

Білет 2

Дата складання іспиту 14.12.2020

1) Поняття базису, теорема про базис.

Базисом прямої називають будь-який ненульовий вектор, що лежить на цій прямій.

Базисом площини називається будь-яка пара неколінеарних векторів, які лежать в цій площині.

Базисом простору називають довільну трійку неколінеарних векторів.

Нуль-вектор не може входити до базису.

Нехай $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ — базис простору,
 $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ — дійсні числа
(коефіцієнти):

$$\bar{a} = \alpha_1 \bar{e}_1 + \alpha_2 \bar{e}_2 + \alpha_3 \bar{e}_3$$

\bar{a} — це лінійна комбінація векторів базису. (\bar{a} лінійно виражається через вектори $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$), або

\bar{a} розкладається по базису $(\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3)$

Теорема про базис:

Для будь-якого вектора на прямій / на площині / в просторі існує розклад по базису прямої / площини / простору, причому цей розклад єдиний. (Єдинство розкладу забезпечує коректність означення координат вектора в базисі).

Якщо $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ - базис простору
то довільний вектор \bar{a}
однозначно розкладається в лінійну
комбінацію базису: $\bar{a} = d_1 \bar{e}_1 + d_2 \bar{e}_2 + d_3 \bar{e}_3$
Коефіцієнти d_1, d_2, d_3 називаються
координатами вектора \bar{a} в базисі
 $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$.

Якщо відомі координати двох
векторів \bar{a} і \bar{b} у диктова-
ному базисі $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$, то
координати суми цих двох
векторів $\bar{a} + \bar{b}$ буде сумою
врівнянних координат векторів \bar{a} та \bar{b} .
Якщо $\lambda \in \mathbb{R}$, то щоб одержати
координати $\lambda \bar{a}$ в цьому базисі,
треба помножити кожен координату
вектора \bar{a} на λ .

2) Теорема Кронекера - Капеллі

Нехай дана система лінійних рівнянь:

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = \beta_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = \beta_2$$

$$\dots \dots \dots$$
$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = \beta_m$$

Цій системі будуть відповідати дві матриці:

основна матриця $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$

Розширена матриця $\bar{A} = \left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & \beta_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & \beta_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & \beta_m \end{array} \right)$

Рангом системи будемо називати ранг A (ранг основної матриці)

Система називається сумісною, якщо вона має розв'язок (хоча б один), і не сумісною, якщо вона розв'язків не має.

Теорема Кронекера - Капеллі:

Система лінійних рівнянь сумісна тоді і тільки тоді, коли ранг її основної матриці дорівнює рангу її розширеної матриці.

Сумісні ^{СЛР} ~~система~~ можуть бути визначеними і невизначеними.

Система лінійних рівнянь визначена, якщо вона має єдиний розв'язок, і невизначена, якщо має декілька розв'язків.

Система лінійних рівнянь визначена тоді і тільки тоді, коли її ранг дорівнює числу змінних.

якщо
) ,
знів

Система лінійних рівнянь невизначена, тоді і тільки тоді, коли її ранг менше числа змінних.

Пример 2

$$3x - 5y - 4 = 0$$

$$x + 2y + 3 = 0$$

$$\operatorname{tg}(\varphi_1 - \varphi_2) = \frac{\operatorname{tg} \varphi_1 - \operatorname{tg} \varphi_2}{1 + \operatorname{tg} \varphi_1 \operatorname{tg} \varphi_2} = \frac{\frac{3}{5} + \frac{1}{2}}{1 - \frac{3}{5} \cdot \frac{1}{2}} = \frac{\frac{4}{10}}{\frac{11}{10}} = \frac{4}{11} > 0 - \text{острый угол,}$$

$$\begin{cases} 3x - 5y - 4 = 0 \\ x + 2y + 3 = 0 \quad \cdot 3 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} -11y - 13 &= 0 \\ y &= -\frac{13}{11} \end{aligned}$$

$$x = \frac{26}{11} - 3 = -\frac{7}{11}$$

$$O\left(-\frac{7}{11}; -\frac{13}{11}\right)$$

~~0 - острый
тупой~~

$$y = \frac{3}{5}x - \frac{4}{5}, k = \frac{3}{5}$$

$$\varphi_1 = \operatorname{arctg} \frac{3}{5}$$

$$y = -\frac{1}{2}x - \frac{3}{2}, k = -\frac{1}{2}$$

$$\varphi_2 = \operatorname{arctg} \left(-\frac{1}{2}\right)$$

$$\frac{x-2}{-7-2} = \frac{y+5}{-13+5} \quad ; \quad \frac{x-2}{-28-11} = \frac{y+5}{42-11}$$

$$42(x-2) = -28(y+5)$$

$$42x - 84 = -28y - 140$$

$$42x + 28y + 61 = 0 \quad ; \quad y = -\frac{42}{28}x - \frac{61}{28}$$

$$k = -\frac{42}{28} \quad ; \quad \varphi = \arctg\left(-\frac{42}{28}\right)$$

$-\frac{42}{28} = -\frac{3}{2} \Rightarrow$ мовна M меншим y
 мупому куми.

Вигновіть: y мупому куми

$$1. Q_1 = (1; 2; 5; 7)$$

$$Q_2 = (3; -1; 1; 2)$$

$$Q_3 = (5; -3; -1; 8)$$

$$Q_4 = (-1; 4; 2; 1)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & -1 \\ 2 & -1 & -3 & 4 \\ 5 & 1 & -1 & 7 \\ 7 & 7 & 8 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \\ -2I \\ -5I \\ -7I \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & -1 \\ 0 & -7 & -13 & 6 \\ 0 & -14 & -26 & 12 \\ 0 & -14 & -26 & 8 \end{pmatrix} \begin{matrix} \\ \\ -IV \\ \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & -1 \\ 0 & -7 & -13 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -14 & -26 & 8 \end{pmatrix} \begin{matrix} \\ \\ \\ -2II \end{matrix} \sim$$

$$x_2 = -2$$

$$-5$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & -1 \\ 0 & -7 & -13 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -4 \end{pmatrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & -1 \\ 0 & 1 & \frac{13}{7} & -\frac{6}{7} \\ 0 & 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & -1 \\ 0 & 1 & \frac{13}{7} & -\frac{6}{7} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{+III}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{13}{7} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{-5III}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -\frac{4}{7} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{13}{7} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

3.2

$\alpha_1, \alpha_2, \alpha_4$ - базис

Выразим α_3 через векторы базиса:

$$x_1 \alpha_1 + x_2 \alpha_2 + x_4 \alpha_4 = \alpha_3$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & -1 & 5 \\ 2 & -1 & 4 & -3 \\ 5 & 1 & 7 & -1 \\ 7 & 7 & 1 & 8 \end{pmatrix}$$

= выполняем все операции по правилу

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -\frac{4}{7} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{13}{7} \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$x_4 = 0$$

$$x_2 = \frac{13}{7}$$

$$x_1 = -\frac{4}{7}$$

$$\alpha_3 = -\frac{4}{7} \alpha_1 + \frac{13}{7} \alpha_2$$