

1. **a)** Linjen ℓ har riktningsvektor $\mathbf{v} = \overrightarrow{PQ} = (4 - (-1), 2 - 0, 6 - 1) = (5, 2, 5)$, så en ekvation på parameterform är $\ell: (x, y, z) = (-1 + 5t, 2t, 1 + 5t)$.

b) Planet π har riktningsvektorerna $\overrightarrow{P_1P_2} = (0 - 1, 4 - 1, 2 - 1) = (-1, 3, 1)$ och $\overrightarrow{P_1P_3} = (-1 - 1, 3 - 1, 7 - 1) = (-2, 2, 6) = 2(-1, 1, 3)$. Då $(-1, 3, 1) \times (-1, 1, 3) = (8, 2, 2) = 2(4, 1, 1)$ är vektorn $\mathbf{n} = (4, 1, 1)$ alltså en normalvektor till π . Detta ger ekvationen $\pi: 4x + y + z + d = 0$ för något d . Insättning av P_1 ger $4 \cdot 1 + 1 + 1 + d = 0$ varav $d = -6$. Planet har alltså ekvationen $\pi: 4x + y + z - 6 = 0$.

c) Enligt **a)** har linjen ℓ riktningsvektorn $\mathbf{v} = (5, 2, 5)$ och enligt **b)** har planet π normalvektorn $\mathbf{n} = (4, 1, 1)$. Vinkeln $[\mathbf{v}, \mathbf{n}]$ ges enligt definitionen av skalärprodukten av

$$\begin{aligned} \cos([\mathbf{v}, \mathbf{n}]) &= \frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{n}}{|\mathbf{v}||\mathbf{n}|} = \frac{(5, 2, 5) \cdot (4, 1, 1)}{\sqrt{5^2 + 2^2 + 5^2}\sqrt{4^2 + 1^2 + 1^2}} = \frac{5 \cdot 4 + 2 \cdot 1 + 5 \cdot 1}{\sqrt{25 + 4 + 25}\sqrt{16 + 1 + 1}} \\ &= \frac{20 + 2 + 5}{\sqrt{54}\sqrt{18}} = \frac{27}{3\sqrt{6} \cdot 3\sqrt{2}} = \frac{3}{\sqrt{12}} = \frac{3}{2\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{3}}{2}. \end{aligned}$$

Detta ger $[\mathbf{v}, \mathbf{n}] = \frac{\pi}{6}$. Minsta vinkeln mellan ℓ och π är därför $\frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{6} = \frac{\pi}{3}$.

2. **a)** Punkten $P_0: (0, 0, 3)$ ligger i π då $2 \cdot 0 + 0 - 3 + 3 = 0$. En normalvektor till planet är $\mathbf{n} = (2, 1, -1)$. Låt \mathbf{u}' vara ortogonala projektionen av $\mathbf{u} = \overrightarrow{P_0P}$ på \mathbf{n} . Vi har $\mathbf{u} = (1 - 0, 1 - 0, 4 - 3) = (1, 1, 1)$ och projektionsformeln ger

$$\mathbf{u}' = \left(\frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{n}}{|\mathbf{n}|^2} \right) \mathbf{n} = \left(\frac{(1, 1, 1) \cdot (2, 1, -1)}{2^2 + 1^2 + (-1)^2} \right) \mathbf{n} = \frac{2}{6} \mathbf{n} = \frac{1}{3}(2, 1, -1).$$

Låt S vara spegelbilden av P i π . Då gäller $\overrightarrow{PS} = -2\mathbf{u}' = -\frac{2}{3}(2, 1, -1)$. Ortsvektorn för S blir alltså

$$\overrightarrow{OS} = \overrightarrow{OP} + \overrightarrow{PS} = (1, 1, 4) - \frac{2}{3}(2, 1, -1) = \frac{1}{3}(-1, 1, 14).$$

Ortogonal projektionen är alltså $S: (-\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{14}{3})$.

b) Med beteckningar som i **a)**, gäller att avståndet mellan P och π ges av längden av \mathbf{u}' . Avståndet är alltså $|\mathbf{u}'| = \frac{1}{3}\sqrt{2^2 + 1^2 + (-1)^2} = \frac{1}{3}\sqrt{6}$.

