

1. a). O funcție  $f: A \rightarrow B$  se numește inversabilă dacă există o altă funcție  $f': B \rightarrow A$  astfel încât  $f' \circ f = I_A$  și  $f \circ f' = I_B$ .

- Un grup ciclic este un grup care este generat de un singur element al său.

- Un corp este un inel unitar  $(K, +, \cdot)$  cu proprietatea că oricare  $x \in K^*$  este inversabil (în raport cu  $\cdot$ ).

( $K^*$  se notează cu  $K^* = K \setminus \{0\}$ ). De asemenea, inelul unitar  $K$  este corp atunci când  $(K^*, \cdot)$  este un grup.

- Se numește directă o sumă  $S+T$  a două subspații  $S$  și  $T$  care satisface condițiile de echivalență următoare:

1.  $S \cap T = \{0\}$

2. Scrierea oricărui vector din  $S+T$  ca o sumă dintre

un vector din  $S$  și unul din  $T$  este unică,

Notare:  $S \oplus T = S+T$ .

Nucleul unei aplicații liniare este ~~imaginea~~ mulțimea

$\text{Ker } f = \{x \in A \mid f(x) = 0\}$ , pentru  $f: A \rightarrow B$

o aplicație liniară.

b) - Relație de echivalență pe  $\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}$ :

$$(a, b) \sim (c, d) \text{ dacă } ad = cb$$

- Funcție injectivă:

$$f: \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z}$$

$$f(x) = 2x + 1$$

- Ex Subgrupuri netriviale ale lui  $\mathbb{Z}_8$ :

$$A = \{0, 4\}$$

$$H = \{0, 2, 4, 6\}$$

- Vectori liniari independenți pe  $\mathbb{R}^2$ :

$$v_1 = [0, 1]^T$$

$$v_2 = [1, 0]^T$$

- Nucleu al unui endomorfism al  $\mathbb{R}$ -spațiului vectorial  $\mathbb{R}^2$

$$(2) f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x) = \begin{cases} 2x+1, & x \in (-\infty, 0] \\ x+3, & x \in (0, \infty) \end{cases}$$

$$f'(x) = \begin{cases} 2, & x \in (-\infty, 0] \\ 1, & x \in (0, \infty) \end{cases} \quad f'(0) \text{ nu exista}$$

$$\lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x < 0}} f(x) = 2 \cdot 0 + 1 = 1$$

$$\lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} f(x) = 0 + 3 = 3$$

$$\lim_{x \rightarrow \pm \infty} f(x) = \pm \infty$$

$$f(x) = y \Leftrightarrow \begin{cases} 2x+1 = y, & x \in (-\infty, 0] \\ x+3 = y, & x \in (0, +\infty) \end{cases}$$

$$(1) \begin{cases} x = \frac{y-1}{2}, & \frac{y-1}{2} \in (-\infty, 0] \quad (\frac{y-1}{2} \leq 0) \\ x = y-3, & y-3 \in (0, \infty) \quad (y-3 > 0) \end{cases}$$

$$(2) \begin{cases} x = \frac{y-1}{2}, & y \leq 1, \quad (y \in (-\infty, 1]) \\ x = y-3, & y > 3, \quad (y \in (3, +\infty)) \end{cases}$$

$$(-\infty, 1] \cup (3, \infty) \neq \mathbb{R} \Rightarrow f \text{ ~~este~~ surj } f \text{ nu este surj}$$

$$(-\infty, 1] \cap (3, \infty) = \emptyset \quad | \Rightarrow f \text{ este inj.}$$

Sol. unică pe ramură



inj.  $g$

contra exemplu

$$x_1 = -2 \Rightarrow f(x_1) = 5$$

$$x_2 = 2 \Rightarrow f(x_2) = 5$$

$$x_1 \neq x_2 \Rightarrow f(x_1) = f(x_2) \Rightarrow g \text{ nu este inj.}$$

Surj.  $g$

$$\forall y \in [1, +\infty), \exists x \in \mathbb{R} \text{ a.i. } f(x) = y$$

$$x^2 + 1 = y \quad \text{c.e. } x^2 + 1 \geq 1 \quad | -1$$

$$x^2 + 1 = y$$

$$x^2 \geq 0 \quad \textcircled{A}$$

$$x^2 = y - 1$$

$$x = \pm \sqrt{y-1} \in \mathbb{R} \Rightarrow g \text{ este surj.}$$

$$b) f \text{ inj.} \quad f \text{ nu e surj.} \Rightarrow f \text{ nu este inv./bij.} \Rightarrow (f)^{-1}$$

