

4

1

$$a. A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 5 & 3 \\ -1 & 1 & \beta \end{pmatrix}$$

Het stelsel $Ax = 0 \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 5 & 3 \\ -1 & 1 & \beta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

Uitgebreide Coëfficiëntenmatrix

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 2 & 5 & 3 & 0 \\ -1 & 1 & \beta & 0 \end{array} \right)$$

Gaussische eliminatie $\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & \beta+1 & 0 \end{array} \right) \Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \beta-2 & 0 \end{array} \right)$

~~Het~~ Als $\beta = 2$, dan oneindig veel oplossingen } (volgens opgave)
 Als $\beta \neq 2$, dan één oplossing.

Hieruit ~~men~~ volgt dat er geen waarden voor β zijn, waarvoor ~~het~~ het stelsel $Ax = 0$ strijdig is. Klopt, maar misschien sneller: homogeen stelsel heeft altijd nuloplossing

4

b.

Zie Gaussische eliminatie vorige som \Rightarrow

reduced row echelon form $\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \beta-2 & 0 \end{array} \right)$

Als $\beta \neq 2$ ($\beta \in \mathbb{R}$) dan ~~er volgt~~ ~~er~~
 en $(\beta-2)x_3 = 0$ en

Dus $x_3 = 0$, de enige oplossing.

Het overgebleven stelsel ziet er als volgt uit:

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{array} \right). \text{ Dan geldt weer dat } x_2 = 0.$$

En ook geldt daarna $x_1 = 0$.

\Rightarrow Als $\beta \neq 2$, dan is A niet-singulier en heeft het stelsel $Ax = 0$, alleen de triviale oplossing $x = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, dus precies één oplossing.

Ⓟ

Reduced row echelon form \Rightarrow $\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \beta-2 & 0 \end{array} \right)$

Als $\beta = 2$
 dan $\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \Rightarrow A$ singulier.

Hieruit volgt $x_1 + 2x_2 + x_3 = 0$
 $x_2 + x_3 = 0 \Rightarrow x_1 = -2x_2 - x_3$
 $x_2 = -x_3$

Das stelsel $x_3 = \alpha \Rightarrow x_2 = -\alpha \Rightarrow x_1 = -2(-\alpha) - \alpha = \alpha$

Dus als $\beta = 2 \Rightarrow A$ singulier en $Ax = 0$ heeft oneindig veel oplossingen.

De oplossingsverzameling zijn vectoren van de vorm
 $\Rightarrow \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$

4 d. Uitgebreide coëfficiënten matrix

$\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 2 & 5 & 3 & 0 \\ -1 & 1 & \beta & 1 \end{array} \right)$

Gaussische eliminatie $\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \beta-2 & 1 \end{array} \right)$

Het stelsel is strijdig als $\beta = 2$.

Dan geldt $0x_1 + 0x_2 + 0x_3 = 1$.

En deze vergelijking is strijdig.

Dus als $\beta = 2$ is het stelsel $Ax = b$ strijdig.

4 e. Als $\beta \neq 2$ ^{$\beta \in \mathbb{R}$} geldt $(\beta - 2)x_3 = 1$
 $x_3 = \frac{1}{\beta - 2}$ ($\beta - 2 \neq 0$, want $\beta \neq 2$)

$x_2 + x_3 = 0$

$x_2 = -x_3 \Rightarrow x_2 = -\frac{1}{\beta - 2}$

$x_1 = -2x_2 - x_3$
 $= \frac{2}{\beta - 2} - \frac{1}{\beta - 2} = \frac{1}{\beta - 2}$

$\Rightarrow Ax = b$ is consistent als $\beta \neq 2$ ($\beta \in \mathbb{R}$) De oplossingsverzameling

is dan van de vorm $\frac{1}{\beta - 2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \Leftarrow \begin{pmatrix} 1 \\ \beta - 2 \\ -1 \\ \beta - 2 \\ 1 \\ \beta - 2 \end{pmatrix}$

(12)

N is niet leeg, bevat nulruimte.

