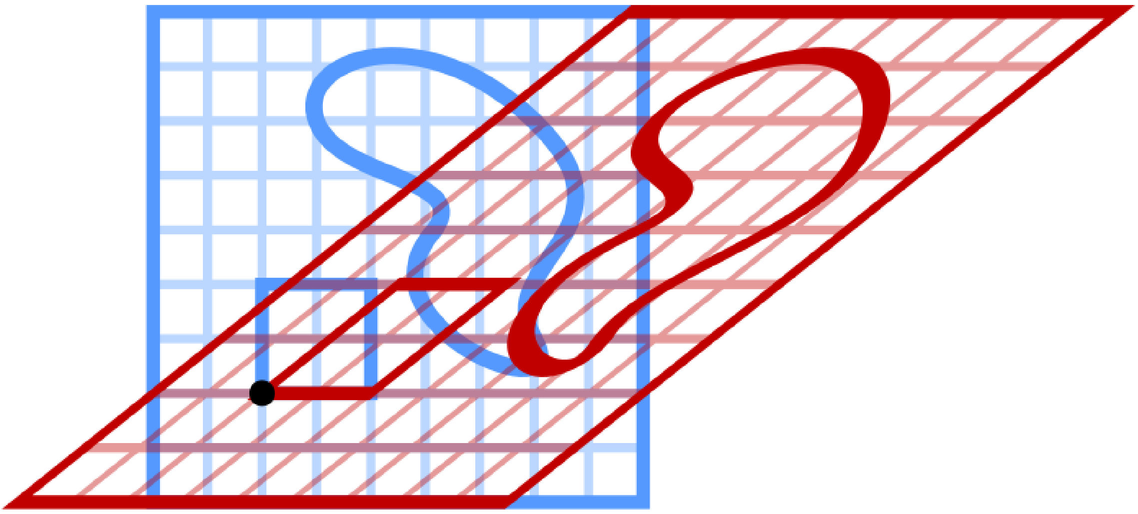

אלגברה ב׳ (104168)
חורף 2022-2023
רשימות תרגולים

אלן סורני

הרשימות עודכנו לאחרונה בתאריך ה־15 בנובמבר 2022

תוכן העניינים

חלק I

חלק ראשון - מרחבים שמורים

פרק 1

מטריצות מייצגות

1.1 הגדרות בסיסיות

הגדרה 1.1.1 (וקטור קואורדינטות). יהי V מרחב וקטורי סוף־מימדי מעל שדה $\mathbb{F}$, יהי $B=(v_1,\ldots,v_n)$ בסיס של V ויהי $v\in V$. וקטור הקואורדינטות של v לפי הבסיס B הוא הוקטור $[v]_B=\begin{pmatrix}\alpha_1\\ \vdots\\ \alpha_n\end{pmatrix}$ כאשר $\alpha_1,\ldots,\alpha_n\in\mathbb{F}$ היחידים עבורם

$$v=\sum_{i\in[n]}\alpha_i v_i\coloneqq\alpha_1 v_1+\ldots+\alpha_n v_n.$$

הערה 1.1.2. ההעתקה

$$\begin{aligned}\rho_B\colon V&\to\mathbb{F}^n\\ v&\mapsto[v]_B\end{aligned}$$

היא איזומורפיזם לינארי.

הגדרה 1.1.3 (מטריצה מייצגת). יהיו V,W מרחבים וקטורים סוף־מימדיים מעל אותו שדה $\mathbb{F}$ עם בסיסים B,C בהתאמה, ונסמן

$$B=(v_1,\ldots,v_n).$$

נסמן גם $n\coloneqq\dim(V)$ ו־$m\coloneqq\dim(W)$. עבור $T\in\mathrm{Hom}_{\mathbb{F}}(V,W)$ נגדיר

$$[T]_C^B=\begin{pmatrix}|&&|\\ [T(v_1)]_C&\cdots&[T(v_n)]_C\\ |&&|\end{pmatrix}\in\mathrm{Mat}_{m\times n}(\mathbb{F}).$$

משפט 1.1.4 (כפל מטריצות). תהי $A\in\mathrm{Mat}_{m\times n}(\mathbb{F})$ ויהי $E=(e_1,\ldots,e_m)$ הבסיס הסטנדרטי של $\mathbb{F}^n$. אז:

(i) לכל $i\in[m]$ מתקיים כי Ae_i העמודה ה־i של A.

(ii) לכל $B=\begin{pmatrix}|&&|\\ b_1&\cdots&b_\ell\\ |&&|\end{pmatrix}\in\mathrm{Mat}_{n\times\ell}(\mathbb{F})$ אז $AB=\begin{pmatrix}|&&|\\ Ab_1&\cdots&Ab_\ell\\ |&&|\end{pmatrix}$.

תרגיל 1. הראו שניתן לשחזר את ההגדרה של כפל מטריצות משתי התכונות במשפט.

