



① a)
$$\begin{pmatrix} -1 & 0 & 2 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & -3 \\ -4 & 2 & t^2 & 6 \\ 2 & -1 & -1 & t \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -3 \\ 0 & 2 & t^2-8 & 6 \\ 0 & -1 & 3 & t \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -3 \\ 0 & 0 & t^2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & t+3 \end{pmatrix} \sim$$

$$\begin{pmatrix} -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -3 \\ 0 & 0 & -1 & t+3 \\ 0 & 0 & 0 & t^2(t+3) \end{pmatrix}$$

De matrix heeft rang 3 als $t=0$ of $t=-3$.

Voor die waarden is $\{a, b, c, d\}$ lineair afhankelijk.

Voor alle andere t is het stelsel lin.-onafh.

b) Zie a) met $t=0$ gekozen. $A\underline{x}=\underline{0}$ wordt na vegen:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} -1 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \quad \text{ kies } x_4 \text{ vrij, dan: } x_3 = 3x_4, x_2 = 9x_4 \text{ en } x_1 = 6x_4. \text{ Een oplossing Nul } A \text{ is bv. } \{(6, 9, 3, 1)\}.$$

c) Een particuliere oplossing is $(1, 1, 0, 0)$. Nlv onderdeel b) vinden we dus dat alle opl. van $A\underline{x}=\underline{g}+\underline{b}$ zijn: $\underline{x} = (1, 1, 0, 0) + \lambda \cdot (6, 9, 3, 1), \lambda \in \mathbb{R}$

d) T niet injectief. Immers zowel $\underline{x}=\underline{0}$ als $\underline{x}=(6, 9, 3, 1)$ worden op $\underline{0}$ afgebeeld. T niet surjectief: De kolommen van A spannen niet heel $\mathbb{R}^4$ op, want ze zijn niet lineair onafhankelijk.

② a) $(B - 1 \cdot I)\underline{x} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -2 & 0 & -2 \\ -2 & 2 & -4 \end{pmatrix} \underline{x} = \underline{0} \Rightarrow \underline{x} = c \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$. Dus $\lambda =$ is een eigen- waarde van B en $(-1, 1, 1)$ een hgt. eigenve

b) $\det(B - \lambda I) = 0$ geeft $\begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 & 1 \\ -2 & 1-\lambda & -2 \\ -2 & 2 & -1-\lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 & 0 \\ -2 & 1-\lambda & -1-\lambda \\ -2 & 2 & -1-\lambda \end{vmatrix} = (-1-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 \\ -2 & 1-\lambda \end{vmatrix}$
 $= -(1+\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 & 0 \\ -2 & 1-\lambda & 1 \\ 0 & 1+\lambda & 0 \end{vmatrix} = +(1+\lambda)(1+\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} = (1+\lambda)^2(1-\lambda) = 0$
 dus $\lambda = 1$ of $\lambda = -1$

$\lambda = -1: (B + I)\underline{x} = \underline{0} \Rightarrow \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -2 & 2 & -2 \\ -2 & 2 & -2 \end{pmatrix} \underline{x} = \underline{0} \Rightarrow \underline{x} = c \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$. Dus een basis is $\{(0, 1, 1)\}$

$$c) (B|I) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -1 & 0 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 0 & -1 \end{array} \right) \sim$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 0 & -1 \end{array} \right). \text{ Dus } B^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -2 & -1 & 0 \\ -2 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

③ a) $c_1(1-x) + c_2(2x-x^2) + c_3(3x^2-1) = 0 \quad \forall x$ geeft:
 $c_1 - c_3 = 0, \quad -c_1 + 2c_2 = 0, \quad -c_2 + 3c_3 = 0$ met enigeopl $c_1 = c_2 = c_3 = 0$
 Dus stelsel is lin. onafh. [kan ook met coördinaatvectoren in $\mathbb{R}^3$]

b) Het stelsel is lin. onafh. (zie a)) en spant $\mathbb{P}_2$ op (want daarvoor zijn 3 onafh. polynomen uit $\mathbb{P}_2$ nodig). Dus B vormt een basis voor $\mathbb{P}_2$.

c) Stel $[x^2]_B = (c_1, c_2, c_3)$. Dan: $c_1(1-x) + c_2(2x-x^2) + c_3(3x^2-1) = x^2$.
 Vergelijken van machten van x levert $c_1 = -\frac{2}{5}, \quad c_2 = \frac{1}{5}, \quad c_3 = \frac{1}{5}$.
 [kan ook weer via coördinaatvectoren in $\mathbb{R}^3$]

④ a) Merk op dat $\underline{v}_1 \perp \underline{v}_2$. Kies dus voor de orth. basis $\{\underline{u}_1, \underline{u}_2, \underline{u}_3\}$
 $\underline{u}_1 = \underline{v}_1$ en $\underline{u}_2 = \underline{v}_2$. Via Gram-Schmidt vinden we:

$$\underline{u}_3 = \underline{v}_3 - \frac{\underline{v}_3^T \underline{u}_1}{\underline{u}_1^T \underline{u}_1} \underline{u}_1 - \frac{\underline{v}_3^T \underline{u}_2}{\underline{u}_2^T \underline{u}_2} \underline{u}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

b) Er moet dus gelden: $\underline{w} \perp \underline{u}_1, \underline{w} \perp \underline{u}_2, \underline{w} \perp \underline{u}_3$ en $\underline{w} \cdot \underline{w} = 1$.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ -2 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \underline{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ levert } \underline{w} = c \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}. \quad \underline{w} \cdot \underline{w} = 1 \text{ bepaalt dat } c = \pm 1/\sqrt{5}$$

c) Stel $A = (\underline{v}_1, \underline{v}_2)$ en $\underline{b} = \underline{v}_3$. Dan k.k. opl. $\hat{\underline{x}}$ te vinden via $A^T A \hat{\underline{x}} = A^T \underline{b}$.

$$\text{Dus: } \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \hat{\underline{x}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \text{ of, } \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 5 \end{pmatrix} \hat{\underline{x}} = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

Dus $\hat{\underline{x}} = (1, 1)$. [kan ook via onderdeel a) !]