

# ליניאריות 2 - תרגול 5

שים לב! אם נתנו הטריצה  $[T]_W^E$  אזי ניתן להשתמש בהטריצה הזו כדי

למצוא את הייצוג של  $T$  לפי בסיסים אחרים. לרוב

$$[T]_{B_1}^{B_1} = [I]_{B_2}^W [T]_W^E [I]_E^{B_1}$$

ע"פ:  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  תהי  $[T]_E^E = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -7 & 11 \end{pmatrix}$ , כאשר  $E$  הוא הבסיס הסטנדרטי

$[T]_{B_2}^{B_1}$  מצא

$$B_1 = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$B_2 = \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} \right\}$$

$$[T]_{B_2}^{B_1} = [I]_{B_2}^E \underbrace{[T]_E^E}_{\text{ידוע}} [I]_E^{B_1}$$

פתרון

$$[I]_E^{B_1} = \left( \left[ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right]_E \left[ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]_E \right) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$[I]_E^{B_1}$  מצא

$$[I]_{B_2}^E = \left( [I]_E^{B_2} \right)^{-1} = \left( \left[ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right]_E \left[ \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} \right]_E \right)^{-1} = \left( \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} \right)^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & \frac{1}{2} \\ 1 & \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

$[I]_{B_2}^E$  מצא

$$\left( \begin{array}{cc|cc} -1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[-R_1]{\frac{1}{4}R_2} \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & -2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{4} \end{array} \right) \xrightarrow{R_1 + 2R_2} \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{4} \end{array} \right)$$

$$[T]_{B_2}^{B_1} = \begin{pmatrix} -1 & \frac{1}{2} \\ 1 & \frac{1}{4} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -7 & 11 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \dots = \begin{pmatrix} -1 & -3\frac{1}{2} \\ 1 & -\frac{11}{4} \end{pmatrix}$$

זכור סדר

תרגיל:  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  תהי  $T(x, y) = (x, -y)$  כל  $X$  לפי ציר ה- $X$

$$[T]_B = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

מצא בסיס  $B$  המקיים

פתרון: מצא תחילה ייצוג של  $T$  לפי הבסיס הסטנדרטי

$$[T]_E^E = \left( \left[ T \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right]_E \left[ T \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]_E \right) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

2

$$[T]_B^B = [I]_B^E [T]_E^E [I]_E^B$$

$\underbrace{\hspace{2em}}_{(T)}$ 
 $\underbrace{\hspace{2em}}_P$ 
 $\underbrace{\hspace{2em}}_{(T)}$ 
 $\underbrace{\hspace{2em}}_{P^{-1}}$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1} \Rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} P = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P$$

2x2 מצוינות P מ  $\mathbb{R}^2$  להם סוס יתן משהו משהו P

$$P = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \quad \text{מוס}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} -a+2c & -b+2d \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & -b \\ c & -d \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -a+2c = a \\ -b+2d = -b \\ c = c \\ d = -d \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -2a+2c = 0 \\ 2d = 0 \\ 0 = 0 \\ 2d = 0 \end{cases}$$

משהו משהו - 4 משהו

$$\left( \begin{array}{cccc|c} a & b & c & d & 0 \\ -2 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 \end{array} \right)$$

כנס משהו  
 משהו משהו  
 b, c משהו משהו

$$d = 0$$

$$-2a = -2c \Rightarrow a = c$$

$$(c, b, c, 0)$$

משהו משהו משהו  
 משהו משהו משהו

$$[I]_B^E = P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow P^{-1} = \dots = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$[I]_E^B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow ([v_1]_E \quad [v_2]_E) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

B = {v1, v2}

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$B = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\} \quad \leftarrow$$

3

מציאת גרעין ותמונה קצרת מטריצה מייצגת

אלגוריתם: 1 מציא מטריצה מייצגת  $A = [T]_F^E$

2 מציא את מרחבי הקאורינטות של הגרעין ותמונה

$C(A) = [I_m T]_F$        $N(A) = [ker T]_E$

3 העבר תורה את מרחבי הקאורינטות לצורה התקורה

תרגיל 4: תהי  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  הנתונה המוגדרת על  $T(x, y, z) = (x+y, y+z, 2x-2z)$

מציא בסיס גרעין ותמונה של  $T$

פתרון: מטריצה מייצגת לפי הבסיס הסטנדרטי

$A = [T]_S^S = \left( [T\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}]_S, [T\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}]_S, [T\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}]_S \right) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & -2 \end{pmatrix}$

