

**Matematik 2A, foråret 2004**  
**Det teknisk-naturvidenskabelige basisår**  
**Prøveopgave nr. A**

Emnet for opgaven er differensligninger af formen

$$\mathbf{x}_{k+1} = A\mathbf{x}_k, \quad \text{for } k \in \mathbb{N}_0 = \{0, 1, 2, \dots\}. \quad (1)$$

Her kan vektoren  $\mathbf{x}_k \in \mathbb{R}^2$  opfattes som den  $k$ 'te tilstandsvektor for et system (f.eks. det i bogen beskrevne med migration mellem forstæder og centrum i en storby, eller  $\mathbf{x}_k$  kan være lagerbeholdningen i en virksomhed, eller koordinaterne for referencepunkterne efter den  $k$ 'te landmåling etc.), med  $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^2$  som en given begyndelsesvektor.

I princippet ønsker man så at bestemme alle fremtidige tilstande  $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots$ . Som en konkret matrix betragtes  $A = \begin{pmatrix} \frac{5}{6} & \frac{2}{6} \\ \frac{1}{6} & \frac{4}{6} \end{pmatrix}$ .

(I) Hvis  $\mathbf{x}_0 = (1, 3)$  find da  $\mathbf{x}_1$  og  $\mathbf{x}_2$  og gør rede for at  $\mathbf{x}_k = A^k \mathbf{x}_0$  for ethvert  $k = 1, 2, \dots$ .

(II) Vis at  $\lambda_1 = 1$  og  $\lambda_2 = 1/2$  er egenverdier for  $A$ , og bestem egenvektorer  $\mathbf{v}_1$  og  $\mathbf{v}_2$  i  $\mathbb{R}^2$  hørende til henholdsvis  $\lambda_1$  og  $\lambda_2$ .

Godtgør at  $(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2)$  er en basis for  $\mathbb{R}^2$ .

(III) Forklar hvorfor der til en vilkårlig begyndelsesvektor  $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^2$  findes tal  $c_1, c_2$  i  $\mathbb{R}$  så

$$\mathbf{x}_0 = c_1 \mathbf{v}_1 + c_2 \mathbf{v}_2. \quad (2)$$

Vis at  $\mathbf{x}_1 = A\mathbf{x}_0 = c_1 \mathbf{v}_1 + c_2 \frac{1}{2} \mathbf{v}_2$ .

Find et tilsvarende udtryk for  $\mathbf{x}_k$  (*vink*: brug formelen fra (I)) og forklar at  $\mathbf{x}_k \rightarrow c_1 \mathbf{v}_1$  for  $k \rightarrow \infty$ .

(IV) Findes der et *ligevægtspunkt* for (1), det vil sige et  $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^2$  så at  $\mathbf{x}_k = \mathbf{x}_0$  for alle  $k$  ?

**Teorispørgsmål:** Gør rede for at egenverdierne for en  $n \times n$ -matrix  $A$  præcis udgøres af rødderne i dens karakteristiske polynomium,  $\det(A - \lambda I)$ , og at egenrummet hørende til  $\lambda$  er nulrummet for  $A - \lambda I$ .