הערה 1.1.5. ההעתקה

$$\begin{aligned}\eta_C^B\colon\ \mathrm{Hom}_{\mathbb{F}}(V,B)&\to\mathrm{Mat}_{m\times n}(\mathbb{F})\\ T&\mapsto[T]_C^B\end{aligned}$$

היא איזומורפיזם לינארי.

טענה 1.1.6. תהי $T\in\mathrm{Hom}_{\mathbb{F}}(V,W)$ ויהיו $B=(v_1,\ldots,v_n)$ בסיס של V ו־C בסיס של W. אז

$$[T(v)]_C=[T]_C^B[v]_B$$

לכל $v\in V$.

הוכחה. עבור $v=v_i$ מתקיים $[T]_C^B[v_i]_B=[T]_C^B e_i$ וזאת העמודה ה־i של $[T]_C^B$, שהינה $[T(v_i)]_C$ לפי ההגדרה.
אם $v=\sum_{i\in[n]}\alpha_i v_i$ נקבל מלינאריות של T ושל ρ_B כי

$$\begin{aligned}
[T(v)]_C &= \left[T\left(\sum_{i\in[n]}\alpha_i v_i\right)\right]_C \\
&= \left[\sum_{i\in[n]}\alpha_i T(v_i)\right]_C \\
&= \sum_{i\in[n]}\alpha_i [T(v_i)]_C \\
&= \sum_{i\in[n]}\alpha_i [T]_C^B [v_i]_B \\
&= [T]_C^B\left(\sum_{i\in[n]}\alpha_i [v_i]_B\right) \\
&= [T]_C^B\left[\sum_{i\in[n]}\alpha_i v_i\right]_B \\
&= [T]_C^B [v]_B
\end{aligned},$$

כנדרש. ■

סימון 1.1.7. אם B בסיס של מרחב וקטורי סוף־מימדי V ואם $T\in\operatorname{End}(V)$, נסמן $[T]_B:=[T]_B^B$ ונקרא למטריצה זאת המטריצה המייצגת של T לפי הבסיס B.

סימון 1.1.8. יהי V מרחב וקטורי סוף־מימדי עם בסיסים B,C. נסמן $M_C^B:=[\mathrm{Id}_V]_C^B$.

סימון 1.1.9. אם $A\in\mathrm{Mat}_{n\times n}(\mathbb{F})$, נסמן

$$\begin{aligned}
T_A\colon \mathbb{F}^n &\to \mathbb{F}^n \\
v &\mapsto Av
\end{aligned}.$$

תרגיל 2. יהי $V=\mathbb{R}_3[x]$ מרחב הפולינום הממשיים ממעלה לכל היותר 3, תהי

$$\begin{aligned}
T\colon \mathbb{R}_3[x] &\to \mathbb{R}_3[x] \\
p(x) &\mapsto p(x+1)
\end{aligned}$$

ויהי $B=\left(1,x,x^2,x^3\right)$ בסיס של V. כיתבו את $[T]_B$.

פתרון. לפי הגדרת המטריצה המייצגת, עמודות $[T]_B$ הן $\left[T\left(x^i\right)\right]_B$ עבור $i\in\{0,1,2,3\}$. מתקיים

$$\begin{aligned}
T(1) &= 1 \\
T(x) &= x+1 = 1+x \\
T\left(x^2\right) &= (x+1)^2 = 1+2x+x^2 \\
T\left(x^3\right) &= (x+1)^3 = 1+3x+3x^2+x^3
\end{aligned}$$

ולכן

$$\begin{aligned}
[T(1)]_B &= e_1 \\
[T(x)]_B &= e_1+e_2 \\
\left[T\left(x^2\right)\right]_B &= e_1+2e_2+e_3 \\
\left[T\left(x^3\right)\right]_B &= e_1+3e_2+3e_3+e_4
\end{aligned}$$

ואז

$$[T]_B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

תרגיל 3. יהי $V = \mathrm{Mat}_{2\times 2}(\mathbb{C})$, תהי

$$\begin{aligned} T \colon V &\to V \\ A &\mapsto \frac{1}{2}\left(A - A^t\right) \end{aligned}$$

ויהי

$$E = \left(E_{1,1}, E_{1,2}, E_{2,1}, E_{2,2}\right) \coloneqq \left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right)$$

הבסיס הסטנדרטי של V. כיתבו את $[T]_E$.