3. Determinanten av ekvationssystemets koefficientmatris är (utveckling efter rad 1):

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} a & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & a & 1 \end{vmatrix} &= a \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ a & 1 \end{vmatrix} - (-1) \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} + 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -1 & a \end{vmatrix} \\ &= a \cdot (1 - a) + (1 - (-1)) + (a - (-1)) \\ &= a - a^2 + 2 + a + 1 \\ &= -a^2 + 2a + 3 = -(a + 1)(a - 3). \end{aligned}$$

Enligt Huvudsatsen finns alltså entydig lösning när $a \notin \{-1, 3\}$. För $a = -1$ och $a = 3$ finns antingen ingen eller oändligt många lösningar. Vi betraktar nu dessa fall. För $a = -1$ gäller

$$\begin{cases} -x & -y & +z & = & 2 & \leftarrow 1 \\ x & +y & +z & = & 0 & \leftarrow \\ -x & -y & +z & = & 2 & \leftarrow \end{cases}^{-1} \iff \begin{cases} (-x) & -y & +z & = & 2 \\ & & (2z) & = & 2 \\ & & & & 0 = 0 \end{cases}$$

vilket ger oändligt många lösningar: $(x, y, z) = (-1 - t, t, 1)$, $t \in \mathbb{R}$.

För $a = 3$ gäller

$$\begin{cases} 3x & -y & +z & = & 6 & \leftarrow \\ x & +y & +z & = & 4 & \leftarrow \\ -x & +3y & +z & = & 2 & \leftarrow \end{cases} \iff \begin{cases} x & +y & +z & = & 4 & \leftarrow^{-3} \\ 3x & -y & +z & = & 6 & \leftarrow \\ -x & +3y & +z & = & 2 & \leftarrow \end{cases} \iff \begin{cases} (x) & +y & +z & = & 4 \\ & -4y & -2z & = & -6 & \leftarrow 1 \\ & & 4y & +2z & = & 6 & \leftarrow \end{cases} \iff \begin{cases} (x) & +y & +z & = & 4 \\ & (-4y) & -2z & = & -6 \\ & & & & 0 = 0 \end{cases}$$

vilket ger oändligt många lösningar: $(x, y, z) = \left(\frac{5}{2} - \frac{1}{2}t, \frac{3}{2} - \frac{1}{2}t, t\right)$, $t \in \mathbb{R}$.

Samlat fås alltså:

- $a \notin \{-1, 3\}$: Entydig lösning.
- $a = -1$ och $a = 3$: Oändligt många lösningar.

4. a) Från figuren ses direkt att $\mathbf{u} = (2, 2)$, $\mathbf{v} = (2, 1)$, $F(\mathbf{u}) = (2, -1)$ och $F(\mathbf{v}) = (-2, 2)$.

b) Enligt uppgiften uppfyllar avbildningsmatrisen A villkoren

$$A \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \text{och} \quad A \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Dessa villkor är ekvivalenta med matrisekvationen

$$A \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Vi har alltså $AB = C$ där $B = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$ och $C = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$. Då

$$\det B = 2 \cdot 1 - 2 \cdot 2 = -2 \neq 0,$$

är B inverterbar. Då gäller $AB = C \iff A = CB^{-1}$. Avbildningsmatrisen är alltså

$$A = CB^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \frac{1}{-2} \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{-2} \begin{pmatrix} 6 & -8 \\ -5 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 & 4 \\ \frac{5}{2} & -3 \end{pmatrix}.$$

5. Om X är en lösning måste $I - AX$ och A vara inverterbara. I så fall gäller

$$B(I - AX)^{-1} = A^{-1} \iff B = A^{-1}(I - AX) = A^{-1} - X \iff X = A^{-1} - B.$$