$$g \text{ nu e inj.} \Rightarrow g \text{ nu este inv./bij.} \Rightarrow (g)^{-1}$$

$$g \text{ surj.}$$

$$c) f \circ g = f(g(x))$$

$$g(x) \in [1, +\infty) \Rightarrow g(x) \geq 1 \Rightarrow f(g(x)) = g(x) + 3 \quad \text{cu } g(x) \in [1, +\infty)$$

$$g(x) + 3 = x^2 + 1 + 3 = x^2 + 4$$

$$f(g(x)) = x^2 + 4 \quad \text{exista } (x) \in \mathbb{R}$$

$$g \circ f = g(f(x))$$

$$\text{Pt. } x \in (-\infty, 0] \Rightarrow g(f(x)) = g(2x+1) = (2x+1)^2 + 1 = 4x^2 + 4x + 2$$

$$\underbrace{(2x+1)^2}_{>0} + 1 \geq 1 \Rightarrow g(f(x)) \in [1, \infty) \Rightarrow$$

$\Rightarrow g(f(x))$  are surj. pt.  $x \in (-\infty, 0]$

$$\text{P.f. } x \in (0, \infty)$$

$$g(f(x)) = g(x+3) = (x+3)^2 + 1 = x^2 + 6x + 10$$

$\Rightarrow$

$$\underbrace{(x+3)^2}_{>0} + 1 \geq 1 \Rightarrow g(f(x)) \in [1, \infty) \Rightarrow$$

$\Rightarrow g(f(x))$  are surj. pt.  $x \in (0, \infty)$

$\Rightarrow g(f(x))$  are surj. pt.  $x \in \mathbb{R}$

d)

$$(3) G = \{1, -1, i, -i\}$$

$$f: \mathbb{Z} \rightarrow G$$

$$f(k) = \cos \frac{2k\pi}{4} + i \sin \frac{2k\pi}{4}$$

$$f \text{ morphism} \Rightarrow f(x \cdot y) = f(x) \cdot f(y) \quad \forall x, y \in G$$

$$f(xy) = \cos \frac{2xy\pi}{4} + i \sin \frac{2xy\pi}{4} \quad (1)$$

$$f(x) \cdot f(y) = \left( \cos \frac{2x\pi}{4} + i \sin \frac{2x\pi}{4} \right) \cdot \left( \cos \frac{2y\pi}{4} + i \sin \frac{2y\pi}{4} \right)$$

$$= \cos \frac{2xy\pi}{4} + i \sin \frac{2xy\pi}{4} \quad (2)$$

$$\text{Dim } (1) + (2) \Rightarrow f \text{ morphism } \textcircled{A}$$

4)  $S = \langle u_1, u_2, u_3 \rangle$   $v_1 = (1, 1, 1, 1)$   
 $T = \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$   $v_2 = (1, 0, 1, -1)$   
 $u_1 = (1, 2, 1, -2)$   $v_3 = (1, 3, 0, -3)$   
 $u_2 = (2, 3, 1, 0)$   
 $u_3 = (1, 2, 2, -3)$

a)  $S$  este subspațiu în  $\mathbb{R}^3$

i)  $0 \in S$

ii)  $(\forall) x, y \in S \Rightarrow x + y \in S$

iii)  $(\forall) x \in S, \alpha \in \mathbb{R} \Rightarrow \alpha x \in S$

b)  $\dim S = \text{rangul matricei } (u_1, u_2, u_3)$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & -2 \\ 2 & 3 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 2 & -3 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{L_3 - L_1 \\ L_2 - 2L_1}} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & -2 \\ 0 & -1 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & -5 \end{pmatrix} \sim$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} \text{rang}(u_1, u_2, u_3) = 3 \Rightarrow \\ u_1, u_2, u_3 \text{ bază în } S \end{matrix}$$

$$\det(u_1, u_2, u_3, u_4) = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 & -2 \\ 2 & 3 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 3 & -3 \end{vmatrix} = -1 \Rightarrow \text{linear independent}$$



$\dim T = \text{rangul matricei } (v_1, v_2, v_3)$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 3 & 0 & -3 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{L_2 - L_1 \\ L_3 - L_1}]{L_2 - L_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & -2 \\ 0 & 2 & -1 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_3 + 2L_2}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -1 & -8 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -1 & -8 \end{pmatrix}$$

$\therefore \text{rang} = 3$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 3 & 0 & -3 \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} z = 1, \text{ linear independent} \\ z = 1 \end{array} \right.$$

