

אלגברה ליניארית 1 - הרצאה 9

תזכורת:

$$A \in F^{m \times n}$$

$$\text{rank}(A) = \dim R(A) = \dim C(A) \quad \begin{array}{l} \text{הצורה} \\ \text{העמודה} \end{array}$$
$$R(A) = \text{מרחב השלול}$$
$$C(A) = \text{מרחב העמודה}$$

$$\text{rank}(A) = \text{מספר הווקטורים הבלתי תלויים בצורה מצומצמת של } A$$
$$= \text{מספר השלול הבלתי תלויים} = \text{מספר העמודה הבלתי תלויים}$$

$$N(A) = \text{מרחב האפס}$$

$$\dim N(A) = \text{מספר הווקטורים החופשיים בצורה מצומצמת של } A$$

סדר 5: העתקה ליניארית

הגדרה:

יהיו V ו- W מרחבים וקטוריים מעל F .

העתקה ליניארית מ- V ל- W היא פונקציה $T: V \rightarrow W$

שמתקיימת בה הווקטורים הבלתי תלויים:

$$T(v_1 + v_2) = T(v_1) + T(v_2), \quad v_1, v_2 \in V$$

הווקטורים הבלתי תלויים של W

$$T(\alpha v) = \alpha T(v), \quad \alpha \in F, v \in V$$

הווקטורים הבלתי תלויים של V

הווקטורים הבלתי תלויים של W

$$\bullet T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y \\ x-y \end{pmatrix} \quad \text{כאשר } T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \text{ ו-} \mathbb{R}^2 \text{ ו-} \mathbb{R}^2 \text{ ו-} \mathbb{R}^2$$

העקרון של תכונות, כן.

$$\bullet \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \text{ ויהי.}$$

$$\begin{aligned} T \left(\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \right) &= T \begin{pmatrix} x_1+x_2 \\ y_1+y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1+x_2+y_1+y_2 \\ x_1+x_2-y_1-y_2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} x_1+y_1 \\ x_1-y_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2+y_2 \\ x_2-y_2 \end{pmatrix} = T \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} + T \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\bullet \alpha \in \mathbb{R} \text{ ויהי } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \text{ ויהי.}$$

$$T \left(\alpha \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right) = T \begin{pmatrix} \alpha x \\ \alpha y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha x + \alpha y \\ \alpha x - \alpha y \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} x+y \\ x-y \end{pmatrix} = \alpha T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

כאשר T העקרון של תכונות.

$$\bullet T \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c+d \end{pmatrix}$$

$$\text{כאשר } T: \mathbb{R}^{2 \times 2} \rightarrow \mathbb{R}^3 \text{ ו-} \mathbb{R}^3 \text{ ו-} \mathbb{R}^3$$

העקרון של תכונות, כן.

$$\bullet \begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ c_1 & d_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a_2 & b_2 \\ c_2 & d_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2} \text{ ויהי.}$$

$$\begin{aligned} T \left(\begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ c_1 & d_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a_2 & b_2 \\ c_2 & d_2 \end{pmatrix} \right) &= T \begin{pmatrix} a_1+a_2 & b_1+b_2 \\ c_1+c_2 & d_1+d_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1+a_2 \\ b_1+b_2 \\ c_1+c_2+d_1+d_2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} a_1 \\ b_1 \\ c_1+d_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a_2 \\ b_2 \\ c_2+d_2 \end{pmatrix} = T \begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ c_1 & d_1 \end{pmatrix} + T \begin{pmatrix} a_2 & b_2 \\ c_2 & d_2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$T \left(\begin{pmatrix} v_1 & v_2 \end{pmatrix} \right) = T \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} + T \begin{pmatrix} v_2 \end{pmatrix}$$

$\alpha \in \mathbb{R}$ ויהי $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ ויהי .

$$T(\alpha \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}) = T \begin{pmatrix} \alpha a & \alpha b \\ \alpha c & \alpha d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha a & \alpha b \\ \alpha c + \alpha d \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} a & b \\ c + d \end{pmatrix} = \alpha T \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

אם T העתקה עניינית .

ל. $T: \mathbb{F}^{m \times n} \rightarrow \mathbb{F}^{n \times m}$ (המוקדו) לפי $T(A) = A^t$ היא העתקה עניינית .

? $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ (המוקדו) לפי $T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = xy$ היא אם העתקה עניינית .
אם?

$$T \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 1$$

$$T \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \cdot 2 = 4$$

$$2 \cdot T \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 2 \neq$$

$$T \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 4$$

הצגה:

נתון מסמן Tv במקום $T(v)$.

