

לינארית 1 (88112), סמטסטר קיץ תשעד, מועד ב'- פתרון

חלק א

1. זהו משפט המימדים - הוכחתם בהרצאה.

2. יהא V מ"ו נוצר סופית ו $T, S : V \rightarrow V$ ה"ל המקיימות $T \circ S = 0$.

(א) הוכיחו/הפריכו: אם $T \neq 0$ אז S אינה הפיכה.

פתרון: הוכחה: נניח כי $T \neq 0$ ונניח בשלילה ש S הפיכה. נרכיב את S^{-1} מימין בשיויון $T \circ S = 0$ ונקבל

$$T = 0$$

בסתירה להנחה.

(ב) הוכיחו/הפריכו: $\dim \ker S + \dim \ker T \geq \dim V$

פתרון: הוכחה: מהנתון נסיק כי לכל v מתקיים $T(S(v)) = 0$ ולכן

$$\text{Im} S \subseteq \ker T$$

ומכאן ש

$$\dim \text{Im} S \leq \dim \ker T$$

נוסיף לשני הצדדים $\dim \ker S$

$$\dim V = \dim \text{Im} S + \dim \ker S \leq \dim \ker T + \dim \ker S$$

כאשר השיויון באדום זה משפט הדרגה. קיבלנו מה שרצינו.

3. תהא $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ המקיימת כי $(A + I)^2 = 0$.

(א) הוכיחו: A הפיכה.

פתרון: מהנתון נקבל

$$A^2 + 2A + I = (A + I)^2 = 0$$

ולכן

$$I = A(-A - 2I)$$

ולכן

$$A^{-1} = (-A - 2I)$$

ובפרט A הפיכה.

(ב) הביעו את $\text{adj} A$ באמצעות A, I והסקלר $|A|$.

פתרון: משפט מההרצאה אומר ש

$$\text{adj} A \cdot A = |A| I$$

ולכן, במקרה ש A הפיכה (כמו אצלנו), נקבל ש

$$A^{-1} = \frac{\text{adj} A}{|A|}$$

או

$$\text{adj} A = |A| A^{-1}$$

ולכן, בהוספת החישוב מסעיף קודם,

$$\text{adj} A = |A| A^{-1} = |A| \cdot (-A - 2I)$$

חלק ב

4. נסמן $V = \mathbb{R}^4$ ונגדיר

$$W = \dots$$

$$U = \dots$$

מצאו בסיסים ומימדים למרחבים $U \cap W, U + W$.
פתרון: כולם מוזמנים לכתוב פתרון מסודר ולעלות לאתר. נסתפק פה ש W מוצג ע"י span ו U ע"י משוואות. מכאן ניתן להמשיך את הפתרון עם אלגוריתמיקה ידועה ומוכרת.

5. הוכיחו/הפריכו:

(א) לכל שתי מטריצות $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ מתקיים $(A + B)^2 = A^2 + 2AB + B^2$.

פתרון: הפרכה: עבור

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

מתקיים כי

$$(A + B)^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

אבל

$$A^2 + 2AB + B^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(ב) תהינה $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ כך ש A הפיכה. אזי $N(BA) = N(B)$.

פתרון: הפרכה:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

אזי $B \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ולכן $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in N(BA)$ מצד שני

$$BA \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = B \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ולכן $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \notin N(BA)$.

(ג) תהא $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ המקיימת $A^2 = 0$. אזי $A + I$ הפיכה.

פתרון: הוכחה: לפי הנתון מתקיים

$$(A + I)(A - I) = A^2 - I = -I$$

ולכן

$$(A + I)^{-1} = -(A - I)$$

ובפרט $A + I$ הפיכה.

(ד) יהא n אי זוגי ו $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ אנטי-סימטרית. אזי A אינה הפיכה.

פתרון: הוכחה: לפי הנתון מתקיים

$$A^t = -A$$

ולכן

$$|A| = |A^t| = |-A| = (-1)^n |A|$$

כאשר השוויונות באדום הם תכונות דטר'. כיוון ש n אי-זוגי, נקבל

$$|A| = (-1)^n |A| = -|A|$$

ולכן

$$2|A| = 0$$

ולכן

$$|A| = 0$$

ולכן A אינה הפיכה.

6. נתנים וקטורים

$$v_1 = \begin{pmatrix} a \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, w_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ a \\ 1 \end{pmatrix}, w_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ a \end{pmatrix}, w_3 = \begin{pmatrix} a \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

(א) מצאו לאילו ערכי a , קיימת $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ המקיימת

$$Tv_1 = w_1, Tv_2 = w_2, Tv_3 = w_3$$

פתרון: אם v_1, v_2, v_3 בסיס אז קיימת T יחידה לפי משפט ההגדרה. במקרים אחרים נבדוק. בשביל ש v_1, v_2, v_3 יהיו בסיס מספיק להראות שהם בת"ל (לפי השלישי חינם). זה שקול לכך שהמטריצה

$$\begin{pmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{pmatrix}$$

הפיכה. ניתן לחשב ולגלות שהדטר שיהיה $(a-1)^2(a+2)$. לכן עבור $a \neq 1, 2$ קיימת T יחידה. עבור $a = 1$ נקבל ש $v_1 = v_2$ ולכן לא קיימת T כנ"ל כי $w_1 \neq w_2$ (וכמובן שאם היתה קיימת T כזאת $Tv_1 = Tv_2$) עבור $a = -2$ נקבל ש v_1, v_2, v_3 בת"ל. נבדוק מה התלות ע"י שנישם אותם במטריצה ונדרג:

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & -2 & 1 \\ -2 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 0 & -3 & 3 \\ 0 & 3 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 0 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

ולכן $v_3 = -v_1 - v_2$. כעת נגדיר T לפי משפט ההגדרה להיות היחידה המקיימת

$$Tv_1 = w_1, Tv_2 = w_2, T \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

(הוקטור $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ הוא השלמה של v_1, v_2 לבסיס של \mathbb{R}^3). ולכן

$$Tv_3 = T(-v_1 - v_2) = -Tv_1 - Tv_2 = - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} = w_3$$

ולכן גם מתקיים $Tv_3 = w_3$.

(ב) עבור $a = 0$ מצאו את T מהסעיף הקודם מפורשות.
פתרון: כולם מוזמנים לכתוב פתרון מסודר ולעלות לאתר. זה יישום מידי של משפט ההגדרה. אפשר לפתור את המערכות

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right), \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right), \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

ולגלות למה שווה $T \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $T \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $T \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ ואז

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = xT \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + yT \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + zT \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

(ג) מצאו את העתקה ההופכית להעתקה מסעיף קודם.
פתרון: כולם מוזמנים לכתוב פתרון מסודר ולעלות לאתר. זה יישום מידי של משפט ההגדרה כמו בסעיף קודם, כאשר אנחנו יודעים ש T^{-1} ניתנת להגדרה ע"י משפט ההגדרה, להיות ה"ל היחידה המקיימת

$$T^{-1}w_1 = v_1, \quad T^{-1}w_2 = v_2, \quad T^{-1}w_3 = v_3$$