

Uitwerking

opg. 1 a) Beschouw:
$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 & 2 \\ 3 & 5 & 1 & -1 & 5 \\ 1 & 1 & 3 & \alpha & \beta \end{array} \right] \xrightarrow[-3]{-1} \rightarrow$$

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 & 2 \\ 0 & -1 & 4 & -7 & -1 \\ 0 & -1 & 4 & \alpha-2 & \beta-2 \end{array} \right] \xrightarrow[-1]{} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 & 2 \\ 0 & -1 & 4 & -7 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & \alpha+5 & \beta-1 \end{array} \right]$$

Nu volgt: $A\underline{x} = \underline{b}$ is strijdig \iff

$$\boxed{\alpha = -5 \text{ en } \beta \neq 1}$$

b) als $\alpha = -5$, dan $\text{rang}(A) = 2$ en $\dim(\text{NUL}(A)) = 2$
als $\alpha \neq -5$, dan $\text{rang}(A) = 3$ en $\dim(\text{NUL}(A)) = 1$

c) methode 1:

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 & c_1 \\ 3 & 5 & 1 & -1 & c_2 \\ 1 & 1 & 3 & -5 & c_3 \end{array} \right] \xrightarrow[-3]{-1} \rightarrow \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 & c_1 \\ 0 & -1 & 4 & -7 & c_2 - 3c_1 \\ 0 & -1 & 4 & -7 & c_3 - c_1 \end{array} \right] \xrightarrow[-1]{} \rightarrow \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 & c_1 \\ 0 & -1 & 4 & -7 & c_2 - 3c_1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2c_1 - c_2 + c_3 \end{array} \right]$$

Nu volgt: $A\underline{x} = \underline{c}$ is oplosbaar \iff

$$2c_1 - c_2 + c_3 = 0 \iff \underline{c} \in \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}$$

methode 2:

$$\text{OL}(A) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}, \text{ dus volgt:}$$

$$A\underline{x} = \underline{c} \text{ is oplosbaar} \iff \underline{c} \in \text{OL}(A) \iff \underline{c} \in \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

d) Een basis in $\text{OL}(A)$ is $\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$

Verder geldt $\underline{x} \in \text{NUL}(A) \iff A\underline{x} = \underline{0}$

Beschouw derhalve:

$$\left[A \mid \underline{0} \right] \xrightarrow{\text{vegen}} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -7 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} \uparrow +2 \\ \rightarrow \end{array}$$

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 7 & -12 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -7 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \begin{cases} x_1 = -7x_3 + 12x_4 \\ x_2 = 4x_3 - 7x_4 \\ x_3 \text{ is vrij} \\ x_4 \text{ is vrij} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \underline{x} = x_3 \begin{bmatrix} -7 \\ 4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} 12 \\ -7 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{met } x_3, x_4 \in \mathbb{R}$$

Hieruit volgt dat $\left\{ \begin{bmatrix} -7 \\ 4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 12 \\ -7 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$ een

basis is in $\text{NUL}(A)$

opg. 2. a) waak, immers beschouw:

$$\left[\begin{array}{cccc} 1 & 4 & 0 & -3 \\ -1 & 2 & 7 & 3 \\ -2 & 2 & 9 & 5 \\ 3 & 6 & 9 & h \end{array} \right] \begin{array}{l} \downarrow +1 \\ \downarrow +2 \\ \downarrow -3 \end{array} \rightarrow \left[\begin{array}{cccc} 1 & 4 & 0 & -3 \\ 0 & 6 & 15 & 0 \\ 0 & 10 & 25 & -1 \\ 0 & -6 & -15 & h+9 \end{array} \right] \quad (x \frac{1}{3})$$

$$\rightarrow \left[\begin{array}{cccc} 1 & 4 & 0 & -3 \\ 0 & 2 & 5 & 0 \\ 0 & 10 & 25 & -1 \\ 0 & -6 & -15 & h+9 \end{array} \right] \begin{array}{l} \downarrow -5 \\ \downarrow +3 \end{array} \rightarrow \left[\begin{array}{cccc} 1 & 4 & 0 & -3 \\ 0 & 2 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & h+9 \end{array} \right] \downarrow + (h+9)$$

$$\rightarrow \left[\begin{array}{cccc} 1 & 4 & 0 & -3 \\ 0 & 2 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \quad \begin{array}{l} \text{Hieruit volgt dat voor elke} \\ h \in \mathbb{R} \text{ geldt:} \\ \underline{v}_3 = -2\underline{v}_1 + 2 \frac{1}{2} \underline{v}_2 \end{array}$$

Bygevoeg is $\{ \underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3, \underline{v}_4 \}$ voor elke $h \in \mathbb{R}$
lineair afhankelijk. \square

b) Onjuist,

$$(A-B)(A+B) = A^2 + AB - BA - B^2.$$

Omdat i.h.a. $AB \neq BA$ (dit geldt ook voor $n \times n$ -matrices) klopt de bewering niet.