הוכחה. כמו מקודם, נחשב את $\left[T\left(E_{i,j}\right)\right]_E$ כיוון שאלו עמודות $[T]_E$. מתקיים

$$\begin{aligned} T\left(E_{1,1}\right) &= \frac{1}{2}\left(E_{1,1} - E_{1,1}\right) = 0 \\ T\left(E_{1,2}\right) &= \frac{1}{2}\left(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}\right) = \frac{1}{2}E_{1,2} - \frac{1}{2}E_{2,1} \\ T\left(E_{2,1}\right) &= \frac{1}{2}\left(E_{2,1} - E_{1,2}\right) = \frac{1}{2}E_{2,1} - \frac{1}{2}E_{1,2}, T\left(E_{2,2}\right) = \frac{1}{2}\left(E_{2,2} - E_{2,2}\right) = 0 \end{aligned}$$

לכן

$$\begin{aligned} \left[T\left(E_{1,1}\right)\right]_E &= 0 \\ \left[T\left(E_{1,2}\right)\right]_E &= \frac{1}{2}e_2 - \frac{1}{2}e_3 \\ \left[T\left(E_{2,1}\right)\right]_E &= -\frac{1}{2}e_2 + \frac{1}{2}e_3 \\ \left[T\left(E_{2,2}\right)\right]_E &= 0 \end{aligned}$$

ואז

$$[T]_E = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

כנדרש. ∎

תרגיל 4. יהי $V = \mathrm{Hom}_{\mathbb{R}}\left(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}\right)$ עם הבסיס $B = \left(f_1, f_2\right)$ כאשר

$$\begin{aligned} f_1\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) &= x \\ f_2\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) &= y, \end{aligned}$$

ותהי

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \in \mathrm{Mat}_{2\times 2}(\mathbb{R}).$$

מיצאו $T \in \mathrm{End}_{\mathbb{R}}(V)$ עבורו $[T]_B = A$.

פתרון. מתקיים

$$[T]_B = \begin{pmatrix} | & | \\ \left[T\left(f_1\right)\right]_B & \left[T\left(f_2\right)\right]_B \\ | & | \end{pmatrix}$$

לכן נדרוש

$$[T(f_1)]_B = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$
$$[T(f_2)]_B = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

אז

$$T(f_1) = f_1 + 2f_2$$
$$T(f_2) = 3f_1 + 4f_2.$$

לכן, אם $f \in V$ איבר כללי, נכתוב

$$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \alpha x + \beta y$$

ונקבל כי

$$\begin{aligned}
(T(f))\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} &= (T(\alpha f_1 + \beta f_2))\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\
&= \alpha T(f_1)\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \beta T(f_2)\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\
&= \alpha(f_1 + 2f_2)\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \beta(3f_1 + 4f_2)\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\
&= \alpha(x + 2y) + \beta(3x + 4y)
\end{aligned}.$$

טענה 1.1.10. תהיינה $A, B \in \mathrm{Mat}_{m\times n}(\mathbb{F})$ ונניח כי לכל $v \in \mathbb{F}^n$ מתקיים $Av = Bv$. אז $A = B$.

הוכחה. מהנתון, מתקיים $(A - B)v = 0$ לכל $v \in \mathbb{F}^n$. בפרט העמודה ה־i של $A - B$, שהינה $(A - B)e_i$, שווה ל־0. לכן $A - B = 0$. ■

טענה 1.1.11. יהיו U, V, W מרחבים וקטוריים סוף־מימדיים מעל אותו שדה $\mathbb{F}$ עם בסיסים B, C, D בהתאמה, ותהיינה

$$S \in \mathrm{Hom}_{\mathbb{F}}(U, V)$$
$$T \in \mathrm{Hom}_{\mathbb{F}}(V, W).$$

אז

$$[T \circ S]_D^B = [T]_D^C [S]_C^B.$$

הוכחה. לכל $u \in U$ מתקיים

$$\begin{aligned}
[T]_D^C [S]_C^B [u]_B &= [T]_D^C [S(u)]_C \\
&= [T \circ S(u)]_D \\
&= [T \circ S]_D^B [u]_B
\end{aligned}$$

לכן

$$[T]_D^C [S]_C^B = [T \circ S]_D^B,$$

כנדרש. ■

טענה 1.1.12. יהיו V, W מרחבים וקטוריים סוף־מימדיים מעל שדה $\mathbb{F}$ ותהי $T \in \mathrm{Hom}_{\mathbb{F}}(V, W)$ חד־חד ערכית. יהיו

$$B = (v_1, \ldots, v_n)$$
$$C = (u_1, \ldots, u_n)$$

בסיסים של V ויהיו

$$B' = (T(v_1), \ldots, T(v_n))$$
$$C' = (T(u_1), \ldots, T(u_n)).$$

אז B', C' בסיסים של $\mathrm{Im}(T) = \{T(v) \mid v \in V\}$ וגם $M_C^B = M_{C'}^{B'}$.

פתרון. כיוון ש־T חד־חד ערכית ועל התמונה, צמצום הטווח נותן איזומורפיזם $T\colon V \xrightarrow{\sim} \operatorname{Im}(T)$. איזומורפיזם שולח בסיס לבסיס, לכן B', C' בסיסים.
כעת, לכל $i \in [n]$ נכתוב

$$v_i = \sum_{j\in[n]} \alpha_{i,j} u_i$$

ואז

$$M_C^B e_i = [v_i]_C = \begin{pmatrix} \alpha_{i,1} \\ \vdots \\ \alpha_{i,n} \end{pmatrix}.$$

כמו כן,

$$\begin{aligned} T(v_i) &= T\left(\sum_{i\in[n]} \alpha_{i,j} u_j\right) \\ &= \sum_{i\in[n]} \alpha_{i,j} T(u_j) \end{aligned}$$

ולכן גם

$$M_{C'}^{B'} e_i = [T(v_i)]_{C'} = \begin{pmatrix} \alpha_{i,1} \\ \vdots \\ \alpha_{i,n} \end{pmatrix}.$$

קיבלנו כי כל עמודות המטריצות שוות, ולכן יש שוויון.

