

## הכרות ואובייקטים בסיסיים

הרעיוון מאחרוי חשוב סימבולי.

דוגמא :  $\int_0^{1/2} \sin(3x) dx$ . גבולות, אינטגרלים לא מסוימים.

Matlab סינטקס שונה ב

דוגמא :

```
y:=sin(3);  
z:=sin(4);  
y
```

נקודה פסיק רק מפץ. נקודותים לא מדפיס.

ירידים שורה עם `shift-enter`.

לכיצוע החישוב `enter`

דוגמאות :

$1+2/7$

$500!$

`float(500!)`

`DIGITS:=200: float(PI)`

`ifactor(48)`

Matlab לשווות עם `sqrt(2)^4-4`  
`reset()`

## אובייקטים

אובייקטים מורכבים מאופרנדים operands ופעולות operations  
שמוררים במבנה של עץ

```
ex:=2*a*sin(x/y);  
prog::exprtree(ex)
```

עלים נקראים אופרנדים אוטומטיים, אחרית אופרנדים מורכבים.

```
nops(ex);  
op(ex,1);  
op(ex,2);  
op(ex,3);  
op(ex,[2,1])
```

יש אופרנדים מסווגים שונים

```
domtype(2);  
domtype(2/3);  
domtype(0.5);  
domtype(FALSE);  
domtype(ex)
```

פעולות:

```
+, -, *, /, ^,  
x div y, x mod y  
abs, ceil, fact, float, floor, sign, sqrt, and, or, not  
_plus(x,y), _mult, _power
```

משתנים identifiers  
כבררת מחדל מילה שאינה שמורה היא משתנה

```
reset();  
domtype(x);  
x:=1+I;  
domtype(x);
```

מחרוזות:

```
s:="this is a string":  
domtype(s);  
s2:="also this":  
s.s2; שרשרא  
s[3..6]
```

שרשור עובד גם בשמות משתנים

```
k:=4:  
y.k:=99:  
y4
```

פונקציות:

```
reset();  
f:=-x^2;  
domtype(f)  
g:=x->-x^2: פרוצידורה  
domtype(g);  
f(2);  
g(2)  
  
h:=(x,y)->x^2+y^2:  
h(1,2)  
  
myabs:=x->if x>=0 then x else -x end_if:  
myabs(3);  
myabs(-3)  
  
g2:=x->x+2;  
w:=g2@g; הרכבה  
w(2)  
  
u:=x-->f: הפיכת פונק' למפה  
u(2)
```

משתנים בוליאניים Boolean  
3 אפשרויות : TRUE, FALSE, UNKNOWN

```
TRUE or UNKNOWN;  
TRUE and UNKNOWN;  
not bool(1=2);  
not bool(1<>2)
```

קבוצות sets  
סדר וחוורות לא חשובים

```
set:={a,1,3,x->4};  
nops(set);  
set2:={a,3}:  
set union set2;  
set intersect set2;  
set minus set2;  
contains(set,1);  
g:=x->-x^2:  
map(set2,g);  
g2:=x->bool(x>0):  
a:=-4:  
select(set2,g2);
```

סדרות sequences  
רשימה מסודרת של איברים מופרדים בפסיק

```
seq:=1,a,TRUE;  
domtype(seq);  
nops(seq);  
op(seq,3);  
seq[3];  
seq2:=i^2 $ i=1..6;  
2 $ 10; 2 פתחים סדרה עם 10 פתחים  
sin(x) $ x in [0,PI,2];  
seq3:=seq,seq2; שרשור  
null();  
seq[2]:=2,3: seq;  
delete seq[2];seq;  
max(seq2); min(seq2)
```

רשימות lists  
סדרה בסוגרים. נחשב אובייקט יחיד.

```
lst:=[1,a,TRUE];  
domtype(lst);  
nops(lst);  
op(lst,3);  
lst[3];  
lst2:=[];  
lst3:=lst.[r,y]; שרשור  
[a,b,c]:=[1,2,3]; הצבה סימולטנית  
a:=1: b:=2: [a,b]:=[b,a]: a; b;  
contains(lst,1);  
map([x,1,0],sin);  
sort([4,7,-2]);  
select([4,7,-2],g2);
```

### לולאות:

```
x:=1:  
for i from 1 to 5 do  
x:=x+i:  
end_for;  
y:=1:  
for i from 1 to 5 step 2 do  
y:=y+i:  
end_for
```

### תנאים:

```
if ____  
then ____  
elif ____ then ____  
else ____  
end_if  
  
myabs:=x->if x>=0 then x else -x end_if:  
myabs(3);  
myabs(-3)
```

### פרוצדורות: דוגמה

```
myFact:= proc(n)  
begin  
f:=1:  
for i from 2 to n do  
f:=f*i:  
end_for;  
return(f):  
end_proc:
```

debugging:  
קוראים לפרק זה מנקודת מבטו notebook->debug

### תרגיל:

השערת גולדבך : כל מספר זוגי גדול מ 2 הוא סכום של שני ראשוניים.  
אפשר להשתמש בפונקציה isprime  
כתבו תוכנית הבודקת את השערת גולדבך עד מספר נתון n.