Vi kollar nu att A är inverterbar och beräknar A^{-1} .

$$\begin{aligned}
 & \begin{cases} 2x_1 & -x_2 & -x_3 & = & y_1 \\ -x_1 & +x_2 & +x_3 & = & y_2 \\ 2x_1 & & -2x_3 & = & y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{array} \iff \\
 & \begin{cases} -x_1 & +x_2 & +x_3 & = & y_2 \\ 2x_1 & -x_2 & -x_3 & = & y_1 \\ 2x_1 & & -2x_3 & = & y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \leftarrow^2 \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{array} \iff \\
 & \begin{cases} (-x_1) & +x_2 & +x_3 & = & y_2 \\ & x_2 & +x_3 & = & y_1 + 2y_2 \\ & 2x_2 & & = & 2y_2 + y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{array}^{-2} \iff \\
 & \begin{cases} (-x_1) & +x_2 & +x_3 & = & y_2 \\ & (x_2) & +x_3 & = & y_1 + 2y_2 \\ & & (-2x_3) & = & -2y_1 - 2y_2 + y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{array} \begin{array}{l} \\ \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{array} \iff \\
 & \begin{cases} (-x_1) & +x_2 & & = & -y_1 & +\frac{1}{2}y_3 \\ & (x_2) & & = & y_2 & +\frac{1}{2}y_3 \\ & & (-2x_3) & = & -2y_1 & -2y_2 + y_3 \end{cases} \begin{array}{l} \leftarrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \end{array}^{-1} \iff \\
 & \begin{cases} (-x_1) & & & = & -y_1 & -y_2 & (\cdot -1) \\ & (x_2) & & = & y_2 & +\frac{1}{2}y_3 \\ & & (-2x_3) & = & -2y_1 & -2y_2 + y_3 & (\cdot -\frac{1}{2}) \end{cases} \iff \\
 & \begin{cases} (x_1) & & & = & y_1 & +y_2 \\ & (x_2) & & = & y_2 & +\frac{1}{2}y_3 \\ & & (x_3) & = & y_1 & +y_2 -\frac{1}{2}y_3 \end{cases}
 \end{aligned}$$

Alltså är A inverterbar med inversen

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

Om X är en lösning gäller alltså

$$X = A^{-1} - B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} \\ 1 & 1 & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & -3 & -2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 4 & 2 \\ -1 & 1 & \frac{1}{2} \\ -1 & -1 & -\frac{3}{2} \end{pmatrix}$$

Det återstår nu att kolla att X verkligen är en lösning. Enligt ovanstående räcker det att kolla att $I - AX$ är inverterbar. Då

$$I - AX = I - A(A^{-1} - B) = I - (I - AB) = AB$$

måste vi alltså bevisa att AB är inverterbar. Då A är inverterbar räcker det att visa att B är inverterbar. Utveckling efter rad 2 ger

$$\det B = \begin{vmatrix} 1 & -3 & -2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 1 \end{vmatrix} = -1 \cdot \begin{vmatrix} -3 & -2 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = -1 \cdot (-3 - (-4)) = -1 \neq 0$$

Matricen B är alltså inverterbar och lösningen til matrisekvationen är

$$X = \begin{pmatrix} 0 & 4 & 2 \\ -1 & 1 & \frac{1}{2} \\ -1 & -1 & -\frac{3}{2} \end{pmatrix}$$

6. a) Låt skärningen av ℓ' och ℓ_1 vara P' : $(1-t, t, -t)$. Då ℓ' är parallell med π måste vektorn

$$\mathbf{v} = \overrightarrow{PP'} = (1-t-1, t-2, -t-3) = (-t, t-2, -t-3)$$

vara vinkelrät mot planets normalvektor $\mathbf{n} = (3, -1, 1)$:

$$\begin{aligned} \mathbf{v} \perp \mathbf{n} &\iff \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} = 0 \\ &\iff (-t, t-2, -t-3) \cdot (3, -1, 1) = 0 \\ &\iff -3t - (t-2) + (-t-3) = 0 \\ &\iff -3t - t + 2 - t - 3 = 0 \\ &\iff -5t - 1 = 0 \\ &\iff t = -\frac{1}{5} \end{aligned}$$

