



1. Olkoon

$$A = [\mathbf{a}_1 \ \cdots \ \mathbf{a}_5] = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 1 & -2 & -3 \\ 1 & 3 & 3 & -1 & -4 \\ 2 & 6 & -4 & -7 & -3 \\ 3 & 9 & 1 & -7 & -8 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{4 \times 5},$$

jolloin

$$\text{rref}(A) = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & -\frac{5}{2} & -\frac{5}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

- Etsi aliavaruudelle  $\mathcal{R}(A)$  kanta.
- Onko joukko  $\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3\}$  lineaarisesti riippumaton.
- Kirjoita yhtälöryhmän  $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$  yleinen ratkaisu.

**Perustele ratkaisusi.**

2. On annettu matriisi  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Tehtävänäsi on tutkia, onko  $A$  ei-singulaarinen. Selitä miten ratkaiset probleeman, kun on annettu

- $\text{rref}(A)$ ,
- nolla-avaruus  $\mathcal{N}(A)$ ,
- kuva-avaruuden  $\mathcal{R}(A)$  kanta,
- $\text{rank}(A)$ ,
- $\det(A)$ ,
- $A$ :n ominaisarvot.

3. Olkoon

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}.$$

- Muodosta  $A$ :n karakteristinen polynomi.
- Totea, että  $A$ :lla on yksi reaalinen ja kaksi kompleksista ominaisarvoa.
- Olkoon  $\lambda$  saatu reaalinen ominaisarvo. Hae kanta ominaisavaruudelle  $\mathbb{E}_\lambda$ .

4. Olkoon

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -1 & 0 & 3 \\ 2 & -1 & 5 \\ 3 & 4 & 0 \\ 4 & 2 & -2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{5 \times 3} \quad \text{ja} \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 4 \\ -3 & 14 \\ 1 & 6 \\ -2 & 4 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{5 \times 2}.$$

Tiedetään, että

$$\text{rref}([A \mid B]) = \left[ \begin{array}{ccc|cc} 1 & 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right].$$

Haluamme löytää sellaisen matriisin  $X \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$ , että  $AX = B$ .

Onko ratkaisua olemassa? Jos sellainen matriisi löytyy, niin onko se yksikäsitteinen? Jos probleemalla on ratkaisu, kirjoita yksi ratkaisu näkyviin. **Perustele ratkaisusi.**

**Vihje.** Kirjoita  $X = [x_1 \ x_2]$  ja edelleen  $AX = [Ax_1 \ Ax_2]$ .