

1. (a) Neem $A = [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2 \ \mathbf{v}_3] = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 0 \\ 2 & 6 & 6 \\ 1 & 0 & -3 \end{bmatrix}$. Een echelonvorm voor A is

$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 0 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$. Dus $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ is een basis van de kolomruimte V van A .

(b) We kunnen \mathbf{x} vinden uit de vergelijking $[\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2]^T [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2] \mathbf{x} = [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2]^T \mathbf{w}$. Berekening leert

$$[\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2]^T [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2] = \begin{bmatrix} 9 & 18 \\ 18 & 45 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2]^T \mathbf{w} = \begin{bmatrix} 45 \\ 81 \end{bmatrix}.$$

Oplossen van deze eenvoudige vergelijking (deel door 9(!)) levert dat $\mathbf{x} = (7, -1)$.

(c) Met Gram-Schmidt orthogonaliseren van $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ levert de orthogonale basis $\{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2\}$ met $\mathbf{b}_1 = \mathbf{v}_1$ en $\mathbf{b}_2 = \mathbf{v}_2 - \frac{18}{9}\mathbf{b}_1 = (-1, 2, -2)$. Zowel \mathbf{b}_1 als \mathbf{b}_2 heeft de lengte 3. We vinden dus de orthonormale basis $\{\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2\}$ door $\{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2\}$ door 3 te delen en dus met $\mathbf{u}_1 = (\frac{2}{3}, \frac{2}{3}, \frac{1}{3})$ en $\mathbf{u}_2 = (-\frac{1}{3}, \frac{2}{3}, -\frac{2}{3})$.

(d) Uit onderdeel (b) volgt dat $\hat{\mathbf{w}} = [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2] \mathbf{x} = (11, 8, 7)$.

2. (a) De vergelijking is uniek oplosbaar als en alleen als $\det A_\alpha \neq 0$. Welnu

$$\det A_\alpha = (\alpha - 1) \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} = -2(\alpha - 1).$$

Dus voor $\alpha \neq 1$ en β willekeurig is de vergelijking uniek oplosbaar.

(b) Opdat de vergelijking geen oplossing heeft moet in de eerste plaats $\alpha = 1$ volgens (a). Verder moet de matrix

$$[A_1 \ \mathbf{b}_\beta] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \beta + 1 \end{bmatrix}$$

een spilpositie in de laatste kolom hebben. Dat vereist $\beta \neq -1$.

(c) Blijft over het geval $\alpha = 1$ en $\beta = -1$. In dat geval is de matrix $[A_1 \ \mathbf{b}_{-1}]$

rijequivalent met $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 5 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, waaruit we afleiden dat x_3 een vrije variabele

is en $x_1 = -5x_3 - 1$ en $x_2 = 2x_3 + 1$. De oplossingsverzameling is dus $V = \{(-1, 1, 0) + x_3(-5, 2, 1) \mid x_3 \in \mathbb{R}\}$.

3. (a) Door de rijen 2 en 3 bovenaan te zetten vinden we dat de gereduceerde echelonvorm van A gelijk is aan

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

En dus wordt een basis voor de nulruimte gegeven door $\{\mathbf{x}, \mathbf{y}\} = \{(-2, 1, 1, 0), (1, -1, 0, 1)\}$, wat we kunnen vinden door de vrije variabelen te kiezen als $x_3 = 1, x_4 = 0$, respectievelijk $x_3 = 0, x_4 = 1$.

- (b) Bereken $A\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} = 2\mathbf{v}$ en $A\mathbf{w} = \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \\ -2 \\ 2 \end{bmatrix} = 2\mathbf{w}$ en besluit dat zowel \mathbf{v} als \mathbf{w} eigenvectoren zijn van A met bijbehorende eigenwaarde 2.

- (c) Merk op dat $\{\mathbf{v}, \mathbf{w}\}$ een onafhankelijk tweetal eigenvectoren is bij de eigenwaarde 2 en dat $\{\mathbf{x}, \mathbf{y}\}$ een onafhankelijk tweetal eigenvectoren is bij de eigenwaarde 0. Dus $\{\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{v}, \mathbf{w}\}$ is een basis van eigenvectoren van A voor \mathbb{R}^4 . Kies daarom

$$D = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad P = [\mathbf{x} \ \mathbf{y} \ \mathbf{v} \ \mathbf{w}] = \begin{bmatrix} -2 & 1 & 1 & 3 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}.$$

- (d) We kennen de eigenwaarden van A . Daarom is $\det(A - \lambda I_4) = \lambda^2(\lambda - 2)^2 = \lambda^4 - 4\lambda^3 + 4\lambda^2$.