Een tegenvoorbeeld wordt gegeven door:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \text{ en } B = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

$$\begin{aligned} \text{Dan geldt: } (A-B)(A+B) &= \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \text{ en } A^2 - B^2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

c) Waar, immers



$$H = \left\{ \begin{bmatrix} 3a - b + 3c \\ 6a + 12c \\ 2a + b + 7c \end{bmatrix} \mid a, b, c \in \mathbb{R} \right\} =$$

$$\text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 3 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ 12 \\ 7 \end{bmatrix} \right\}. \text{ Bijgevoegd is } H$$

een lineaire deelruimte van \mathbb{R}^3 .

(N.B. Men kan uiteraard ook de definitie van het begrip lineaire deelruimte gebruiken en de 3 noodzakelijke voorwaarden aantekenen. Dat is wat meer werk.)

d) Waar, immers

Zij $\underline{w} \in W$, dan kan men schrijven

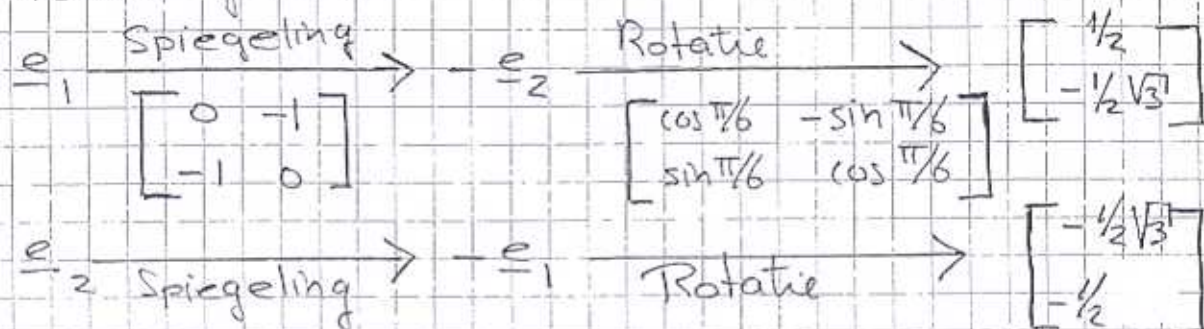
$$\underline{w} = \lambda_1 \underline{a} + \lambda_2 \underline{b} + \lambda_3 \underline{c} \text{ voor zekere gewichten } \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R} \text{ en volgt:}$$

$$\begin{aligned} \underline{x} \cdot \underline{w} &= \underline{x} \cdot (\lambda_1 \underline{a} + \lambda_2 \underline{b} + \lambda_3 \underline{c}) \\ &= \lambda_1 (\underline{x} \cdot \underline{a}) + \lambda_2 (\underline{x} \cdot \underline{b}) + \lambda_3 (\underline{x} \cdot \underline{c}) \\ &= \lambda_1 \cdot 0 + \lambda_2 \cdot 0 + \lambda_3 \cdot 0 = 0 \end{aligned}$$

Dit betekent dat $\underline{x} \perp \underline{w}$.

Opg. 3 a) De standaardmatrix van $S = \begin{bmatrix} S(e_1) & S(e_2) \end{bmatrix}$

Verder geldt:



Dus de gevraagde standaardmatrix is

$$\begin{bmatrix} 1/2 & -1/2\sqrt{3} \\ -1/2\sqrt{3} & -1/2 \end{bmatrix}$$

b) Als $\underline{x} \in \mathbb{R}^2$ geldt $T(\underline{x}) = A\underline{x} = x_1 \begin{bmatrix} -3 \\ 6 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 5 \\ -10 \end{bmatrix}$

Hieruit volgt:

$$R(T) = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} -3 \\ 6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 5 \\ -10 \end{bmatrix} \right\} = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} \right\}$$

Daar $\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} \right\}$ onafhankelijk is, is dit een basis van $R(T)$.

Opg. 4 a) Noem de kolommen van B resp $\underline{b}_1, \underline{b}_2, \underline{b}_3$ en \underline{b}_4 .

