

$$T(x, y, z) = (x, 0, z) \quad \rho \text{ i. h (i)}$$

$$T(x, y, z) = -(x, y, z) \quad \rho \text{ ii}$$

$$T(x, y, z) = (x, -y, z) \quad \text{. iii}$$

Span  $\{(1, \alpha)\}$  ~~הערה~~  $\alpha = \tan \theta$   $\rho$   $\alpha = 0$   $\rho$   $\rho$

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

$$[T]_E^E = \begin{pmatrix} 1 - \alpha^2 & 2\alpha \\ 2\alpha & \alpha^2 - 1 \end{pmatrix}$$

הערה:  $\alpha = \tan \theta$   $\rho$   $\rho$   $\rho$

$$[T_{\phi}]_E^E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \phi & -\sin \phi \\ 0 & \sin \phi & \cos \phi \end{pmatrix}$$

$$[T_{\phi y}]_E^E = \begin{pmatrix} \cos \phi & 0 & \sin \phi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \phi & 0 & \cos \phi \end{pmatrix}$$

$$[T_{\phi z}]_E^E = \begin{pmatrix} \cos \phi & -\sin \phi & 0 \\ \sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

הערה:  $\alpha = \tan \theta$   $\rho$   $\rho$   $\rho$

$$S(x, y, z) = \begin{pmatrix} \lambda_x & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_y & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_z \end{pmatrix}$$

הערה:  $\alpha = \tan \theta$   $\rho$   $\rho$   $\rho$

- 1.  $\rho = \lambda I$
- 2.  $\rho = \lambda$
- 3.  $\rho = \lambda$
- 4.  $\rho = \lambda$

3. גורמים המהולכים

$P_A(\lambda) = P_{A^t}(\lambda)$  - e גורמים המהולכים

$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}$  נקודת

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

- A הו  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  נקודת

$A^t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$

הם מהולכים

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}$   $\lambda_1^A = 3 + \sqrt{10}$ ,  $\lambda_2^A = 3 - \sqrt{10}$

$B = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$   $\lambda_1^B = 3$ ,  $\lambda_2^B = 4$

~~AB = BA~~

$AB = \begin{pmatrix} 3 & 8 \\ 9 & 20 \end{pmatrix}$   $\lambda_1^{AB} = \frac{23 + \sqrt{57}}{2}$ ,  $\lambda_2^{AB} = \frac{23 - \sqrt{57}}{2}$

A, B הם ממשותפים והם מהולכים, אבל AB לא

$v_1, \dots, v_n$  are linearly independent vectors in  $V$ .  
 If  $\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = 0$ , then  $\alpha_i = 0$  for all  $i$ .  
 For  $k > 1$ , we have  $\alpha_1 v_1 = -(\alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_k v_k)$ .  
 This implies  $\alpha_1 v_1 \in \text{span}\{v_2, \dots, v_k\}$ .  
 But  $v_1$  is not in  $\text{span}\{v_2, \dots, v_k\}$  because the vectors are linearly independent.

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = 0 \iff \alpha_i = 0 \text{ for all } i$$

$$(*) \quad \alpha_1 \lambda_1 v_1 + \dots + \alpha_k \lambda_k v_k = 0 \iff \alpha_i = 0$$

Let  $A \rightarrow B$  be a linear map.

$$A(\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k) = A0 = 0$$

$$\alpha_1 A v_1 + \dots + \alpha_k A v_k = 0$$

$$(**) \quad \alpha_1 \lambda_1 v_1 + \dots + \alpha_k \lambda_k v_k = 0$$

From  $(*)$  and  $(**)$  we get:

$$\alpha_{i_1} (\lambda_{i_1} - \lambda_{i_1}) v_{i_1} + \dots + \alpha_{i_2} (\lambda_{i_2} - \lambda_{i_1}) v_{i_2} + \dots + \alpha_{i_k} (\lambda_{i_k} - \lambda_{i_1}) v_{i_k} = 0 - 0 = 0$$

If  $v_{i_2}$  is not zero, then  $\alpha_{i_2} (\lambda_{i_2} - \lambda_{i_1}) = 0$ .  
 If  $\lambda_{i_2} \neq \lambda_{i_1}$ , then  $\alpha_{i_2} = 0$ .  
 If  $\lambda_{i_2} = \lambda_{i_1}$ , then  $\alpha_{i_2} v_{i_2}$  is in the span of the other vectors, which contradicts linear independence.