$z, v_1, v_2, v_3$  formează o bază în  $\mathbb{R}^T$

$$\dim S + \dim T = \dim(S+T) + \dim(S \cap T)$$

$$\left( \begin{array}{l} \dim(S+T) = \text{rang } u_1, u_2, u_3, v_1, v_2, v_3, v_4 = 4 \\ 3 + 3 = 4 + \dim(S \cap T) \Rightarrow \dim(S \cap T) = 2 \end{array} \right.$$



$$(5) f \in \text{End}_{\mathbb{R}}(\mathbb{R}^3)$$

$$e = [e_1, e_2, e_3]^T$$

$$[f]_e = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$e_1 = [1, 0, 0]$$

$$e_2 = [0, 1, 0]$$

$$e_3 = [0, 0, 1]$$

$$a) f(x) = ? \quad \forall x \in \mathbb{R}^3$$

$$[f]_e = \begin{bmatrix} f(e_1) \\ f(e_2) \\ f(e_3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$f(e_1) = 1 \cdot e_1 + 0 \cdot e_2 - 1 \cdot e_3 = 1 \cdot [1, 0, 0] + 0 \cdot [0, 1, 0] - 1 \cdot [0, 0, 1]$$

$$= [1, 0, 0] - [0, 0, 1] = [1, 0, -1]$$

$$f(e_2) = -1 \cdot e_1 + 0 \cdot e_2 + 1 \cdot e_3 = [-1, 0, 0] + [0, 0, 1] =$$

$$= [-1, 0, 1]$$

$$f(e_3) = 0 \cdot e_1 + 0 \cdot e_2 + 0 \cdot e_3 = [0, 0, 0]$$

$$f[x_1, x_2, x_3] = [a-b, 0, b-a]$$

$$b) \text{Ker } f = \{x \in \mathbb{R}^3 \mid f(x) = 0\}$$

$$\text{Im } f = \{f(x) \mid x \in \mathbb{R}^3\}$$

$$f(x) = 0 \quad \left| \begin{array}{l} 2) e_3 = [0, 0, 1]^T \text{ o bază din Ker } f \\ f(e_3) = 0 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \dim(\text{Ker } f) = 1$$

$$\dim(\text{Ker } f) + \dim(\text{Im } f) = \dim \mathbb{R}^3$$

$$1 + \dim(\text{Im } f) = 3 \Rightarrow \dim(\text{Im } f) = 2$$

Cei doi vectori din  $\text{Im } f$  sunt  $[1, 0, 0]^T$  și  $[0, 1, 0]^T$ ,  
adică  $e_1$  și  $e_2$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \neq 0 \Rightarrow \text{vectorii sunt liniar independenți,}$$

$$\Rightarrow \text{sunt bază}$$

$$c) h = [e_1, e_1 + e_2, e_1 + e_2 + e_3]$$

$$h = [(1, 0, 0), (1, 1, 0), (1, 1, 1)]$$

$$e_1 + e_2 = [1, 0, 0] + [0, 1, 0] = [1, 1, 0]$$

$$e_1 + e_2 + e_3 = [1, 0, 0] + [0, 1, 0] + [0, 0, 1] = [1, 1, 1]$$

Fie  $\alpha \in \mathbb{R}$

$h$  bază  $\Rightarrow$   $h$  liniar independenți  $\Rightarrow$

$$\Rightarrow \alpha_1 \cdot e_1 + \alpha_2 \cdot (e_1 + e_2) + \alpha_3 \cdot (e_1 + e_2 + e_3) \neq 0$$

$$[\alpha_1, 0, 0] + [\alpha_2, \alpha_2, 0] + [\alpha_3, \alpha_3, \alpha_3] \neq 0$$

$$[\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3, \alpha_2 + \alpha_3, \alpha_3] \neq 0$$

$$\begin{cases} \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 \neq 0 \\ \alpha_2 + \alpha_3 \neq 0 \\ \alpha_3 \neq 0 \end{cases}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1^3 + 0 + 0 - (0 + 0 + 0) = 1 \neq 0$$

$\Rightarrow$  b este linear independent  $\Rightarrow$

$\Rightarrow$  b este o bază a lui  $\mathbb{R}^3$

$$[f]_b = \begin{bmatrix} f(b_1) \\ f(b_2) \\ f(b_3) \end{bmatrix}$$

$$\text{cu } b_1 = [1, 0, 0]$$

$$b_2 = [1, 1, 0]$$

$$b_3 = [1, 1, 1]$$

$$f(x) = [a - b, 0, b - a]$$

$$f(b_1) = [1, 0, -1]$$

$$f(b_2) = [0, 0, 0]$$

$$f(b_3) = [0, 0, 0]$$

$$\Rightarrow [f]_b = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$