

1.

(א) נמיר את הפולינומים $x^2, 2x + x^2, x + x^3$ לוקטורים נשים אותם בשורות מטריצה ונדרג אותה. $(0, 1, 0, 0), (0, 1, 2, 0), (1, 0, 1, 0)$

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

זאת צורה מדורגת ואין בה שורות אפסים ולכן הפולינומים הם באמת בת"ל.

(ב) נרכיב מערכת משוואות

$$ax^2 + b(2x + x^2) + c(x + x^3) = x - x^3$$

שמתרגמת ל

$$c = -1$$

$$a + b = 0$$

$$2b + c = 1$$

אפשר להמיר למטריצה ולפתור

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

אבל במקרה הזה קל לראות שמתקבל $a = -1, b = 1, c = -1$ ולכן הפולינום אכן נמצא ב span .

2.

(א) לא נכון. ניקח

$$A = \{(1, 0)\}, \quad B = \{(0, 1)\}$$

ואז

$$A + B = \{(1, 1)\}$$

נשים לב ש

$$(1, 1) \in \text{span}(A + B)$$

אבל

$$(1, 1) \notin \text{span}(A), \quad (1, 1) \notin \text{span}(B)$$

ולכן

$$\text{span}(A + B) \neq \text{span}(A) \cup \text{span}(B)$$

(ב) לא נכון. כמו קודם

$$A = \{(1, 0)\}, \quad B = \{(0, 1)\}$$

ואז

$$\text{span}(A \cup B) = \text{span}(\{(1, 0), (0, 1)\}) = \mathbb{R}^2$$

לכן

$$(1, 1) \in \text{span}(A \cup B)$$

אבל כמו בסעיף א'

$$(1, 1) \notin \text{span}(A) \cup \text{span}(B)$$

ולכן

$$\text{span}(A \cup B) \neq \text{span}(A) \cup \text{span}(B)$$

הוכחה. שימו לב: על מנת להוכיח שיוויון קבוצות אתם צריכים להראות הכלה הפוכה. כלומר לקחת איבר מקבוצה A ולהראות ששייך לקבוצה B וכן להיפך. גם כאן נעשה זאת:

כיוון ראשון: יש להוכיח $sp\{v_1, v_2\} \supseteq sp\{v_1 + v_2, v_1 - v_2\}$.

נתון $v \in sp\{v_1 + v_2, v_1 - v_2\}$.

כלומר, קיימים סקלרים $\alpha, \beta \in F$ כך ש $v = \alpha(v_1 + v_2) + \beta(v_1 - v_2)$.

נפתח את הסוגריים ונקבל: $v = (\alpha + \beta)v_1 + (\alpha - \beta)v_2$. כלומר בעצם קיבלנו שניתן להביע את

הווקטור כציי"ל של הווקטורים v_1, v_2 , ולכן בשה"כ קיבלנו: $sp\{v_1, v_2\} \supseteq sp\{v_1 + v_2, v_1 - v_2\}$.

כיוון שני: $sp\{v_1, v_2\} \subseteq sp\{v_1 + v_2, v_1 - v_2\}$.

נתון $v \in sp\{v_1, v_2\}$, קיימים סקלרים $\alpha, \beta \in F$ כך ש $v = \alpha v_1 + \beta v_2$. אנחנו מחפשים

סקלרים: $\gamma, \delta \in F$ כך ש: $v = \alpha v_1 + \beta v_2 = \gamma(v_1 + v_2) + \delta(v_1 - v_2)$ (*)

כלומר אם נפתח:

$$\alpha v_1 + \beta v_2 = \gamma v_1 + \gamma v_2 + \delta v_1 - \delta v_2$$

$$\alpha v_1 + \beta v_2 = \underbrace{(\gamma + \delta)}_{\alpha} v_1 + \underbrace{(\gamma - \delta)}_{\beta} v_2$$

(**). $\begin{cases} \gamma + \delta = \alpha \\ \gamma - \delta = \beta \end{cases}$ ולכן אנחנו בעצם מחפשים:

נעשה מספר פעולות: אם נחבר את המשוואות (**), נקבל: $2\gamma = \alpha + \beta$, ולכן $\gamma = \frac{\alpha + \beta}{2}$.

מצד שני אם נחסר את המשוואות (**), נקבל: $2\delta = \alpha - \beta$, כלומר $\delta = \frac{\alpha - \beta}{2}$.