תרגיל 5. תהי $A \in \operatorname{Mat}_{n\times n}(\mathbb{F})$ הפיכה.

1. יהי E הבסיס הסטנדרטי של $\mathbb{F}^n$. מיצאו בסיס B של $\mathbb{F}^n$ עבורו $A = M_E^B$.
2. מיצאו בסיס C של $\mathbb{F}^n$ עבורו $A = M_C^E$.
3. יהי B בסיס של $\mathbb{F}^n$. מיצאו בסיס C של $\mathbb{F}^n$ עבורו $A = M_C^B$.
4. יהי V מרחב וקטורי ממימד $n \in \mathbb{N}_+$ מעל $\mathbb{F}$, יהי $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$ איזומורפיזם ויהי $B = (v_1, \ldots, v_n)$ בסיס של V. מיצאו בסיס C של V עבורו $[T]_C^B = A$.

פתרון. 1. אם $B = (v_1, \ldots, v_n)$, מתקיים מההגדרה כי

$$M_E^B = \begin{pmatrix} | & & | \\ [v_1]_E & \cdots & [v_n]_E \\ | & & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} | & & | \\ v_1 & \cdots & v_n \\ | & & | \end{pmatrix}.$$

לכן ניקח את $(v_1, \ldots, v_n)$ להיות עמודות A, לפי הסדר.

2. לכל $v \in \mathbb{F}^n$ מתקיים

$$M_E^C M_C^E v = M_E^C [v]_C = [v]_E = v$$

ולכן $M_C^E = \left(M_E^C\right)^{-1}$. אם ניקח $C = (u_1, \ldots, u_n)$ כאשר u_i העמודה ה־i של A^{-1} נקבל מהסעיף הקודם כי $M_E^C = A^{-1}$ ולכן $M_C^E = \left(A^{-1}\right)^{-1} = A$. כלומר ניקח, $u_i = A^{-1} e_i$.

3. מתקיים $M_C^B = M_C^E M_E^B$ לכן נרצה שיתקיים $M_C^E M_E^B = A$ או במילים אחרות $M_C^E = A\left(M_E^B\right)^{-1} = AM_B^E$. מהסעיף הקודם, נרצה $C = (u_1, \ldots, u_n)$ כאשר u_i העמודה ה־i של $\left(AM_B^E\right)^{-1} = M_E^B A^{-1}$, כלומר

$$u_i = M_E^B A^{-1} e_i.$$

4. עבור כל בסיס C' מתקיים $[T]_{C'}^{B} = M_{C'}^{B}[T]_B^B$ לכן נרצה $A = M_C^B [T]_B^B$. כיוון ש־T איזומורפיזם, המטריצה $[T]_B^B$ הפיכה, ולכן נרצה $M_C^B = A\left([T]_B^B\right)^{-1}$. כעת, אם $C = (v_1, \ldots, v_n)$ נקבל כי $M_C^B = M_{\hat{C}}^E$ כאשר $\hat{C} = ([v_1]_B, \ldots, [v_n]_B)$. כלומר, נחפש $\hat{C}$ עבורו $M_{\hat{C}}^E = A[T]_B^{-1}$. לפי הסעיף השני, נרצה $\hat{C} = (u_1, \ldots, u_n)$ עבור

$$u_i = \left(A[T]_B^{-1}\right)^{-1} e_i = [T]_B A^{-1} e_i.$$

לכן

$$v_i = \rho_B^{-1}\left([T]_B A^{-1} e_i\right).$$

תרגיל 6. יהי $V = \mathbb{C}_3[x]$, תהי

$$\begin{aligned} T\colon V &\to V \\ p(x) &\mapsto p(x+1) \end{aligned},$$

יהי $E = \left(1, x, x^2, x^3\right)$, הבסיס הסטנדרטי ותהי $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$. כיתבו מפורשות בסיס C של V עבורו $A = [T]_C^E$.