4. (a) Het product van de eigenwaarden van A is de determinant van A en daarom gelijk aan $(8\frac{1}{2})(-8) - (4\frac{1}{2})(-15) = -\frac{1}{2}$.

- (b) $\det(A - \lambda I_2) = (8\frac{1}{2} - \lambda)(-8 - \lambda) - (4\frac{1}{2})(-15) = \lambda^2 - \frac{1}{2}\lambda - \frac{1}{2} = (\lambda - 1)(\lambda + \frac{1}{2})$. De eigenwaarden van A zijn dus 1 en $-\frac{1}{2}$ met bijbehorende eigenvectoren $(2, 1)$, respectievelijk $(5, 3)$. De algemene oplossing van de differentiaalvergelijking is dus

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} e^t + c_2 \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \end{bmatrix} e^{-\frac{1}{2}t}.$$

We vinden c_1 en c_2 uit de waarde voor $t = 0$ wat de vergelijkingen geeft $2c_1 + 5c_2 = 1$ en $c_1 + 3c_2 = 1$. Dus $c_1 = -2$ en $c_2 = 1$. De oplossing is dus $x_1(t) = -4e^t + 5e^{-\frac{1}{2}t}$ en $x_2(t) = -2e^t + 3e^{-\frac{1}{2}t}$.

5. (a) (Juist) Omdat $m < n$ is er een vector $\mathbf{x} \neq 0$ met $A\mathbf{x} = 0$. Dan ook $A^T A\mathbf{x} = 0$ en dus is \mathbf{x} een eigenvector van $A^T A$ bij de eigenwaarde 0. (N.B. A is niet vierkant en heeft dus geen eigenwaarden.)

- (b) (Onjuist) Is alleen goed als $AB = BA$ en dat is niet altijd het geval. Tegenvoorbeeld: Kies $AB \neq BA$ door te nemen: $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$. Dan

$$\begin{bmatrix} I_n & 0 \\ A & I_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_n & B \\ 0 & I_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_n & B \\ A & I_n + AB \end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix} I_n & B \\ A & I_n + BA \end{bmatrix}.$$

- (c) (Onjuist) De kolommen van een matrix A kunnen afhankelijk zijn en in dat geval nooit een basis vormen van een ruimte. Tegenvoorbeeld: $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$.
- (d) (Juist) Bedenk $P^{-1}AP = (P^2)^{-1}PAP^{-1}P^2$ en dus zijn de matrices $P^{-1}AP$ en PAP^{-1} gelijkvormig (similar). Ze hebben dus dezelfde eigenwaarden.
- (e) (Juist) $\det A$ is het product van de eigenwaarden van A en is daarom ongelijk aan 0 als alle eigenwaarden van A ongelijk aan 0 zijn.
- (f) (Juist) Omdat $A^T A$ symmetrisch is, heeft $A^T A$ reële eigenwaarden.

6. (a) $T(q(t)) = \begin{bmatrix} q(0) \\ q(1) \\ q'(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0^3 - 0^2 \\ 1^3 - 1^2 \\ 3 \cdot 0^2 - 2 \cdot 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$.

(b) Bereken $T(b_1(t)) = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}$, $T(b_2(t)) = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ en $T(b_3(t)) = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}$. Door-

dat $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \\ -1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ rij-equivalent is met $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 3 \end{bmatrix}$ en die laatste matrix drie spilposities heeft, is $\{T(b_1(t)), T(b_2(t)), T(b_3(t))\}$ een basis voor \mathbb{R}^3 .

- (c) Stel $a_1 b_1(t) + a_2 b_2(t) + a_3 b_3(t) = 0$. Dan $T(a_1 b_1(t) + a_2 b_2(t) + a_3 b_3(t)) = 0$ en dus ook $a_1 T(b_1(t)) + a_2 T(b_2(t)) + a_3 T(b_3(t)) = 0$. Uit (b) volgt nu dat $a_1 = a_2 = a_3 = 0$. We besluiten dat het stelsel $\{b_1(t), b_2(t), b_3(t)\}$ lineair onafhankelijk is.