Dan geldt $\underline{b}_4 = 2\underline{b}_1 + \underline{b}_2 + \underline{b}_3$, dus \underline{b}_4 is overbodig.

Verder is eenvoudig in te zien dat $\left\{ \underline{b}_1, \underline{b}_2, \underline{b}_3 \right\}$ onafh. is en dus een basis is van $\text{OL}(B)$.

Mit deze basis construeren we m.b.v. het

B.S.-proces een orthogonale basis $\left\{ \underline{c}_1, \underline{c}_2, \underline{c}_3 \right\}$ van $\text{OL}(B)$.

Daartoe definiëren we:

$$\underline{c}_1 = \underline{b}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\underline{c}_2 = \underline{b}_2 - \left(\frac{\underline{b}_2 \cdot \underline{c}_1}{\underline{c}_1 \cdot \underline{c}_1} \right) \underline{c}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} - \frac{3}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\underline{c}_3 = \underline{b}_3 - \left(\frac{\underline{b}_3 \cdot \underline{c}_1}{\underline{c}_1 \cdot \underline{c}_1} \right) \underline{c}_1 - \left(\frac{\underline{b}_3 \cdot \underline{c}_2}{\underline{c}_2 \cdot \underline{c}_2} \right) \underline{c}_2$$

$$= \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \\ 5 \end{bmatrix} - \frac{6}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{15}{15} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Nu is $\{\underline{c}_1, \underline{c}_2, \underline{c}_3\}$ een orthogonale basis van $(\text{OL}(\underline{B}))$,

en geldt:

$$\underline{v} = \left(\frac{\underline{d} \cdot \underline{c}_1}{\underline{c}_1 \cdot \underline{c}_1} \right) \underline{c}_1 + \left(\frac{\underline{d} \cdot \underline{c}_2}{\underline{c}_2 \cdot \underline{c}_2} \right) \underline{c}_2 + \left(\frac{\underline{d} \cdot \underline{c}_3}{\underline{c}_3 \cdot \underline{c}_3} \right) \underline{c}_3$$

$$= \frac{6}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + 0 \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} + \frac{3}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\text{en } \underline{w} = \underline{d} - \underline{v} = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

b/ Uit onderdeel a/ weten we dat $\dim(\text{OL}(\underline{B})) = 3$
 en $\begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} \in (\text{OL}(\underline{B}))^\perp$. Omdat $\dim((\text{OL}(\underline{B}))^\perp) = 1$,

immers $\dim((\text{OL}(\underline{B})) + \dim((\text{OL}(\underline{B}))^\perp)) = 4$,
 volgt nu $(\text{OL}(\underline{B}))^\perp = \text{Span} \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$, en

bijv. $\left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$ is een basis van $(\text{OL}(\underline{B}))^\perp$

NB Uiteraard kan men ook $\text{NUL}(\underline{B}^T)$
 bepalen, maar dat is meer werk.

c/ Methode 1: Los op $B\underline{x} = \text{Proj}_{\text{OL}(B)}(\underline{d})$ (d)

Bekijk daarom:

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & 4 & 5 & 11 & 2 \end{array} \right] \xrightarrow{\substack{-1 \\ -1 \\ -1}} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 4 & 5 & 9 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\substack{+1 \\ +4}}$$

$$\sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 9 & 9 & 9 \end{array} \right] \xrightarrow{\substack{-\frac{1}{3} \\ -3}} \sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 3 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} (x-1) \\ (x+\frac{1}{3}) \end{array}$$

$$\sim \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 1 - 2x_4 \\ x_2 = -1 - x_4 \\ x_3 = 1 - x_4 \\ x_4 \text{ is vrij} \end{cases}$$

Dus er zijn oneindig veel k.k.o.'s, nl.

$$\underline{x}_{\text{k.k.o.}} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{met } x_4 \in \mathbb{R}$$

Methode 2: Los op $B^T B \underline{x} = B^T \underline{d}$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 3 & 3 & 6 & 15 \\ 3 & 10 & 21 & 45 \\ 6 & 21 & 30 & 63 \\ 15 & 45 & 63 & 135 \end{bmatrix} \underline{x} = \begin{bmatrix} 6 \\ 6 \\ 15 \\ 33 \end{bmatrix}$$

De aangevulde matrix van dit lineaire stelsel heeft dezelfde gereduceerde echelonvorm als de aangevulde matrix van methode 1. We vinden dus dezelfde k.k.o.'s.