טענה: (הקריטריון המוקדו לבדיקת העתקה עניינית)

יהיו V ו- W מרחבים וקטוריים מעל \mathbb{F} , ויהי $T: V \rightarrow W$

פונקציה. T העתקה עניינית אם ורק אם לכל $v_1, v_2 \in V$

$$T(v_1 + \alpha v_2) = Tv_1 + \alpha Tv_2, \quad \alpha \in \mathbb{F}$$

הוכחה:

\Leftarrow נניח ש- T העתקה עניינית. יהיו $v_1, v_2 \in V$ ו- $\alpha \in \mathbb{F}$.

$$T(v_1 + \alpha v_2) \stackrel{\uparrow}{=} T(v_1) + T(\alpha v_2) \stackrel{\uparrow}{=} Tv_1 + \alpha Tv_2$$

\Rightarrow נניח ש- T מקיימת את התנאי הנתון. נוכיח ש- T העתקה עניינית .

כ. יהיו $v_1, v_2 \in V$ \exists $T(v_1+v_2) = Tv_1 + Tv_2$ \square \square

$$T(v_1+v_2) = T(v_1 + 1_F \cdot v_2) = Tv_1 + 1_F Tv_2 = Tv_1 + Tv_2$$

כ. יהיו $v \in V$ $\alpha \in F$ \exists $T(\alpha v) = \alpha Tv$ \square

$$T(\alpha v) = T(0_V + \alpha v) = T(0_V) + \alpha Tv \stackrel{?}{=} 0_W + \alpha Tv = \alpha Tv$$

מתי? $T(0_V) = 0_W$?

$$T(0_V) = T(0_V + 0_V) = T(0_V) + T(0_V)$$

אם נחסר $T(0_V)$ משני האגפים נקבל $T(0_V) = 0_W$ \square

הערה:

אם $T: V \rightarrow W$ העתקה ליניארית, אז $T(0_V) = 0_W$

הערה: $A \in F^{m \times n}$ מטריצה. אז העתקה ליניארית $L_A: F^n \rightarrow F^m$ \square

המאפיינים הם $L_A(v) = Av$ היא העתקה ליניארית \square

דוגמה:

ההעתקה $T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y \\ x-y \end{pmatrix}$ \square

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y \\ x-y \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}}_A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = L_A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$L_A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$L_A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+2y+3z \\ 4x+5y+6z \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3}$$

הערה:

הוכחה הטענה:

נעזי בקריטריון המקורי: יהיו $v_1, v_2 \in V$ ו- $\alpha \in F$ \exists

$$L_A(v_1 + \alpha v_2) = L_A(v_1) + \alpha L_A(v_2)$$

$$L_A(v_1 + \alpha v_2) = A(v_1 + \alpha v_2) = Av_1 + A(\alpha v_2) = Av_1 + \alpha Av_2 = L_A(v_1) + \alpha L_A(v_2)$$

□ לכן L_A העתקה ליניארית.

[תרגיל: (תקראו להמשך) $T: F^n \rightarrow F^m$ העתקה ליניארית.
 $T = L_A$
 A מטריצה]
 היא מהצורה הבאה.

הצורה:
 באופן דומה, אפשר להגדיר $R_A: F^{1 \times m} \rightarrow F^{1 \times n}$ העתקה $A \in F^{m \times n}$
 $R_A(v) = vA$

ואם R_A העתקה ליניארית.

טענה:
 יהיו V ו- W מרחבים וקטוריים מעל F , יהיו $T, S: V \rightarrow W$ העתקות ליניאריות,
 ויהי $\alpha \in F$.

א. הפונקציה $T+S: V \rightarrow W$ המוגדרת לפי

$$(T+S)(v) = Tv + Sv$$

היא העתקה ליניארית.

ב. הפונקציה $\alpha T: V \rightarrow W$ המוגדרת לפי

$$(\alpha T)(v) = \alpha Tv$$

היא העתקה ליניארית.

הוכחה:

א. נוסחה $R = T + S$. נניח R היא סכימת הקריטריון המקורי.
יהיו $v_1, v_2 \in V$ ויהי $\beta \in F$.

$$\begin{aligned} R(v_1 + \beta v_2) &= (T + S)(v_1 + \beta v_2) = T(v_1 + \beta v_2) + S(v_1 + \beta v_2) = \\ &= T v_1 + \beta T v_2 + S v_1 + \beta S v_2 = \\ &= T v_1 + S v_1 + \beta (T v_2 + S v_2) = R v_1 + \beta R v_2 \end{aligned}$$

לפי R היא פונקציה.

