Lista ex

1) The a)
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

b)
$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0 & 4 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \end{pmatrix}$$

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

Sa se calculize A', utilizand Th. Hamilton-Cayley, respective algoritmul Gauss-Jordan.

2) Fig A =
$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 2 \\ 0 & 4 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

La ce determine forma esalon (redusa). Precijati zg A

a) Sa se orrie plinomul saracteristic
b) calculate A 100, utilizand The Hamilton-Cayley

(4)
$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}$$
 $B = A^{4} - 3A^{3} + 3A^{2} - 2A + 8J_{2}$

San afle a b ER ai B = aA +bJ2

6) Fie A = (a1c1 a2d1 a1c2 a2d2)
a3c1 a4d1 a3c2 a4d2
b1 c3 b2d3 b1C4 b2d4
b3c3 b4d3 b3c4 b4d4)
THERE Utilizand the Laplace pt p=2 A; Q_1Q_2 fixate, sa ∞ arate ca $\Delta = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ a_3 & a_4 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ b_3 & b_4 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} c_1 & c_2 \\ c_3 & c_4 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} d_3 & d_4 \end{vmatrix}$

Fre x_1, x_2, x_3 rad ec. $x^3 + px + 9 = 0$ Calculati $\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 \\ x_1 & x_2 & x_3 & x_3 & x_4 & x_2 & x_3 & x_4 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 &$

(3) Fie A, B \in Mn(CC) in versable. $\Rightarrow rg(A'+B') = rg(A+B)$

Ind: Daca B & Mom (C), CEMn (C) sunt inversabile

=> rg(BAC) = rgA, VAEMm,n(C)

(9) Utilizand matricele #=(ab), B=(cd) aratati ca $(a^2+b^2)(c^2+d^2) = (ac-bd)^2 + (ad+bc)^2$

(10) A = (1 4). Calculati A", utilizand Th H-C

 $(1) \quad X^{2024} = A = \begin{pmatrix} 2 & -4 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}, \quad X \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$

a) Precizati We de Aluti. b) Daca X6 M2 (C), care etc ur de solution

$$|X \cap X \cap X| = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & X & -1 & 2 \\ 1 & X^{2} & -1 & 8 \\ 1 & X^{2} & 1 & 4 \end{vmatrix} = 0$$
 Sa α ref ec. in \mathbb{R}

EXD P, Q, R functi de grad rel mult 2 si, a, b, c E C date

$$\Delta = | P(a) | Q(a) | R(a) |
P(b) | Q(b) | R(b) | A_1 = | P(1) | Q(1) | R(1) |
P(c) | Q(c) | R(c) | P(c) | Q(c) | R(c) |$$

$$\Delta_{2} = \begin{vmatrix} P(a) & Q(a) & P(a) \\ P(1) & Q(1) & R(1) \end{vmatrix}$$

$$\Delta_{3} = \begin{vmatrix} P(a) & Q(a) & R(a) \\ P(b) & Q(b) & R(b) \\ P(c) & Q(c) & R(c) \end{vmatrix}$$

$$P(c) = \begin{vmatrix} Q(c) & R(c) \\ P(l) & Q(l) \\ P(l) & Q(l) \end{vmatrix}$$

$$P(l) = \begin{vmatrix} P(a) & Q(a) & R(a) \\ P(b) & Q(b) & R(b) \\ P(l) & Q(l) & R(l) \end{vmatrix}$$

Daca Do=1, sa ordet D1+D2+D3.

Find Se rousideră functia
$$f(x) = \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(\alpha) & R(\alpha) \\ P(b) & Q(b) & R(b) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(\alpha) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P(\alpha) & Q(a) & R(\alpha) \\ P(\alpha) & Q(a$$

$$f(a) = f(b) = f(c) = \Delta_0 = 1$$
.
 $f(x) = \alpha x^2 + \beta x + \delta , \alpha, \beta, \delta \in \mathbb{C}$

EX14 A,B & Mn(R) ai AB=BA Dem ea det(AZ+BZ) 70.

EXIS A \in Mn (C). Daca $A^n \neq 0n$, at $A^k \neq 0n$, $\forall R \in IN$. $\forall nd: H-C: A^n - T_1 A^{n-1} + \dots + (+)^n T_m J_n = 0n \quad | \cdot A^{k-1} = 0$ $\exists rabs \exists k > n \quad (min) \text{ al } A^k = 0n$ $\exists rapeta rat si T_n = - = T_n = 0 \implies A^n = 0n$