פתרון. לפי התרגיל הקודם, נרצה קודם $\hat{C} = (u_1, \ldots, u_4)$ כאשר $u_i = [T]_E A^{-1} e_i$. חישבנו ב־2 כי

$$[T]_E = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

וניתן לראות כי $A^2 = I$ כלומר $A^{-1} = A$. נשים לב כי

$$\begin{aligned} Ae_1 &= e_2 \\ Ae_2 &= e_1 \\ Ae_3 &= e_4 \\ Ae_4 &= e_3 \end{aligned}$$

ואז נקבל

$$u_1 = [T]_E A^{-1} e_1 = [T]_E e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$u_2 = [T]_E A^{-1} e_2 = [T]_E e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$u_3 = [T]_E A^{-1} e_3 = [T]_E e_4 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$u_4 = [T]_E A^{-1} e_4 = [T]_E e_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix},$$

כלומר

$$\hat{C}=\left(\begin{pmatrix}1\\1\\0\\0\end{pmatrix},\begin{pmatrix}1\\0\\0\\0\end{pmatrix},\begin{pmatrix}1\\3\\3\\1\end{pmatrix},\begin{pmatrix}1\\2\\1\\0\end{pmatrix}\right),$$

ולבסוף

$$C=(v_1,v_2,v_3,v_4)\coloneqq\left(1+x,1,1+3x+3x^2+x^3,1+2x+x^2\right).$$

ליתר ביטחון, נבדוק שהמטריצה המייצגת היא אכן A. מתקיים

$$\begin{aligned}T(1)&=1=v_2\\T(x)&=x+1=v_1\\T\left(x^2\right)&=(x+1)^2=1+2x+x^2=v_4\\T\left(x^3\right)&=(x+1)^3=1+3x+3x^2+x^3=v_3\end{aligned}$$

ולכן

$$\begin{aligned}[T]_C^E&=\begin{pmatrix}|&|&|&|\\ [T(1)]_C&[T(x)]_C&\left[T\left(x^2\right)\right]_C&\left[T\left(x^3\right)\right]_C\\|&|&|&|\end{pmatrix}\\&=\begin{pmatrix}|&|&|&|\\ [v_2]_C&[v_1]_C&[v_4]_C&[v_3]_C\\|&|&|&|\end{pmatrix}\\&=\begin{pmatrix}|&|&|&|\\e_2&e_1&e_4&e_3\\|&|&|&|\end{pmatrix}\\&=A\end{aligned}$$

כנדרש.

1.2 גרעין ותמונה

הגדרה 1.2.1 (גרעין של העתקה לינארית). יהיו V,W מרחבים וקטורים מעל אותו שדה ותהי $T\in\operatorname{Hom}(V,W)$. הגרעין של T הוא

$$\ker(T)\coloneqq\{v\in V\mid T(v)=0\}.$$

הגדרה 1.2.2 (תמונה של העתקה לינארית). יהיו V,W מרחבים וקטורים מעל אותו שדה ותהי $T\in\operatorname{Hom}(V,W)$. התמונה של T היא

$$\operatorname{Im}(T)\coloneqq\{T(v)\mid v\in V\}.$$

הגדרה 1.2.3 (דרגה של אופרטור לינארי). יהיו V,W מרחבים וקטורים מעל אותו שדה ותהי $T\in\operatorname{Hom}(V,W)$. הדרגה של T היא

$$\operatorname{rank}(T)\coloneqq\dim(\operatorname{Im}(T)).$$

הערה 1.2.4. אם V,W סוף־מימדיים עם בסיסים B,C בהתאמה, אז

$$\operatorname{rank}(T)=\operatorname{rank}\left([T]_C^B\right).$$

משפט 1.2.5 (משפט המימדים). יהי V מרחב וקטורי סוף־מימדי ויהי $T\in\operatorname{End}(V)$. אז

$$\dim V=\dim\operatorname{Im}(T)+\dim\ker(T).$$

תרגיל 7. יהי V מרחב וקטורי סוף־מימדי ויהי $v \in V$. מיצאו בסיס B של V עבורו $[v]_B = \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$.

פתרון. נשלים את (v) לבסיס $B_0 = (v_1, \ldots, v_n)$ של V כאשר $v_1 = v$. תהי

$$A := \begin{pmatrix} 1 & & & & \\ 1 & 1 & & 0 & \\ \vdots & & \ddots & & \\ 1 & & & 1 & \\ 1 & 0 & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix} \in M_n(\mathbb{F}).$$

A הפיכה, ולכן מתרגיל קודם קיים בסיס $B = (u_1, \ldots, u_n)$ של V עבורו $M_B^{B_0} = A$. נקבל

$$\begin{aligned} [v]_B &= [\mathrm{Id}_V\, v]_B \\ &= [\mathrm{Id}_V]_B^{B_0} [v]_{B_0} \\ &= A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

מפורשות, ראינו כי ניתן לקחת

$$u_i = \rho_{B_0}^{-1}\left([\mathrm{Id}]_B\, A^{-1} e_i\right) = \rho_{B_0}^{-1}\left(A^{-1} e_i\right).$$

תרגיל 8. יהי V מרחב וקטורי סוף־מימדי מעל שדה $\mathbb{F}$, ותהי $T \in \mathrm{End}_{\mathbb{F}}(V)$. הראו כי $\operatorname{rank} T = 1$ אם ורק אם יש בסיסים B, C ל־V כך שכל מקדמי $[T]_C^B$ הם 1.

