

6 תרגום - סטיות

(v_1, v_2, v_3, v_4) סטיות e_1, e_2, e_3, e_4 (1)

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xleftrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xleftrightarrow{R_2 \leftrightarrow R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\xleftrightarrow{R_4 \leftarrow R_4 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 2 \end{pmatrix} \xleftrightarrow{R_{41} \leftarrow R_{41} + 4R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ בסיס, v_1, v_2, v_3 הם בסיס של \mathbb{R}^3

סדרה פילונ

העקבות e_1, e_2, e_3, e_4 הם בסיס של \mathbb{R}^4

העקבות e_1, e_2, e_3, e_4 הם בסיס של \mathbb{R}^4

($v_1, v_2, v_3, v_4, e_1, e_2, e_3, e_4$) סטיות

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xleftrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - R_1} \left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xleftrightarrow{R_{21} \leftrightarrow R_2}$$

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 2 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xleftrightarrow{R_{41} \leftarrow R_{41} - R_2} \left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 0 & 0 & -1 & 1 \end{array} \right) \xleftrightarrow{R_{41} \leftarrow R_{41} + 4R_3}$$

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & -4 & 4 & -1 & 1 \end{array} \right)$$

$$[e_1]_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}, [e_2]_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

גם e_3

$$[e_3]_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1/2 \end{pmatrix}, [e_4]_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$[V]_B = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2}i \\ \frac{1}{2}i \\ \frac{1}{2} + \frac{1}{2}i \end{pmatrix}$$

(אברי בסיס) ②

$$\left[\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \right]_B = \begin{pmatrix} b-c \\ b \\ c+a-2b \end{pmatrix}$$

③

$$W = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ i \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1+i \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

④

מקרה א' ו-ב' נקראים \mathbb{R} ו- \mathbb{C} ונתון לנו W וקטורים בסיס.
 • על-מנת לקבוע, [הקטור הנתון] שייך או לא שייך ל- W נבדוק
 בקורנטים האמצעיים. הקטור האמצעי שייך ל- W הנתון
 בו אולי כן, בקורנטים האמצעיים קבלנו איבר בסיס 0 - 2
 ולכן סתירה כי בקורנטים האמצעיים/השנייה הקטור האמצעי

שייך ל- W

קראנו את הווקטורים (u_1, u_2, v_1, v_2)

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

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1+i \\ 0 & 1 & \frac{1+i}{2} & \frac{-1-i}{2} \\ 0 & 1+i & i & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \leftarrow R_3 - (1+i)R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1+i \\ 0 & 1 & \frac{1+i}{2} & \frac{-1-i}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\left[\begin{array}{l} \frac{1+i}{2}(1+i) = \frac{1+2i-1}{2} = i \\ \frac{-1-i}{2}(1+i) = \frac{-1-1-i-i}{2} = -1 \end{array} \right]$$

נ-2 ונתון u_1, u_2 ונתון v_1, v_2 ונתון W ונתון W ונתון W ונתון W

$$u_1, u_2 \in \text{Span} \{u_1, u_2\}$$

$$W = \mathbb{R} \text{ בסיס } B_1 = \{u_1, u_2\} \leftarrow$$

הקטורים v_1, v_2 הם בסיס של \mathbb{R}^3

$$c_1 = 1 - \left(\frac{1+i}{2}\right) = \frac{1}{2} - \frac{i}{2}, \quad c_2 = \frac{1+i}{2}$$

$$[v_1]_{B_1} = \begin{pmatrix} \frac{1-i}{2} \\ \frac{1+i}{2} \end{pmatrix}$$

$$c_1 = 1+i - \left(\frac{1+i}{2}\right) = 1+i + \frac{1-i}{2} = \frac{3+i}{2}, \quad c_2 = \frac{-1+i}{2}$$

$$[v_2]_{B_1} = \begin{pmatrix} \frac{3+i}{2} \\ \frac{-1+i}{2} \end{pmatrix}$$

$$\mathbb{R}_3[t] \cong \mathbb{R}^3$$

פסימטריה של \mathbb{R}^3 (5)

הקטורים p_1, p_2, p_3 הם בסיס של $\mathbb{R}_3[t]$

$$p_1(t) \mapsto \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad p_2(t) \mapsto \begin{pmatrix} \alpha \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad p_3(t) \mapsto \begin{pmatrix} \alpha^2 \\ 2\alpha \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & \alpha & \alpha^2 \\ 0 & 1 & 2\alpha \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad - \text{בסיס של הקטורים בדרגה 3}$$

$$f(t) \mapsto \begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

הבסיס $\begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$ של $\mathbb{R}_3[t]$ הוא בסיס של \mathbb{R}^3

הבסיס \mathbb{R}^3 של $\mathbb{R}_3[t]$ הוא בסיס של \mathbb{R}^3 (הבסיס של \mathbb{R}^3 הוא בסיס של $\mathbb{R}_3[t]$)

