec{f}_2 = 0$

hos oss $\vec{f}_1 \cdot \vec{f}_2 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \left(\frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \frac{1}{\sqrt{18}} (1 - 2 + 1) = 0$, alltså $\vec{f}_1 \perp \vec{f}_2$

- $\vec{f}_3 \perp \vec{f}_1$ och $\vec{f}_3 \perp \vec{f}_2$ och $|\vec{f}_3| = 1$

alltså $\vec{f}_3 \parallel \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = -3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, ger då $\vec{f}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

- Den sökta basen är 4. ex. $\left\{ \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

- normalvektorn $= \vec{n} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}_e$

Teorin • $\underline{f} = \underline{e} P$ där $P = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} \\ -2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} & 0 \\ 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}$, P är en ON-matris, $P^{-1} = P^t$

Teorin • $X_e = P X_f \Leftrightarrow P^{-1} X_e = X_f \Leftrightarrow P^t X_e = X_f$

• Alltså $\vec{n}_f = P^t \vec{n}_e = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{6} & -2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} \\ -1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1-4+3}{\sqrt{6}} \\ \frac{1+2+3}{\sqrt{3}} \\ \frac{-1+0+3}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 6/\sqrt{3} \\ 2/\sqrt{2} \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 0 \\ 6\sqrt{2} \\ 2\sqrt{3} \end{bmatrix} = \frac{2}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 0 \\ 3\sqrt{2} \\ \sqrt{3} \end{bmatrix}$

svår: $\left\{ \vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3 \right\} = \left\{ \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$. Koordinaterna för normalvektorn i den nya basen är $\frac{2}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 0 \\ 3\sqrt{2} \\ \sqrt{3} \end{pmatrix}$.

5

a) $A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$. Bestäm A^n .

• Sekularpolynom $\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} 1-\lambda & -2 \\ 1 & 4-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)(4-\lambda) + 2 =$

$= \lambda^2 - 5\lambda + 6 = (\lambda - \frac{5}{2})^2 - (\frac{1}{2})^2 = (\lambda - \frac{5}{2} - \frac{1}{2})(\lambda - \frac{5}{2} + \frac{1}{2}) = (\lambda - 3)(\lambda - 2)$

• Sekularrelationen $\det(A - \lambda I) = 0$ ger då $(\lambda - 3)(\lambda - 2) = 0 \Leftrightarrow \lambda = 3$ eller $\lambda = 2$

• Sök reperetive egenvektorer mha relationen $(A - \lambda I)\vec{x} = \vec{0}$

• $\lambda = 3$ ger då den utökade matrisen

$\left(\begin{array}{cc|c} 1-3 & -2 & 0 \\ 1 & 4-3 & 0 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|c} -2 & -2 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|c} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{array} \right)$ ger $x_1 = -x_2$, tag t. ex. $x_2 = t$

$\vec{v} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -t \\ t \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ där $t \in \mathbb{R}$ och $t \neq 0$

• $\lambda = 2$ ger då på motsvarande sätt

$\left(\begin{array}{cc|c} 1-2 & -2 & 0 \\ 1 & 4-2 & 0 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|c} -1 & -2 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|c} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{array} \right)$ ger $x_1 = -2x_2$, tag t. ex. $x_2 = t$

$\vec{u} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2t \\ t \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

• $A = PDP^{-1}$ där $P = \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$, $D = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$, $P^{-1} = \frac{1}{-1+2} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}$

• $A^n = PD^nP^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3^n & 0 \\ 0 & 2^n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} =$

$= \begin{bmatrix} -3^n & -2^{n+1} \\ 3^n & 2^n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3^n + 2^{n+1} & -2 \cdot 3^n + 2^{n+1} \\ 3^n - 2^n & 2 \cdot 3^n - 2^n \end{bmatrix}$

OBS!

om $C = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ och $\det C \neq 0$,

ger $C^{-1} = \frac{1}{\det C} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$

måste hämnas till om används!