נדיר פרוצדורה הבודקת האם זה נכון עבור מספר מסוים

```
test1:=proc(n)  
begin  
primes:=select([$2..floor(n/2)],isprime):  
lst:=[n $ nops(primes)] - primes:  
good:=select(lst,isprime):  
return (bool(nops(good)>0)):  
end_proc:
```

```

n:=500:
l:=[2*I $ i=2..floor(n/2)]:
select(l,not test1);

```

## אלגברה

נתונה קבוצה  $\Omega$ .

הגדרה: חיבור הינה פעולה ביןארית  $\Omega \times \Omega \rightarrow \Omega$ : + המקיים

- אסוציאטיביות  $(x+y)+z = x+(y+z)$ .
- קומוטטיביות  $x+y = y+x$ .

קיימים אפס  $x \in \Omega$ ,  $\forall x \in \Omega, x+x = x$ . נסמן אותו ב-0.

קיים הופכי  $y \in \Omega$ ,  $\forall x \exists y, x+y = 0$ . נסמן אותו ב- $-x$ .

הגדרה: כפל הינה פעולה ביןארית  $\Omega \times \Omega \rightarrow \Omega$ :  $\cdot$  המקיימת אסוציאטיביות וקיום ייחידה.  
לא חייב להיות קומוטטיבי. לא חייב להיות הופכי.

הגדרה: קבוצה הסגורה תחת חיבור וכפל נקראת טבעת. ring.

הגדרה: טבעת עם כפל קומוטטיבי נקראת שדה. field.

דוגמאות:

שלמים	$\mathbb{Z}$	-
רציונליים	$\mathbb{Q}$	-
ממשיים	$\mathbb{R}$	-
מרוכבים	$\mathbb{C}$	-
Dom:::IntegersMod(n)	$\mathbb{Z}_n = \mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$	-
פולינומיים	$P_n$	-
$M_n(Ring)$ מטריצות ריבועיות	$Dom:::SquareMatrix M_n$	-
$Dom:::SquareMatrix(Dom:::Integer)$		

דוגמאות:

```

constructor:=Dom:::IntegerMod(7):
x:=constructor(3):
y:=constructor(5):
domtype(x);
x+y;
x*y;
x^123;

```

### פולינומים:

```

p:=poly(1+a*x+3*x^2, [x]):  

domtype(p);  

p|x=2;      הצבה  

degree(p,x);  

coeff(p,2);  
  

list:=[[1,0], [a,3], [b,5]];  

p2:=poly(list, [x]);  

poly2list(p);  
  

p3:=poly(x+1, [x]):  

p+p3;  

p*p3;  

divide(p,p3);  

factor(p*p3);  

gcd(p,p3);  

D(p);      גזירה  

int(p);    אינטגרציה

```

הגדרת פולינום מעל טבעת

```

p4:=poly(4*x+11, [x], Dom::IntegerMod(3)):  

domtype(p4);  

p4|x=2;

```

### מטריצות:

```

reset():  

A:=matrix([[1,2,3,4],  

[a,b,c,d],  

[sin(x),cos(x),exp(x),ln(x)]]);  

Dom::Matrix();  

v:=matrix([[x1],[x2],[x3],[x4]]);  

A*v;  

A[2,3];  

A[2,3]:=4:  

A[1..2,2..3];  

transpose(A);  

diff(A,x);  

int(A,x);  

map(A,x->x^2);   מפעיל מפה על כל האיברים

```

מטריצה מעל טבעת

```

constructor:=Dom::Matrix(Dom::Rational):  

A:=constructor(2,3);  

B:=constructor([[1,2,3],[1,2,3]]);  

C:=constructor(2,3,(i,j)->i*j);  

constructor(2,2,[11,12],Diagonal);  

constructor::identity(2);

```

מטריצות רביעיות

```

constructor2:=Dom::SquareMatrix(2):  

A:=constructor2([[0,y],[x^2,1]]);

```

```
domtype(A);
A^(-1);
exp(A);
```

תרגיל:

$$\text{צרו את מטריצת הילברט בגודל } 15 : H_{i,j} = \frac{1}{i+j-1}$$

פתרו את המערכת  $Hx = (1, \dots, 1)^T$  על ידי היפוך  $H$ .

