

119Opp. 3

$$\mathcal{B} = \{1, e^x \cos x, e^x \sin x\}$$

$$V = \text{span } \mathcal{B} \subset C^\infty(\mathbb{R})$$

$$\mathcal{E} = \{1 + e^x \cos x, 1 + e^x \sin x, e^x(\cos x + \sin x)\}$$

b) $T: V \rightarrow V$ defineret ved

$$T(f) = f'$$

Find en $[T]_{\mathcal{B}}$ slik at $[Tf]_{\mathcal{B}} = [T]_{\mathcal{B}} [f]_{\mathcal{B}}$

og en matrise $[T]_{\mathcal{E}}$ slik at $[Tf]_{\mathcal{E}} = [T]_{\mathcal{E}} [f]_{\mathcal{E}}$

Løsning

V: Cos

$$f' = 0, (e^x \cos x)' = e^x \cos x - e^x \sin x,$$

$$(e^x \sin x)' = e^x \sin x + e^x \cos x.$$

V: Sin

$$[T]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$[T]_{\mathcal{E}} = \underset{\substack{\mathcal{E} \leftarrow \mathcal{B} \\ \mathcal{B} \leftarrow \mathcal{E}}}{P} [T]_{\mathcal{B}} \underset{\substack{\mathcal{B} \leftarrow \mathcal{E} \\ \mathcal{E} \leftarrow \mathcal{B}}}{P} = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 & -1/2 \\ 1/2 & -1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

c) $S: V \rightarrow V$ defineret ved

$$Sf = f'' - 2f' + 2f$$

Find $[S]_{\mathcal{B}}$ ($[Sf]_{\mathcal{B}} = [S]_{\mathcal{B}} [f]_{\mathcal{B}}$)

Find $\ker S = \{f \in V : Sf = 0\}$

Løsning

$$V: \text{ker } S = T^2 - 2T + 2I$$

Det følger

$$[S]_{\mathcal{B}} = [T]_{\mathcal{B}}^2 - 2[T]_{\mathcal{B}} + 2I$$

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

$$= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{Nul}([S]_{\mathcal{B}}) &= \{x \in \mathbb{R}^3 : x_1 = 0\} \\ &= \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

Det betyder at

$$\ker S = \text{span} \{ e^x \cos x, e^x \sin x \}.$$

Opp. 4

$$a) \quad A = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Avgjør om A er diagonaliserbar.

Løsning

$$P_A(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 4-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 3-\lambda & 1 \\ 0 & -1 & 1-\lambda \end{pmatrix} = (4-\lambda)(\lambda^2 - 4\lambda + 4)$$

$$= (4-\lambda)(\lambda-2)^2$$

Vi ser at A har egenverdier $4, 2, 2$.

A diagonaliserbar hvis og bare hvis

$\dim V = 2$, hvor $V = \{x \in \mathbb{R}^3 : Ax = 2x\}$.

For å finne V trenger vi å løse

$$\begin{cases} 2x_1 = 0 \\ x_2 + x_3 = 0 \\ -x_2 - x_3 = 0 \end{cases}$$

$$x_1 = 0, x_3 = -x_2$$

Vi har bare en fri variabel. Derfor

$$\dim V = 1.$$

Vi konkluderer at A er ikke diagonaliserbar.

1) Merk:
 $\begin{pmatrix} A_1 & & \\ & \ddots & \\ & & A_k \end{pmatrix}$ es diagonaliserbar hvis og bare hvis matrisene A_1, \dots, A_k er diagonaliserbare.

$$A = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \text{ es diagonaliserbar}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \text{ es diagonaliserbar}$$

2) Hvis en $n \times n$ matrise A har bare en reell egenverdi λ , da er A diagonaliserbar hvis og bare hvis $A = \lambda I = \begin{pmatrix} \lambda & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda \end{pmatrix}$.

$$B = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \text{ har egenverdier } 2, 2 \text{ og } B \neq \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

\forall : konkluderes at B er ikke diagonaliserbar.

$$b) \quad B = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & -4 \\ 0 & 4 & -4 \end{pmatrix}$$

Bestem en singularverdi-dekomponering

$B = U \Sigma V^T$. Finn en vektor y slik at

$$\|y\| = 1, \quad \|By\| = \max \{ \|Bx\| : \|x\| = 1 \}.$$

Løsning

$$\begin{aligned}
 \forall i \text{ kør} \\
 B^T B &= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 4 \\ 0 & -4 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & -4 \\ 0 & 4 & -4 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 32 & -32 \\ 0 & -32 & 32 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

$B^T B$ kør egenverdier 64, 4, 0.

Det følger at B kør singularverdier $b_1=8, b_2=2, b_3=0$.

$$\forall i \text{ kør } \Sigma = \begin{pmatrix} 8 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Ortormale egenvektorer for $B^T B$ med egenverdier b_1^2, b_2^2, b_3^2 er

$$v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

$$\text{Definer } V = \{v_1, v_2, v_3\} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 \text{Definer} \\
 u_1 &= \frac{Bv_1}{b_1} = \begin{pmatrix} 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}, \\
 u_2 &= \frac{Bv_2}{b_2} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.
 \end{aligned}$$

Vi utvider $\{u_1, u_2\}$ til en ortogonal basis for \mathbb{R}^3 :

$$u_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

Defineres $U = \{u_1, u_2, u_3\}$.

Merke

1) Anta at B er en $m \times n$ matrise. La $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ være egenverdier til $B^T B$, v_1, \dots, v_n en ortogonal basis som består av egenvektorene, $B^T B v_i = \lambda_i v_i$.

$$\|Bv_i\| = \langle Bv_i, Bv_i \rangle^{1/2} = \langle v_i, B^T B v_i \rangle^{1/2} \\ = \lambda_i^{1/2} \langle v_i, v_i \rangle^{1/2} = \lambda_i^{1/2}$$

$$\langle Bv_i, Bv_j \rangle = \langle v_i, B^T B v_j \rangle = \lambda_j \langle v_i, v_j \rangle = 0 \quad i \neq j$$

2)

$$A = \begin{pmatrix} \overbrace{A_{11}} & & \\ & \ddots & \\ & & \underbrace{A_{kk}} \end{pmatrix}$$

Anta at vi har singularverdidekomposisjoner

$$A_i = U_i \Sigma_i V_i^T, \quad \Sigma_i = \begin{pmatrix} \sigma_{11} & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & \sigma_{kk} & \\ 0 & & & \ddots & \\ & & & & 0 \end{pmatrix}$$

$$D_n \quad A = U \Sigma V^T, \text{ hvor } U = \begin{pmatrix} u_1 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & u_k \end{pmatrix}, \quad V = \begin{pmatrix} v_1 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & v_k \end{pmatrix}, \quad \Sigma = \begin{pmatrix} \sigma_1 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & \sigma_k \end{pmatrix}$$