Linjen ℓ' har alltså riktningsvektorn

$$\mathbf{v} = (-t, t-2, -t-3) = \left(\frac{1}{5}, -\frac{1}{5}-2, \frac{1}{5}-3\right) = \left(\frac{1}{5}, -\frac{11}{5}, -\frac{14}{5}\right) \parallel (1, -11, -14),$$

och en ekvation på parameterform blir

$$\ell': \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 2 - 11t \\ z = 3 - 14t. \end{cases}$$

- b) Vi visar först att P inte ligger på ℓ_1 :

$$\begin{cases} 1 = 1 - t \\ 2 = t \\ 3 = -t \end{cases} \iff \begin{cases} t = 0 \\ t = 2 \\ t = -3 \end{cases}$$

Då lösning saknas ligger P inte på ℓ_1 . Det finns alltså ett entydigt plan π_1 som innehåller P och ℓ_1 . Skärningen Q_1 av ℓ'' och ℓ_1 måste ligga i π_1 . Planet π_1 innehåller alltså två skilda punkter P och Q_1 från ℓ'' , så ℓ'' ligger i π_1 . Skärningen Q_2 av ℓ'' och ℓ_2 ligger därför också i π_1 . Det återstår att utföra beräkningarna.

Punkten $P_1: (1, 0, 0)$ ligger på ℓ_1 varför $\mathbf{v} = \overrightarrow{P_1P} = (1-1, 2-0, 3-0) = (0, 2, 3)$ är en riktningsvektor för π_1 . Då ℓ_1 ligger i π_1 är också $\mathbf{v}_1 = (-1, 1, -1)$ en riktningsvektor för π_1 . Planet π_1 har alltså normalvektorn

$$\mathbf{v}_1 \times \mathbf{v} = (-1, 1, -1) \times (0, 2, 3) = (5, 3, -2)$$

Ekvationen för π_1 är alltså $\pi_1: 5x + 3y - 2z + d = 0$ för något d . Insättning av P ger

$$5 \cdot 1 + 3 \cdot 2 - 2 \cdot 3 + d = 0 \iff d = -5$$

dvs. ekvationen är $\pi_1: 5x + 3y - 2z - 5 = 0$. Punkten Q_2 fås nu som skärningen av π_1 och ℓ_2 . Insättning av ℓ_2 :s ekvation i π_1 :s ekvation ger

$$5t + 3t - 2(-1 + 2t) - 5 = 0 \iff 4t - 3 = 0 \iff t = \frac{3}{4}.$$

Detta ger $Q_2: (\frac{3}{4}, \frac{3}{4}, -1 + 2 \cdot \frac{3}{4}) = (\frac{3}{4}, \frac{3}{4}, \frac{1}{2})$. Linjen ℓ'' har alltså riktningsvektorn

$$\overrightarrow{PQ_2} = (\frac{3}{4} - 1, \frac{3}{4} - 2, \frac{1}{2} - 3) = (-\frac{1}{4}, -\frac{5}{4}, -\frac{5}{2}) \parallel (1, 5, 10).$$

En ekvation för ℓ'' på parameterform blir alltså

$$\ell'': \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 2 + 5t \\ z = 3 + 10t. \end{cases}$$