1 2

a. ~~voor een~~ matrix $A \in N$

$\Rightarrow \alpha A \in N$,

want $\alpha \text{tr}(A) = \alpha \cdot 0 = 0 \in N$
 $\text{tr}(\alpha A) =$

Voor twee matrices $A \in N$ en $B \in N$

$\Rightarrow A + B \in N$

want $\text{tr}(A) + \text{tr}(B) = 0 + 0 = 0 \in N$.
 $\text{tr}(A+B) =$

$\Rightarrow N$ is een deelruimte van $\mathbb{R}^{n \times n}$

Je moet AANTOONEN DAT (αA) en $(A+B)$ dus DAT $\text{tr}(\alpha A) = 0$ en $\text{tr}(A+B) = 0$, NIET DAT $\alpha \text{tr}(A) = 0$, WANT VAN A weet je

5 b. $n=2$, dus een 2×2 matrix A dat het

$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$ waarvoor geldt $\text{tr}(A) = 0$. zit

Als $\text{tr}(A) = 0 \Rightarrow a_{11} + a_{22} = 0$
 $\Rightarrow a_{11} = -a_{22}$

Dus een basis E van N

is ~~$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & -\alpha \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & \beta \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \gamma & 0 \end{pmatrix}$~~

De basis E heeft dus ~~een~~ dimensie van $N = 3$

0 E bestaat uit een basis F van \mathbb{R}^2 is uit de vectoren

$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & -\alpha \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & \beta \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \gamma & 0 \end{pmatrix}$ ~~$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & -\alpha \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & \beta \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \gamma & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & \delta \end{pmatrix}$~~

deze vector komt is gelijk aan F als $\alpha = -\delta$.

Niet terug in je F Dus $E \notin F$ Dit is dus een basis van F .

Om een gewenste basis voor F te krijgen gewoon een lineair onafhankelijke

vector toevoegen.

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 - x_2 \\ 3x_1 + 2x_2 \end{pmatrix}$$

$$L(e_1) = L\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$L(e_2) = L\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

De standaard Matrix representatie van L ten opzichte van de standaard bases in \mathbb{R}^2 en \mathbb{R}^3 is

$$\text{dus } A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$$

~~De standaard Matrix representatie van L ten opzichte van de standaard bases in \mathbb{R}^2 en \mathbb{R}^3 is~~

$$\text{Ker}(L) = \left\{ w \in \mathbb{R}^2 \mid L(w) = 0_v \right\}$$

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

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & -2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = U$$

Er geldt $Aw = 0$ voor $\text{Ker}(L)$

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

Dit is een non-singulier systeem en het t alleen de triviale oplossing $w = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

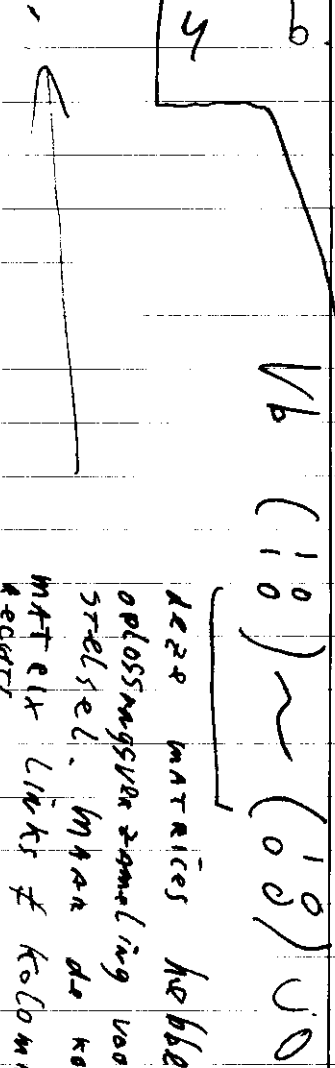
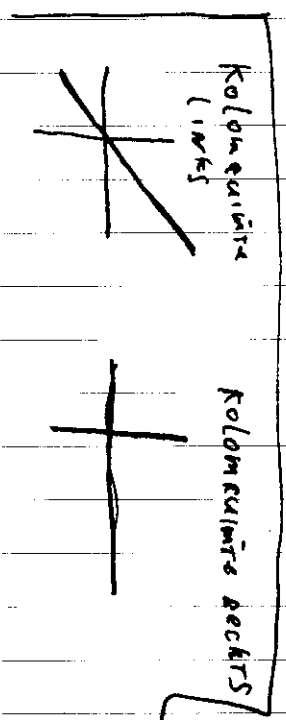
$$\text{Dus } \text{Ker}(L) = \left\{ w = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$U = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & -2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

Een basis van de Range $L(\mathbb{R}^2)$ van L

$$\text{is dus } \left[\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \right]$$

Door elementaire rijoperaties verandert de oplossingsverzameling van een stelsel niet, maar de kolom- of rijruimte wel!