פתרו את התרגיל עם מטריצות של מספרים רציונאלים ועם מטריצות float עם דיווקים שונים.

```
con:=Dom::Matrix(Dom::Rational):
H:=con(15,15,(i,j)->1/(i+j+1)):
e:=con(15,1,1):
x:=H^(-1)*e;
```

לשנות שורה ראשונה ל

```
DIGITS:=100:
con:=Dom::Matrix(Dom::Rational):
```

פקודות נוספות:

```
M:=Dom::Matrix(Dom::Rational):
H:=con(3,3,(i,j)->1/(i+j+1)):
M::col(H,2);
M::row(H,2);
M::delCol(H,2);
M::delRow(H,2);
M::matdim(H);
M::tr(H);
M::transpose(H);
M::identity(6);
A:=M(2,2,[[1,2],[3,1]]):
linalg::det(A);
linalg::charpoly(A,y);
linalg::eigenvalues(A);
M:=Dom::Matrix(Dom::Float): להשווות עם
A:=M(2,2,[[1,2],[3,1]]):
linalg::eigenvalues(A)
linalg::eigenvectors(A);
linalg::nullspace(A);
```

תרגיל: חשבו את ההופכי של המטריצה  $2A + BB^T$  מעל הרациונאלים ומעלה  $\mathbb{Z}_7$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ -1 & 2 & 7 \\ 0 & 8 & 1 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 7 & -1 \\ 2 & 3 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

תרגיל:  $A$  מטריצה  $n \times n$  עם אפס באלכסון ו 1 בשאר. מצאו את הדטרמיננטה, פולינום אופיני, ע"ע. והמרחב העצמי של כל ע"ע.

## אינפי

```

f:=1/(exp(x^2)+1);
g:=diff(f,x);
int(g,x);
int(g,x=0..PI);
p:=exp(-x^2);
int(p,x=0..5);

simplify((exp(x)-1)/(exp(x/2)+1));
simplify((cos(x))^2+(sin(x))^2);

limit(sin(x)/x,x=0);
limit((1+1/n)^n,n=infinity);
sum(i,i=1..n);
sum(1/i^2,i=1..infinity);
product(i^3,i=1..n);

eqn:={x+y=a,x-a*y=b};
solve(eqn,{x,y});
solve(x*exp(x)=x,{x});
solve(x*exp(x)=x,{x},Real);

```

תרגיל: מצאו עבור אילו ערכים של  $a, b, c$  המטריצה

$$\text{איינה הפיכה.} \begin{pmatrix} 1 & a & b \\ 1 & 1 & c \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

## גרפיקה

```

plot(sin(x));
plot(sin(x)/x);

plot(sin(x)/x,x=-1..1);
plot(x^2+5*y^2,x=-3..3,y=-3..3,#3D);
plot(x^2-5*y^2,x=-3..3,y=-3..3,#3D);
plot(-x^2-5*y^2,x=-3..3,y=-3..3,#3D);

scatter plot
plot(plot::PointList2d([[1,1],[2,2],[3,3]]));
plot(plot::Polygon2d([[1,1],[2,4],[3,3]]));

plot(plot::PointList3d([[1,1,1], [1,2,2], [1,3,2], [1,3,4],
[2,1,1], [2,2,3], [2,3.5, 4]],PointSize=5));

```

```
plot(plot::Polygon3d([[1,1,1],[2,4,2],[3,3,1]]));
```

פונקציות הנוטות בצורה סטומה

```
plot(plot::Implicit2d(x^3 + x + 2 = y^2,x = -5..5,y = -5..5));
plot(plot::Implicit3d(x^2+y^2+z^2=1,x=-2..2,y=-2..2,z=-2..2));
plot(plot::Implicit3d(x^2-y^2+z^2=1,x=-2..2,y=-2..2,z=-2..2));
plot(plot::Implicit3d(x^2-y^2-z^2=1,x=-2..2,y=-2..2,z=-2..2));
plot(plot::Implicit3d(-x^2-y^2-z^2=1,x=-2..2,y=-2..2,z=-2..2));
```

הציג פרמטרית

```
plot([2*cos(t),sin(t)],t=0..2*PI):
plot([t*cos(t),t*sin(t)],t=0..2*PI):
plot([t-sin(t),1-cos(t)],t=0..6*PI) ציקלואידה (עט מחובר לגלגלו)
```

קוואורדינטות פולריות

```
plot(plot::Polar([1-cos(t),t],t=0..2*PI)) : קרטרואידה
```

עוד הרבה אפשרויות ...