Alternativ: Låt skärningen av ℓ'' och ℓ_1 vara $P_1: (1 - t_1, t_1, -t_1)$ och låt skärningen av ℓ'' och ℓ_2 vara $P_2: (t_2, t_2, -1 + 2t_2)$. Vektorerna

$$\mathbf{v}_1 = \overrightarrow{PP_1} = (1 - t_1 - 1, t_1 - 2, -t_1 - 3) = (-t_1, t_1 - 2, -t_1 - 3)$$

$$\mathbf{v}_2 = \overrightarrow{PP_2} = (t_2 - 1, t_2 - 2, -1 + 2t_2 - 3) = (t_2 - 1, t_2 - 2, 2t_2 - 4)$$

måste då vara parallella. Beräkning ger

$$\begin{aligned} \mathbf{v}_1 \parallel \mathbf{v}_2 &\iff \mathbf{v}_1 \times \mathbf{v}_2 = \mathbf{0} \\ &\iff (-t_1, t_1 - 2, -t_1 - 3) \times (t_2 - 1, t_2 - 2, 2t_2 - 4) = \mathbf{0} \\ &\iff \left(\begin{vmatrix} t_1 - 2 & -t_1 - 3 \\ t_2 - 2 & 2t_2 - 4 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} -t_1 & -t_1 - 3 \\ t_2 - 1 & 2t_2 - 4 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} -t_1 & t_1 - 2 \\ t_2 - 1 & t_2 - 2 \end{vmatrix} \right) = \mathbf{0} \\ &\iff \begin{cases} (t_1 - 2)(2t_2 - 4) - (-t_1 - 3)(t_2 - 2) = 0 \\ t_1(2t_2 - 4) + (-t_1 - 3)(t_2 - 1) = 0 \\ -t_1(t_2 - 2) - (t_1 - 2)(t_2 - 1) = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 2t_1t_2 - 4t_1 - 4t_2 + 8 + t_1t_2 - 2t_1 + 3t_2 - 6 = 0 \\ 2t_1t_2 - 4t_1 - t_1t_2 + t_1 - 3t_2 + 3 = 0 \\ -t_1t_2 + 2t_1 - t_1t_2 + t_1 + 2t_2 - 2 = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 3t_1t_2 - 6t_1 - t_2 = -2 \leftarrow \\ t_1t_2 - 3t_1 - 3t_2 = -3 \leftarrow \\ -2t_1t_2 + 3t_1 + 2t_2 = 2 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} t_1t_2 - 3t_1 - 3t_2 = -3 \leftarrow^{-3} \\ 3t_1t_2 - 6t_1 - t_2 = -2 \leftarrow \\ -2t_1t_2 + 3t_1 + 2t_2 = 2 \leftarrow \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} t_1t_2 - 3t_1 - 3t_2 = -3 \\ 3t_1 + 8t_2 = 7 \leftarrow^1 \\ -3t_1 - 4t_2 = -4 \leftarrow \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} t_1t_2 - 3t_1 - 3t_2 = -3 \\ 3t_1 + 8t_2 = 7 \\ 4t_2 = 3 \end{cases} \end{aligned}$$

De två sista ekvationerna ger $t_2 = \frac{3}{4}$ och $t_1 = \frac{1}{3}(7 - 8t_2) = \frac{1}{3}(7 - 8 \cdot \frac{3}{4}) = \frac{1}{3}$. Det återstår att kolla den första ekvationen:

$$t_1 t_2 - 3t_1 - 3t_2 = \frac{1}{3} \cdot \frac{3}{4} - 3 \cdot \frac{1}{3} - 3 \cdot \frac{3}{4} = \frac{1}{4} - 1 - \frac{9}{4} = \frac{1-4-9}{4} = -\frac{12}{4} = -3.$$

Ekvationen $\mathbf{v}_1 \parallel \mathbf{v}_2$ har alltså den entydiga lösningen $t_1 = \frac{1}{3}$, $t_2 = \frac{3}{4}$. Linjen ℓ'' har därför riktningsvektorn

$$\mathbf{v}_1 = (-t_1, t_1 - 2, -t_1 - 3) = \left(-\frac{1}{3}, \frac{1}{3} - 2, -\frac{1}{3} - 3\right) = \left(-\frac{1}{3}, -\frac{5}{3}, -\frac{10}{3}\right) \parallel (1, 5, 10),$$

och en ekvation på parameterform blir

$$\ell'' : \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 2 + 5t \\ z = 3 + 10t. \end{cases}$$