Deze matrices hebben dezelfde oplossingsverzameling voor een bepaald stelsel. Maar de kolomruimte vld. met elk links \neq kolomruimte van matrix reedert

2 4

a. Een basis voor P_n

is $[1, x, x^2, \dots, x^{n-1}]$

(Vektorruimte van alle polynomen van graad kleiner dan n en n gegeven heel getal).

1 b De dimensie van P_n is ~~n~~ n .

In principe ~~heeft~~ heeft een polynoomserie een eindige dimensie. In dit geval mag echter niet een polynoom van een hogere rang gekozen worden, dat ligt niet in de vektorruimte.

Er zijn dan $(n-1)$ "x" polynomen, plus de ~~nulpolynoom~~ 'constante' polynoom. Dus de dimensie van P_n is n .

4 c Dan ① $T(\alpha p(x)) = \alpha T(p(x))$

en ② $T(p(x) + q(x)) = T(p(x)) + T(q(x))$

$p(x) \in P_4$ en $q(x) \in P_4$

de nulpolynoom heeft dimensie nul!

~~$T(\alpha p(x)) = \alpha p(x) - \alpha p''(x)$~~
 ~~$= \alpha(p(x) - p''(x))$~~
 ~~$= \alpha T(p(x))$~~

①
 $T(\alpha p(x))$
 $= \alpha p(x) - \alpha p''(x)$
 $= \alpha(p(x) - p''(x))$
 $= \alpha T(p(x))$

① ~~$T(x^4) = x^4 - 12x^2$~~
 ~~$= \alpha(x^4 - 12x^2) = \alpha T(x^4)$~~

② ~~$T(p(x) + q(x)) = (p(x) + q(x)) - (p''(x) + q''(x))$~~
 ~~$= (p(x) - p''(x)) + (q(x) - q''(x))$~~
 ~~$= T(p(x)) + T(q(x))$~~

②
 $T(p(x) + q(x))$
 $= (p+q)(x) - (p+q)''(x)$
 $= p(x) - p''(x) + q(x) - q''(x)$
 $= T(p(x)) + T(q(x))$

② ~~$T(p(x) + q(x)) = (p+q)(x) - (p+q)''(x)$~~
 ~~$= p(x) + q(x) - p''(x) - q''(x)$~~
 ~~$= (p(x) - p''(x)) + (q(x) - q''(x))$~~
 ~~$= T(p(x)) + T(q(x))$~~
 $\Rightarrow T(p(x) + q(x)) = T(p(x)) + T(q(x))$

Voldoet aan beide voorwaarden dus T is een lineaire afbeelding.

$$T(x^3) = x^3 - 6x$$

$$\begin{aligned}
 x^4 - 12x^2 &= 0 \\
 x^2(x^2 - 12) &= 0 \\
 x^2 &= 0 \vee x^2 = 12 \\
 x &= 0 \vee x = \sqrt{12} \vee x = -\sqrt{12} \\
 &= 2\sqrt{3} \vee -2\sqrt{3}
 \end{aligned}$$

$$T(x^2) = x^2 - 2 = 0 \Rightarrow x = \sqrt{2} \vee x = -\sqrt{2}$$

~~$$\text{Ker}(T) = \{w=0, w=2\sqrt{3}, w=-2\sqrt{3}\}$$~~

~~$$w = x^4 \Rightarrow w=0 \vee w=(2\sqrt{3})^4 \vee w=(-2\sqrt{3})^4$$~~

$$\Rightarrow w=0 \vee w=144$$

~~$$\Rightarrow \text{Ker}(T) = \{w=0, w=144\}$$~~

~~$$\text{Ker}(T) = \{x^4=0, x^4=(2\sqrt{3})^4, x^4=(-2\sqrt{3})^4\}$$~~

$$T(x) = x - 0 = 0$$

$$x = 0$$

~~$T(x^4)$~~

$$\Rightarrow \text{Ker}(T) = \{x=0, x=\sqrt{6}, x=-\sqrt{6}, x=\sqrt{2}, x=-\sqrt{2}\}$$

$$e. T(x^3) = x^3 - 6x = 1 \cdot 0 + (-6) \cdot x + 0 \cdot x^2 + 1 \cdot x^3$$

$$T(x^2) = x^2 - 2 = 1 \cdot 2 + 0 \cdot x + 1 \cdot x^2 + 0 \cdot x^3$$

$$T(x) = x - 0 = 1 \cdot 0 + 1 \cdot x + 0 \cdot x^2 + 0 \cdot x^3$$

$$T(1) = 1 - 0 = 1 \cdot 1 + 0 \cdot x + 0 \cdot x^2 + 0 \cdot x^3$$

De matrix $[T]_E$ van T t.o.v. de geordende basis $E = \{1, x, x^2, x^3\}$

is dus

$$\begin{pmatrix}
 0 & -6 & 0 & 1 \\
 2 & 0 & 1 & 0 \\
 0 & 1 & 0 & 0 \\
 1 & 0 & 0 & 0
 \end{pmatrix}$$