נחזור למשוואה (*) בשה"כ קיבלנו,

$$v = \alpha v_1 + \beta v_2 = \gamma(v_1 + v_2) + \delta(v_1 - v_2) = \frac{\alpha + \beta}{2}(v_1 + v_2) + \frac{\alpha - \beta}{2}(v_1 - v_2)$$

המשמעות היא כי מצאנו שניתן להביע את הווקטור $v = \alpha v_1 + \beta v_2$ כציי"ל של הווקטורים

$(v_1 + v_2), (v_1 - v_2)$ ולכן בשה"כ הוכחנו גם את $sp\{v_1, v_2\} \subseteq sp\{v_1 + v_2, v_1 - v_2\}$.

ובזה סיימנו.

יהיה $V = \{A \in \mathbb{R}^{2 \times 2} \mid A^t = A\}$ מרחב המטריצות הסימטריות הממשיות.

(א) מצא בסיס ל V . מהו המימד של V .

פתרון: כל מטריצה סימטרית היא מהצורה ולכן $\begin{pmatrix} a & b \\ b & d \end{pmatrix}$

$$\begin{aligned} V &= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ b & d \end{pmatrix} \mid a, b, d \in \mathbb{R} \right\} = \\ &= \left\{ a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + d \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \mid a, b, d \in \mathbb{R} \right\} \\ &= \text{span}_{\mathbb{R}} \left\{ a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

בנוסף קל לראות כי אכן המטריצות בת"ל ולכן בסיס. מסקנה $\dim_{\mathbb{R}} V = 3$.

(ב) תהא $S = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \right\} \subset V$ מצא את $\text{span}(S)$.

פתרון: כמו בסעיף הראשון נעבוד עם המטריצה המתאימה

$$\begin{aligned} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & a \\ 1 & -1 & b \\ 1 & -1 & b \\ 5 & 2 & d \end{array} \right) &\rightarrow \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & a \\ 0 & -1 & b-a \\ 0 & -1 & b-a \\ 0 & 2 & d-5a \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & a \\ 0 & -1 & b-a \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & d-7a+2b \end{array} \right) \\ \text{כלומר } \text{span}(S) &= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ b & d \end{pmatrix} \mid d-7a+2b=0 \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ b & 7a-2b \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

נראה שהקבוצה הראשונה שווה לשנייה. וקטור נמצא בspan של קבוצת הוקטורים אם"ם הוא צירוף ליניארי שלה. לכן, $(x, y, z, w) \in \text{span}\{(0, 1, 1, 1), (2, 1, 3, -1), (1, 1, 2, 0)\}$ אם"ם קיימים סקלרים a, b, c כך ש $(x, y, z, w) = a(0, 1, 1, 1) + b(2, 1, 3, -1) + c(1, 1, 2, 0)$. לכן, הוקטור הוא צ"ל אם"ם קיים פתרון למערכת המשוואות הליניארית על a, b, c כאלה. בעצם, אנו רוצים לאמר על מערכת משוואות פרמטרית מתי יש לה פתרון. נביט במערכת המשוואות:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 2 & 1 & x \\ 1 & 1 & 1 & y \\ 1 & 3 & 2 & z \\ 1 & -1 & 0 & w \end{array} \right)$$

נדרג את המערכת לקבל

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & y \\ 0 & 2 & 1 & x \\ 0 & 0 & 0 & z - y - x \\ 0 & 0 & 0 & w - y + x \end{array} \right)$$

דברו שלא מעניין אותנו פתרון המערכת, שכן אלו הסקלרים של הצירוף הליניארי. מה שמעניין אותנו הוא האם קיים פתרון למערכת ובמקרה זה קיים פתרון אם"ם $z - y - x = 0$ וגם $w - y + x = 0$ וזו בדיוק הקבוצה השנייה.

(שימו לב גם למשפט מתרגול שעבר - b נמצא במרחב העמודות של A אם ורק אם למערכת $Ax=b$ יש פתרון. זה בדיוק מה שקיבלנו בתרגיל זה.)

כעת נראה את השיוויון בין הקבוצה השנייה לשלישית. המרחב הוא בעצם אוסף הפתרונות של מערכת המשוואות הליניארית הנתונה. נדרג אותה והפעם נחפש את הפתרון הכללי.

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

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

יש שני משתנים תלויים - x, y ושני משתנים חופשיים - z, w . נסמן $z=t, w=s$ ונקבל פתרון כללי מהצורה $\left(\frac{t-s}{2}, \frac{t+s}{2}, t, s \right)$