הקטורים p_1, p_2, p_3 הם בסיס של $\mathbb{R}_3[t]$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & \alpha & \alpha^2 & c_0 \\ 0 & 1 & 2\alpha & c_1 \\ 0 & 0 & 1 & c_2 \end{array} \right)$$

$$x_3 = c_2$$

$$x_2 = c_1 - 2\alpha c_2$$

$$x_1 = c_0 - \alpha(c_1 - 2\alpha c_2) - \alpha^2 c_2 =$$

$$= c_0 - \alpha c_1 + 2\alpha^2 c_2 - \alpha^2 c_2 = c_0 - \alpha c_1 + \alpha^2 c_2$$

$$[f(t)]_B = \begin{pmatrix} c_0 - \alpha c_1 + \alpha^2 c_2 \\ c_1 - 2\alpha c_2 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

הקטורים p_1, p_2, p_3

⑤ - פ אלון מה את זה. ⑥

$$[V]_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a - (1+i)x_2 - ix_3 \\ \frac{4b+4a-2c+i(2b-2a-4c)}{2i} \\ \frac{-2c-4b+6a+i(-2a-2b-6c)}{10} \end{pmatrix}$$

$$[u_1]_B = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, [u_2]_B = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, [u_3]_B = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{⑦}$$

זו הן בסיס של V כי הן אינן פרופורציונליות. כל וקטור v ב- V הוא סכום ליניארי של $\{u_1, u_2, u_3\}$.
 V - א סדרת $\{u_1, u_2, u_3\}$ פ.ע. ב.ב. ו- $\dim V = 3$ ו- \dim מלא.

$$[V]_B = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} \Rightarrow v = \begin{pmatrix} x_1 \\ 2x_2 \\ 4x_3 \end{pmatrix}$$

הישגים של V (בסיס B_1) תיבחרו $\{u_1, u_2, u_3\}$ ו- $\dim V = 3$.

בסיס B_1 של V הוא $\{u_1, u_2, u_3\}$ ו- $\dim V = 3$.
 $B_1 = \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

⑧ מרחב הווקטורים

$$\mathbb{R}_4[x] \cong \mathbb{R}^4$$

⑤ - א מה, זה ⑨

$$1 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, (x-2) \rightarrow \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, (x-2)^2 \rightarrow \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, (x-2)^3 \rightarrow \begin{pmatrix} -8 \\ 12 \\ -6 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} (x-2)^3 &= (x^2-4x+4)(x-2) = x^3 - 4x^2 + 4x - 2x^2 + 8x - 8 = \\ &= x^3 - 6x^2 + 12x - 8 \end{aligned}$$

ע"מ ו"מ $U, W \subset V$ F פ"מ ו"מ V (1)
 $(\dim V = n)$ $\dim U = \dim W = n-1$

$U+W = U$ \Rightarrow ע"מ $U = W$ \Rightarrow (א) נכונה.
 $\dim(U+W) = \dim(U \cap W) = n-1$ \Rightarrow פ"מ

$U \neq W$ \Rightarrow $U \subsetneq U+W$ \Rightarrow פ"מ $U \neq W$ \Rightarrow (א) נכונה.
 $\dim(W) < \dim(W+U)$ \Rightarrow פ"מ $W \subsetneq W+U$ \Rightarrow $\dim(W+U) = n$ \Rightarrow פ"מ

● $\dim(U+W) = \dim U + \dim W - \dim(U \cap W)$ - ע"מ ו"מ
 $\dim(U \cap W) = (n-1) + (n-1) - n = 2n-2 - n = n-2$ - ע"מ פ"מ

ע"מ $U+W \subseteq V$ \Rightarrow פ"מ (2)
 $\dim(U+W) \leq \dim V$ \Rightarrow ע"מ ו"מ ו"מ פ"מ

$\dim U + \dim W - \dim(U \cap W) = \dim(U+W) \leq \dim V < \dim U + \dim W$

● $\dim U + \dim W > \dim U + \dim W - \dim(U \cap W)$ \Rightarrow פ"מ
 $\dim(U \cap W) > 0 \Rightarrow U \cap W \neq \{0\}$ פ"מ

$\dim(U+W) = \dim(U \cap W) + 1$ \Rightarrow פ"מ (2)
 $\dim U + \dim W - \dim(U \cap W) = \dim(U \cap W) + 1$ פ"מ
 $(\dim U - \dim(U \cap W)) + (\dim W - \dim(U \cap W)) = 1$
 $\dim U - \dim(U \cap W) = 0$ \Rightarrow פ"מ $\dim U - \dim(U \cap W) = 0$ פ"מ

$U \cap W = U$ \Rightarrow פ"מ $U \subseteq W$
 $U \cap W = W$ \Rightarrow פ"מ $W \subseteq U$