De rang van $[T]_E$ is 4. Er zijn vier lineair onafhankelijke vectoren. Dit komt doordat het polynoom ook in de afbeelding terugkomt, waardoor de dimensie (en dus rang) behouden blijft.

dus als $p(x) \in \text{ker}(T) \Rightarrow T(p(x)) = p(x) - p''(x) = 0 \Rightarrow$
 $p(x) = p''(x)$. En dit is bij polynomen alleen het
 geval als $p(x) = 0$, de nulpolynoom.

Dit hoeft niet noodzakelijkerwijs zo te zijn:
 Tegenwoordig maar elke $p(x)$
 $T(p(x)) = p(x) - xp'(x)$
 (immers $T(x) = x - x = 0$)

De rang van $[T]_E$ is 4. Er zijn vier lineair onafhankelijke vectoren. Dit komt doordat het polynoom ook in de afbeelding terugkomt, waardoor de dimensie (en dus rang) behouden blijft.

6 5 a. x en y zijn lineair onafhankelijk en $\in \mathbb{R}^n$

$$S = \text{span}(x, y).$$

$$A = xy^T + yx^T$$

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

$$xy^T = \begin{pmatrix} x_1 y_1 & \dots & x_1 y_n \\ \vdots & & \vdots \\ x_n y_1 & \dots & x_n y_n \end{pmatrix} \quad yx^T = \begin{pmatrix} y_1 x_1 & \dots & y_1 x_n \\ \vdots & & \vdots \\ y_n x_1 & \dots & y_n x_n \end{pmatrix}$$

$$A = xy^T + yx^T = \begin{pmatrix} x_1 y_1 + y_1 x_1 & \dots & x_1 y_n + y_1 x_n \\ \vdots & & \vdots \\ x_n y_1 + y_n x_1 & \dots & x_n y_n + y_n x_n \end{pmatrix}$$

~~Voor elke xy^T en yx^T zijn elkaars spiegelbeelden~~
in de diagonaal.
Als die ~~bij elkaar~~ ^{dan} bij elkaar opgeteld worden,
ontstaat een symmetrische matrix.
 A is dus symmetrisch.

0 b. $N(A) = R(A^T)^\perp$ $n-2$
Omdat xy^T en yx^T uit lineair afhankelijke vectoren
van x ^(outer product) en y bestaan, is ~~de range van~~ $R(A^T)$
gelijk aan S omdat A^T uit ~~2~~ ² lineair onafhankelijke
vectoren van S bestaat. Alleen de twee vectoren
van S ^{in A^T} zijn lineair onafhankelijk. \rightarrow
Dus $R(A^T) = S \Rightarrow R(A^T)^\perp = S^\perp$
 $\Rightarrow N(A) = R(A^T)^\perp = S^\perp$
 $\Rightarrow N(A) = S^\perp$

~~WAAROM geldt dit? Dit weet je NIET ZOMAAR!~~
WAAROM geldt dit? Dit weet je NIET ZOMAAR!

5

Afdeling Wiskunde en Informatica R.U.G.

Naam:	Studentnummer:	Bladnr.: 5/5
Adres:	Studierichting:	Tentamen:
Postcode en	Jaar van eerste inschrijving:	Datum:
Woonplaats:		Naam docent:

5 6.

b. $\lambda = 0$ is een eigenwaarde van AB .

Er geldt echter ~~$p(\lambda) = \det(A - \lambda I)$~~ in zijn algemeen
 $p(\lambda) = \det(A)$

(karakteristieke polynoom van de nul-eigenwaarde is
 de determinant van de matrix).

Dus $p(\lambda) = \det(AB)$

Echter $\det(AB) = \det(A)\det(B) = \det(BA)$.

Dus $p(\lambda) = \det(BA)$.

$\lambda = 0$ is dus ook een eigenwaarde van BA .