פתרון. נניח כי יש בסיסים B, C כמתואר. אז $\operatorname{rank} T = \operatorname{rank} [T]_C^B = 1$.
בכיוון השני, נניח כי $\operatorname{rank} T = 1$. כלומר, $\dim \operatorname{Im} T = 1$. ממשפט המימדים מתקיים $\dim V = \dim \ker T + \dim \operatorname{Im} T$, לכן

$$\dim \ker T = \dim V - \dim \operatorname{Im} T = \dim V - 1.$$

יהי $n := \dim V$ ויהי

$$\tilde{B} := (u_1, \ldots, u_{n-1})$$

בסיס של $\ker T$.

יהי w וקטור פורש של $\operatorname{Im} T$ ויהי C בסיס של V כך שמתקיים $[w]_C = \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$, שקיים לפי התרגיל הקודם. יהי $v := T^{-1}(w)$, ואז $(v, u_1, \ldots, u_{n-1})$ בלתי־תלויים לינארית, כי $v \notin \ker T$. לכן זה בסיס של V. אז גם $B :=$ $(v, v + u_1, \ldots, v + u_{n-1})$ בסיס של V כי המטריצה

$$\begin{pmatrix} | & & | \\ [v]_{\tilde{B}} & \cdots & [v + u_{n-1}]_{\tilde{B}} \\ | & & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 & 1 \\ 0 & 1 & & 0 & 0 \\ \vdots & & \ddots & & \vdots \\ & 0 & & 1 & 0 \\ 0 & & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

הפיכה.

נסמן $C=(w_1,\dots,w_m)$. מתקיים

$$T(v)=w=w_1+\ldots+w_m$$

ולכל $i\in[n-1]$ מתקיים

$$\begin{aligned}T(v+u_i)&=T(v)+T(u_i)\\&=T(v)+0\\&=T(v)\\&=w_1+\ldots+w_m\end{aligned}$$

לכן $[T]_C^B$ מטריצה שכל מקדמיה הם 1.

תרגיל 9. תהי

$$\begin{aligned}T\colon\mathbb{R}_3[x]&\to\mathbb{R}_3[x]\\ p(x)&\mapsto p(-1)\end{aligned}.$$

מיצאו בסיסים B,C של $\mathbb{R}_3[x]$ עבורם

$$[T]_C^B=A\coloneqq\begin{pmatrix}1&1&1&1\\1&1&1&1\\1&1&1&1\\1&1&1&1\end{pmatrix}.$$

פתרון. ניקח בסיס $\left(x+1,x^2-1,x^3+1\right)\coloneqq\tilde{B}=(b_1,b_2,b_3)$ של $\ker(T)$, כאשר זהו בסיס כי זאת קבוצה בלתי־תלוייה לינארית מגודל מקסימלי (הגרעין לכל היותר 3 מימדי כי $T\neq0$). מתקיים $w\coloneqq-1=T(x)$ ואז $\operatorname{Im}(T)=\operatorname{Span}_{\mathbb{R}}(w)$. נחשב בסיס C עבורו $[w]_C=\begin{pmatrix}1\\1\\1\\1\end{pmatrix}$. נשלים את (v) לבסיס

$$C_0=(v_1,v_2,v_3,v_4)\coloneqq\left(-1,x,x^2,x^3\right).$$

המטריצה

$$X=\begin{pmatrix}1&0&0&0\\1&1&0&0\\1&0&1&0\\1&0&0&1\end{pmatrix}$$

הפיכה ולכן קיים בסיס $C=(u_1,u_2,u_3,u_4)$ עבורו $M_C^{C_0}=X$, כשראינו שאז $[w]_C=\begin{pmatrix}1\\1\\1\\1\end{pmatrix}$. כפי שראינו, ניתן לחשב את C לפי $u_i=\rho_{C_0}^{-1}\left(X^{-1}e_i\right)$. מתקיים

$$X^{-1}=\begin{pmatrix}1&0&0&0\\-1&1&0&0\\-1&0&1&0\\-1&0&0&1\end{pmatrix}$$

ולכן

$$u_1=\rho_{C_0}^{-1}\left(\begin{pmatrix}1\\-1\\-1\\-1\end{pmatrix}\right)=-1-x-x^2-x^3$$

$$u_2=\rho_{C_0}^{-1}\left(\begin{pmatrix}0\\1\\0\\0\end{pmatrix}\right)=x$$

$$u_3=\rho_{C_0}^{-1}\left(\begin{pmatrix}0\\0\\1\\0\end{pmatrix}\right)=x^2$$

$$.u_4=\rho_{C_0}^{-1}\left(\begin{pmatrix}0\\0\\0\\1\end{pmatrix}\right)=x^3$$

כלומר, $.C=\left(-1-x-x^2-x^3,x,x^2,x^3\right)$
ניקח $v=x\in V$ **כך שיתקיים** $T\left(v\right)=-1=w$ **ואז**

$$B=\left(v,v+b_1,v+b_2,v+b_3\right)=\left(x,2x+1,x^2+x-1,x^3+x+1\right)$$

כמו בתרגיל הקודם.
אכן, מתקיים

$$\begin{aligned}T\left(x\right)&=-1\\T\left(2x+1\right)&=-2+1=-1\\T\left(x^2+x-1\right)&=\left(-1\right)^2-1-1=1-2=-1\\T\left(x^3+x+1\right)&=\left(-1\right)^3-1+1=-1\end{aligned}$$

וגם $[-1]_C=\begin{pmatrix}1\\1\\1\\1\end{pmatrix}$**, לכן**

$$,[T]_C^B=\begin{pmatrix}1&1&1&1\\1&1&1&1\\1&1&1&1\\1&1&1&1\end{pmatrix}$$

כפי שרצינו.