4.  $A^2=0$  פה  $\lambda=0$  כל  $\vec{v}$  הוא  $A$  וזה  $0$  (הוא  $0$ )  
 $A^2 v = 0$  - e פה  $\lambda v \neq 0$  כל  $\lambda \neq 0$  פה  $A^2 v = AA v = \lambda^2 v$

כל  $A \neq 0$  - e פה  $\vec{v}$  הוא  $A v \neq 0$  פה  $\vec{v}$  הוא  $A v$  פה  $\vec{v}$  הוא  $A v$  פה  $\vec{v}$  הוא  $A v$

$B = (v, Av)$  פה  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$  כי  $v, Av \in \text{Span}(v, Av)$  כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$

כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$  כי  $v, Av \in \text{Span}(v, Av)$  כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$

כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$  כי  $v, Av \in \text{Span}(v, Av)$  כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$

כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$  כי  $v, Av \in \text{Span}(v, Av)$  כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$

כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$  כי  $v, Av \in \text{Span}(v, Av)$  כי  $v, Av$  הם בסיס  $\mathbb{R}^2$

$x^2 + a^2$  i. k. s  
 $x^3 - ax^2 - bx - c$  ii

$x^3 - 12x^2 + 44x - 48 = (x-2)(x-4)(x-6)$  iii

כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$

כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$

$\det(A) = \det(A^t) = \det(-A) = (-1)^n \det(A) = -\det(A)$

$\det(A) = -\det(A)$

$\det(A) = 0$

כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$

$\det(A) = x^2 + d$

$\text{trace}(A) = x + z + d$

כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$  כי  $\det(A)$  הוא  $\det(A)$

$\text{trace}(A)$  הוא  $\text{trace}(A)$  כי  $\text{trace}(A)$  הוא  $\text{trace}(A)$  כי  $\text{trace}(A)$  הוא  $\text{trace}(A)$

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

$$\lambda = 1 \quad : \tilde{x}$$

$$\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \quad : \tilde{x}$$

אין בעיה

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & -1 \\ -1 & 1 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\lambda = 3, 1 \quad : \tilde{x}$$

$$\lambda = 1 \quad \text{אין בעיה} \quad : \tilde{x}$$

$$\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\lambda = 3 \quad \text{אין בעיה}$$

$$D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

אין בעיה

אין בעיה

$$U = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\lambda = 6, 2 \quad : \tilde{x}$$

$$\lambda = 2 \quad \text{אין בעיה} \quad : \tilde{x}$$

$$\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\lambda = 6 \quad \text{אין בעיה}$$

$$D = \begin{pmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \quad U = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

אין בעיה

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

$$\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\lambda = \pm i \quad : \tilde{x}$$

$$\lambda = i \quad : \tilde{x}$$

$$\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix} \right\}$$

$$\lambda = -i$$

$$D = \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} \quad U = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ i & -i \end{pmatrix}$$

אין בעיה

$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$  הפונקציה הריבית  $\mathbb{R}$  היא הפונקציה הריבית.

$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  הפונקציה הריבית היא הפונקציה הריבית.

$\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$   $\alpha \in [0, 2\pi)$   $\alpha \in \mathbb{R}$

$p(\lambda) = \lambda^2 + 2\cos \alpha \lambda + 1$  הפונקציה הריבית היא

$\begin{pmatrix} \pm 1 & 0 \\ 0 & \pm 1 \end{pmatrix}$   $\cos \alpha \neq \pm 1$

הפונקציה הריבית היא  $D = 4\cos^2 \alpha - 4$

$D < 0$   $0 < \cos^2 \alpha < 1$  (כי  $\cos \alpha \neq \pm 1$ )

הפונקציה הריבית היא הפונקציה הריבית.

$k \in \mathbb{Z}$

$\alpha = 0 + \pi k$

הפונקציה הריבית היא הפונקציה הריבית.

$\alpha \neq 0 + \pi k$