$[I_m T]_S = C(A) = sp \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$        $I_m T$

כייון שאנחנו ב- $\mathbb{R}^3$  ולפי הבסיס הסטנדרטי  $sp$

$I_m T = sp \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$

$[ker T]_S = N(A) = sp \left( \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$        $ker T$

$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 2 & 0 & -2 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 - 2R_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & -2 & -2 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 + 2R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$

$(t, -t, t) \iff \begin{matrix} z = t \\ y = -t \\ x = t \end{matrix}$

ולכן כייון שאנחנו ב- $\mathbb{R}^3$  ולפי הבסיס הסטנדרטי  $sp$

$ker T = sp \left( \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$

$$\text{Im } T = \text{sp} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}$$

סבך מצאנו

$$\text{ker } T = \text{sp} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

מצאנו את הבסיס:

מצאנו  $\text{Im } T$ : נרדף את הווקטורים התלויים מהוקף הפשוט

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

ולכן בסיס ל- $\text{Im } T$  הוא  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$

מצאנו  $\text{ker } T$ : ברור ש- $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  בת"ם ולכן זה הבסיס ל- $\text{ker } T$

תרגיל 7: תהי  $T: \mathbb{R}_2[x] \rightarrow \mathbb{R}^3$  המוגדרת ב-  
 $A = [T]_S^E = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

כאשר  $E = \{1+x, x, 2+x^2\}$  בסיס ל- $\mathbb{R}_2[x]$

$S = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  בסיס הסטנדרטי ל- $\mathbb{R}^3$

מצאנו  $\text{Im } T$ ,  $\text{ker } T$  ובסיס איתם

$$[\text{Im } T]_S = C(A) = \text{sp} \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

פתרון \*

וכיון שאנחנו ב- $\mathbb{R}^3$  ולפי הבסיס הסטנדרטי

$$\text{Im } T = \text{sp} \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$[\text{ker } T]_E = N(A) = \left\{ \begin{pmatrix} -2t \\ t/2 \\ t \end{pmatrix} \right\} = \text{sp} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1/2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

\*

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & | & 0 \\ 2 & 2 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 - R_1} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & | & 0 \\ 0 & 2 & -1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

z = t  
y = t/2  
x = t

כיון שכל אנו לפי בסיס E ורצנו להציג לוקטורים ב- $\mathbb{R}_2[x]$  לפי הבסיס הסטנדרטי. אז

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 1/2 \end{pmatrix} = [-t(1+x) + \frac{1}{2} \cdot x + 1 \cdot (2+x^2)]_E$$

} זהו בסיס הסטנדרטי (הכא)

ת"ס

$$[ker T]_E = sp \left\{ [-1 + x + \frac{1}{2}x + 2 + x^2]_E \right\}$$

$$\Rightarrow ker T = sp \left\{ x^2 - \frac{1}{2}x + 1 \right\}$$

ע"פ תנאי הבעיה נראה כי  $ker T$  היא קבוצת הווקטורים  $v$  המקיימים  $Tv = 0$

$$Im T = sp \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

קבוצת הווקטורים  $Im T$  : מאיני

$$\begin{pmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 - R_1} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 + \frac{1}{2}R_2} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

קבוצת הווקטורים  $Im T$  : מאיני

(הערה: לא מדויק לומר כי  $ker T$  היא קבוצת הווקטורים  $v$  המקיימים  $Tv = 0$ )

$$[ker T]_E = sp \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

(והערה: אנו רואים כי  $ker T$  היא קבוצת הווקטורים  $v$  המקיימים  $Tv = 0$ )

$v \in E$

אם  $v \in ker T$  אז  $Tv = 0$  ולכן  $[ker T]_E$  היא קבוצת הווקטורים  $v$  המקיימים  $Tv = 0$

$$\forall v \in ker T \quad \begin{pmatrix} -1 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix} = [v]_E$$

כלומר  $v$  הוא ווקטור ב- $E$  המקיים  $Tv = 0$

$$v = \alpha(1+x) + \beta x + \gamma(2+x^2)$$

$$\alpha = -1, \beta = \frac{1}{2}, \gamma = 1 \quad \text{כ"כ} \quad [v]_E = \begin{pmatrix} -1 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$v = -1(1+x) + \frac{1}{2}x + 1(2+x^2) = x^2 - \frac{1}{2}x + 1$$

ולכן