פרק 2

סכומים ישרים

פרק 3

מרחבים שמורים

פרק 4

לכסינות

הגדרה 4.0.1 (אופרטור לכסין). אופרטור $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$ נקרא לכסין אם קיים בסיס B של V וקיימים $\alpha_1, \ldots, \alpha_n \in \mathbb{F}$ עבורם

$$[T]_B = \begin{pmatrix} \alpha_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \alpha_n \end{pmatrix}.$$

בסיס B כזה נקרא בסיס מלכסן עבור T, והמטריצה $[T]_B$ נקראת מטריצה אלכסונית.

הגדרה 4.0.2. יהי $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$. וקטור $v \in V \setminus \{0\}$ נקרא וקטור עצמי של T אם קיים $\lambda \in \mathbb{F}$ עבורו $T(v) = \lambda v$. במקרה זה λ נקרא ערך עצמי של T.

הערה 4.0.3. v וקטור עצמי של T אם ורק אם קיים $\lambda \in \mathbb{F}$ עבורו $T(v) = \lambda v$. מתקיים $\operatorname{Span}_{\mathbb{F}}(v) = \{\lambda v \mid \lambda \in \mathbb{F}\}$ ולכן באופן שקול $T(v) \in \operatorname{Span}_{\mathbb{F}}(v)$ ובאופן שקול $T(\alpha v) = \alpha T(v) \in \operatorname{Span}_{\mathbb{F}}(v)$ לכל $\alpha \in \mathbb{F}$.
לכן, v וקטור עצמי של T אם ורק אם $\operatorname{Span}_{\mathbb{F}}(v)$ הינו T-שמור.

הערה 4.0.4. אופרטור $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$ הינו לכסין אם ורק אם קיים בסיס של V שמורכב מוקטורים עצמיים של T.

הגדרה 4.0.5 (מרחב עצמי). יהי $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$ ויהי λ ערך עצמי של T. המרחב העצמי של T עם הערך λ הוא

$$V_\lambda := \{v \in V \mid T(v) = \lambda v\} = \ker(\lambda \operatorname{Id}_V - T).$$

הגדרה 4.0.6 (פולינום אופייני). יהי $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$. הפולינום האופייני של T הוא

$$p_T(x) := \det(x \operatorname{Id}_V - T).$$

הערה 4.0.7. בפועל, נסתכל בדרך כלל על פולינום אופייני של מטריצה, כיוון שצריך לבחור בסיס כדי לחשב את הדטרמיננטה. ראינו כי הדטרמיננטה לא תלויה בבחירת הבסיס, ולכן $p_T(x) = p_{[T]_B}(x)$ לכל בסיס B של V, כאשר $p_A(x) = \det(xI - A)$.

מסקנה 4.0.8. איבר $\lambda \in \mathbb{F}$ הוא ערך עצמי של T אם ורק אם $\ker(\lambda \operatorname{Id}_V - T) \neq 0$, אם ורק אם $p_T(\lambda) = \det(\lambda \operatorname{Id}_V - T) = 0$.
כלומר, הערכים העצמיים של T הם השורשים של p_T.

הערה 4.0.9. כיוון שלכל פולינום $p \in \mathbb{C}[x]$ יש שורש, לכל $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{C}}(V)$ יש ערך עצמי.

הגדרה 4.0.10 (ריבוי אלגברי). יהי $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$. הריבוי האלגברי של ערך עצמי $\lambda \in \mathbb{F}$ הוא הריבוי שלו כשורש של p_T. נסמו $r_a(\lambda)$.

הגדרה 4.0.11 (ריבוי גיאומטרי). יהי $T \in \operatorname{End}_{\mathbb{F}}(V)$. הריבוי הגיאומטרי של ערך עצמי $\lambda \in \mathbb{F}$ הוא $r_g(\lambda) := \dim V_\lambda$.

הערה 4.0.12. מתקיים תמיד $r_a(\lambda) \leq r_g(\lambda)$.