ב. נוסחה $R = \alpha T$. נניח R היא סכימת הקריטריון המקורי.
יהיו $v_1, v_2 \in V$ ויהי $\beta \in F$.

$$\begin{aligned} R(v_1 + \beta v_2) &= (\alpha T)(v_1 + \beta v_2) = \alpha T(v_1 + \beta v_2) = \\ &= \alpha (T v_1 + \beta T v_2) = \underbrace{\alpha T v_1}_R + \beta \underbrace{(\alpha T v_2)}_R = R v_1 + \beta R v_2 \end{aligned}$$

לפי R היא פונקציה.

□

homomorphism

הגדרה:

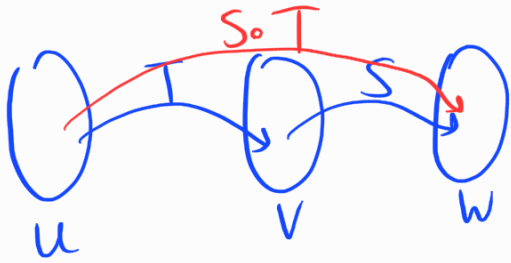
אנחנו נגדיר את ההעתקה הליניארית T מ- V ל- W , שמוצגת ב- $\text{Hom}(V, W)$,
היא מרחב וקטורי ביחס לפעולות הנ"ל.

האם יש לנו $O: V \rightarrow W$ שמתנה את $O(v) = 0_W$.

טענה:

יהיו U, V, W מרחבים וקטוריים מעל F , נתון $T: U \rightarrow V$ היא פונקציה,
יהיה $S: V \rightarrow W$ היא פונקציה. אז $S \circ T: U \rightarrow W$ היא פונקציה.

$$[(S \circ T)(u) = S(T(u))] \quad \text{[תכונה]}$$



הוכחה:

לפי הקריטריון המקובל:

יהיו $u_1, u_2 \in U$ ויהי $\alpha \in F$.

$$(S \circ T)(u_1 + \alpha u_2) = S(T(u_1 + \alpha u_2)) \stackrel{\uparrow \text{הפונקציה } T}{=} S(Tu_1 + \alpha Tu_2) =$$

$$\stackrel{\uparrow \text{הפונקציה } S}{=} S(Tu_1) + \alpha S(Tu_2) = (S \circ T)u_1 + \alpha (S \circ T)u_2$$

לפי $S \circ T$ הפונקציה.

□

הקדמה:

הפונקציה הזוהי V היא הפונקציה $I: V \rightarrow V$

$$I(v) = v$$

יש וקאי הפונקציה.

$$I(v_1 + \alpha v_2) = v_1 + \alpha v_2 = I(v_1) + \alpha I(v_2)$$

"שאלה"

מה צריך כדי להקביל הפונקציה ליניארית?

צוואתה:

האם קיימת הפונקציה ליניארית $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ המקיימת

$$T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad T\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

אילו הייגני, כן, אכן

$$T\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = T\left(\begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ y \end{pmatrix}\right) = T\left(x\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) =$$

$$= x \cdot T\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \cdot T\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+2y \\ -x+2y \\ 4x+2y \end{pmatrix}$$

אז הגם (אפשר לבדוק)

דוגמה:

האם קיים הפתרון היחיד $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ המקיים

$$? \quad T\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad T\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad T\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

לא!

$$T\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + T\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = T\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

דוגמה:

האם קיים הפתרון היחיד $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ המקיים

$$? \quad T\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad T\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ניקח וקטור בסיס אחרים, $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, ונרצה להבין אם כנראה

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha + \beta \\ \beta \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} \alpha + \beta = x \\ \beta = y \end{cases} \Rightarrow \alpha = x - y$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (x-y) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

וזה הפתרון היחיד

$$T\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (x-y) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y \\ -x+y \\ 4x-y \end{pmatrix}$$

משפט: (משפט ההקדחה)

יהיו V ו- W מרחבים וקטוריים מעל F . יהי v_1, \dots, v_n בסיס
של V , יהיו $w_1, \dots, w_n \in W$ וקטוריים בלתי-אזורים. הקיום
יחידה $T: V \rightarrow W$ המקיימת $Tv_i = w_i$ לכל $1 \leq i \leq n$.