Alternativt $(P|I) \sim \dots \sim (I|P^{-1})$
om $\det P \neq 0$

b) Bestäm X sådan att $X^2 = A$

$X = A^{1/2} = |m = \frac{1}{2}| = \begin{bmatrix} -\sqrt{3} + 2\sqrt{2} & -2\sqrt{3} + 2\sqrt{2} \\ \sqrt{3} - \sqrt{2} & 2\sqrt{3} - \sqrt{2} \end{bmatrix}$

var: $A^n = \begin{bmatrix} 2^{n+1} - 3^n & 2^{n+1} - 2 \cdot 3^n \\ 3^n - 2^n & 2 \cdot 3^n - 2^n \end{bmatrix}$, $X = \begin{bmatrix} 2\sqrt{2} - \sqrt{3} & 2\sqrt{2} - 2\sqrt{3} \\ \sqrt{3} - \sqrt{2} & 2\sqrt{3} - \sqrt{2} \end{bmatrix}$

6

a) om \vec{u} är rotationsaxeln så gäller att $R \cdot \vec{u} = \vec{u}$, låt $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

$$\frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad | \cdot 3$$

$$\begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 3x \\ 3y \\ 3z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 2x - 3x - 2y + z \\ 2x + y - 3y - 2z \\ x + 2y + 2z - 3z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -1 & -2 & 1 & | & 0 \\ 2 & -2 & -2 & | & 0 \\ 1 & 2 & -1 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} / \text{elv } 2 + 2 \text{elv } 1 \\ / \text{elv } 3 + \text{elv } 1 \end{matrix} \begin{pmatrix} -1 & -2 & 1 & | & 0 \\ 0 & -6 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} / \text{elv } 2 / (-3) \\ / \text{elv } 3 / (-3) \end{matrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} -1 & -2 & 1 & | & 0 \\ 0 & 2 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} / \text{elv } 1 + \text{elv } 2 \\ / \text{därfter elv } 2 / 2 \end{matrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 & | & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{ger } x = z \\ \text{ger } y = 0 \end{matrix}, \text{ tag t. ex. } z = t, t \in \mathbb{R} \text{ och } t \neq 0$$

rotationsaxeln ges då av $\vec{u} = \begin{pmatrix} t \\ 0 \\ t \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, $t \in \mathbb{R}$ och $t \neq 0$

b) Betrakta nu en godtycklig vektor i rotationsplanet $x + z = 0$ (det plan som är ortogonalt mot rotationsaxeln och som innehåller origo), t. ex. $\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Genom att rotera den får vi en vektor $F(\vec{v}) = R\vec{v}$, alltså

$$F(\vec{v}) = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Rotationsvinkeln blir då lika med vinkeln mellan \vec{v} och $F(\vec{v})$ och den

fås ur formeln: $\vec{v} \cdot F(\vec{v}) = |\vec{v}| |F(\vec{v})| \cos \alpha \Leftrightarrow \cos \alpha = \frac{\vec{v} \cdot F(\vec{v})}{|\vec{v}| |F(\vec{v})|}$

Alltså
$$\cos \alpha = \frac{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \left(\frac{1}{3} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right)}{\left| \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right| \cdot \left| \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right|} = \frac{\frac{1}{3}}{\sqrt{1} \cdot \frac{1}{3} \sqrt{(-2)^2 + 1^2 + 2^2}} = \frac{1}{\sqrt{9}} = \frac{1}{3}$$

(Observera att både \vec{v} och $F(\vec{v})$ har längden 1, avbildningen F är ju en rotation som är alltså isometri, behåller längden).

Ekvation $\cos \alpha = \frac{1}{3}$ ger att $\alpha = \arccos\left(\frac{1}{3}\right)$ vilket är ungefär 70° .
(OBS! ingen ekvivalens gäller här!!!)

svår: a) Rotationsaxeln ges av $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
b) Rotationsvinkeln är $\alpha = \arccos\left(\frac{1}{3}\right)$