הגדרה 4.0.13. תהי $A\in \mathrm{Mat}_n\left(\mathbb{F}\right)$ ויהי $T=T_A$ אופרטור כפל ב־A משמאל (כלומר, $T\left(v\right)=Av$). אם T לכסין, קיים בסיס B עבורו $D:=\left[T\right]_B$ אלכסונית. אז

$$\begin{aligned}A&=\left[T\right]_E\\&=\left[\mathrm{Id}\circ T\circ \mathrm{Id}\right]_E\\&=M_E^B\left[T\right]_B M_B^E\\&=M_E^B D\left(M_E^B\right)^{-1}\end{aligned}$$

ואם נסמן $P=M_E^B$ נקבל כי זאת מטריצה הפיכה עבורה $P^{-1}AP=D$.
לכן, נגיד שמטריצה $A\in \mathrm{Mat}_n\left(\mathbb{F}\right)$ הפיכה אם קיימת $P\in \mathrm{Mat}_n\left(\mathbb{F}\right)$ הפיכה עבורה $P^{-1}AP$ אלכסונית.

תרגיל 10. 1. תהי $A\in \mathrm{Mat}_n\left(\mathbb{R}\right)$. הוכיחו כי אם אין ל־$T_A$ תת־מרחב שמור ממימד 1, יש לה ת־מרחב שמור ממימד 2.

2. נניח כי $A\in \mathrm{Mat}_n\left(\mathbb{C}\right)$ מטריצה שכל מקדמיה ממשיים. הוכיחו כי אם λ ערך עצמי של T_A, גם $\bar{\lambda}$ ערך עצמי של T_A.

פתרון. עבור מטריצה $A=\left(a_{i,j}\right)\in \mathrm{Mat}_{n,m}$ נגדיר

$$\bar{A}=\left(\bar{a}_{i,j}\right)$$

את המטריצה שמקדמיה הם המספרים הצמודים לאלו ב־A. נשים לב כי עבור שתי מטריצות $A\in \mathrm{Mat}_{m,n}\left(\mathbb{C}\right),B\in \mathrm{Mat}_{n,\ell}\left(\mathbb{C}\right)$ מתקיים

$$\begin{aligned}\left(\overline{AB}\right)_{i,j}&=\overline{\sum_{k=1}^{n}a_{i,k}b_{k,j}}\\&=\sum_{k=1}^{n}\overline{a_{i,k}}\overline{b_{k,j}}\\&=\left(\left|A\right|\left|B\right|\right)_{i,j}\end{aligned}$$

ולכן $\overline{AB}=\bar{A}\bar{B}$.

1. תת־מרחב T_A־שמור ממימד 1 הוא מהצורה $\mathrm{Span}_{\mathbb{R}}\left(v\right)$ עבור וקטור עצמי v של A. לכן מההנחה, אין ל־T_A וקטורים עצמיים.

אבל, אפשר לחשוב על A כעל מטריצה ב־$\mathrm{Mat}_n\left(\mathbb{C}\right)$ שנסמנה $\tilde{A}$. אז ל־$T_{\tilde{A}}\in \mathrm{End}_{\mathbb{C}}\left(\mathbb{C}^n\right)$ יש וקטור עצמי כאופרטור מעל $\mathbb{C}$. יהי $v\in\mathbb{C}^n$ וקטור עצמי של $T_{\tilde{A}}$ עם ערך עצמי $\lambda=\alpha+i\beta$, ונכתוב

$$v=\begin{pmatrix}u_1+iw_1\\ \vdots\\ u_n+iw_n\end{pmatrix}=u+iw$$

כאשר $u,w\in\mathbb{C}^n$ וקטורים עם מקדמים ממשיים. נוכל לחשוב עליהם כחיים ב־$\mathbb{R}^n$. אז

$$\begin{aligned}Au+iAw&=A\left(u+iw\right)\\&=Av\\&=\lambda v\\&=\left(\alpha+i\beta\right)\left(u+iw\right)\\&=\alpha u+\alpha iw+\beta iu-\beta w\\&=\left(\alpha u-\beta w\right)+i\left(\alpha w+\beta u\right)\end{aligned}$$

כאשר $Au,Aw\in\mathbb{R}^n$. אז, נוכל להשוות מקדמים ולקבל

$$\begin{aligned}T_A\left(u\right)=Au=\alpha u-\beta w\in \mathrm{Span}\left(u,w\right)\\ .T_A\left(w\right)=Aw=\alpha w+\beta u\in \mathrm{Span}\left(u,w\right)\end{aligned}$$

לכן $\mathrm{Span}\left(u,w\right)$ הינו תת־מרחב L_A־שמור של $\mathbb{R}^n$.

2. אם λ ממשי אין מה להוכיח כי $\lambda=\bar{\lambda}$. נניח אם כן כי $\lambda=\alpha+i\beta$ עבור $\beta\neq 0$. נסמן ב־$v=u+iw$ וקטור עצמי של A עם ערך עצמי λ, כאשר $u,w\in\mathbb{C}^n$ עם מקדמים ממשיים. אז

$$\bar{A}\bar{v}=\overline{Av}=\overline{\lambda v}=\bar{\lambda}\bar{v}$$

ולכן $\bar{v}$ וקטור עצמי של A עם ערך עצמי $\bar{\lambda}$, כנדרש.