

Spatiu liniar / vectorial

Fie K un corp ($K = \mathbb{R}$)

Un spatiu liniar V este o multime cu 2 operatii $+$, \cdot

$(V, +)$ grup comutativ

$$\cdot : K \times V \rightarrow V$$

cu 4 prop

$$\left\{ \begin{array}{l} 1. \bar{v} = \bar{v} \\ (\alpha + \beta)\bar{v} = \alpha\bar{v} + \beta\bar{v} \\ \alpha(\bar{v} + \bar{w}) = \alpha\bar{v} + \alpha\bar{w} \\ (\alpha\beta)\bar{v} = \alpha(\beta\bar{v}) \end{array} \right.$$

$$\forall \bar{v}, \bar{w} \in V$$

$$\forall \alpha, \beta \in K$$

$W \subseteq V$: W subsaptiu liniar al lui V

$$\forall \bar{u}, \bar{v} \in W$$

daca W este spatiu liniar. $\Leftrightarrow \bar{u} - \bar{v} \in W$

\Rightarrow baza in $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ $\forall \alpha \in K, \bar{u} \in W$

1) \cdot liniar indep

2) \cdot sistem de generatori

Multele din spațiile în care lucrăm sunt \mathbb{R}^n , $n \in \mathbb{N}$.

$$1) \Leftrightarrow \text{rang } [v_1 \dots v_n] = k$$

\mathbb{R}^n baza canonică este

$$\bar{e}_1 = (1, 0, \dots, 0)$$

$$\bar{e}_2 = (0, 1, 0, \dots, 0) \in \mathbb{R}^n$$

\vdots

$$\bar{e}_n = (0, 0, \dots, 0, 1)$$

Orică bară dintr-un spațiu liniar finit are același nr de elemente.

\Rightarrow Dacă în \mathbb{R}^n aleg n vectori și
deficient să verifice prima cond

$$\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n \text{ l.i.} \Leftrightarrow \text{rang } [\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n] = n$$

$$\Leftrightarrow \det (\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n) \neq 0$$

$$\mathbb{R}^n$$

Alt ext de op liniare $M_{\text{ax}}(\mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^{a \times b}$

Seminar 5

$$\mathcal{M}_{3,2} \cong \frac{\mathbb{R}^{3 \times 2}}{\mathbb{R}^6} = \begin{pmatrix} 1, 0, 0, 0, 0, 0 \\ \vdots \\ 0, 0, 0, 0, 0, 1 \end{pmatrix}$$

*Exerciții recomandate: 5.1, 5.2, 5.3, 5.4, 5.5, 5.6

*Rezerve: 5.9, 5.10, 5.13, 5.17

S5.1 Fie $M := \left\{ A \in \mathcal{M}_{3,2}(\mathbb{R}) \mid A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & 0 \\ 0 & d \end{bmatrix}, a, b, c, d \in \mathbb{R}, a = b + c \right\} \subseteq \mathcal{M}_{3,2}(\mathbb{R})$

a) Să se arate că M este un subspațiu liniar al spațiului ($\mathcal{M}_{3,2}(\mathbb{R}), +, \cdot$).

b) Să se afle o bază a lui M și $\dim(M)$.

c) Să se arate că $B = \{A_1, A_2, A_3\}$, unde

$$A_1 = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, A_2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}, A_3 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

este o bază a lui M . Să se găsească coordonatele vectorului $C = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ în această bază.

$a = b + c \rightarrow a$ dep
de b și c

→ Poartă cu
3 elemente

Fie $A_1 = \begin{bmatrix} a_1 & b_1 \\ c_1 & 0 \\ 0 & d_1 \end{bmatrix}$ $a_1 = b_1 + c_1$

$\in M$

$$A_2 = \begin{bmatrix} a_2 & b_2 \\ c_2 & 0 \\ 0 & d_2 \end{bmatrix} \quad a_2 = b_2 + c_2$$

$$A_1 - A_2 = \begin{bmatrix} a_1 - a_2 & b_1 - b_2 \\ c_1 - c_2 & 0 \\ 0 & d_1 - d_2 \end{bmatrix}$$

Mai trebuie

verificat că $a_1 - a_2 = b_1 - b_2 + c_1 - c_2$

$$a_1 = b_1 + c_1 \quad (-)$$

$$a_2 = b_2 + c_2$$

$$a_1 - a_2 = b_1 - b_2 + c_1 - c_2$$

$$\Rightarrow A_1 - A_2 \in M \quad (1)$$

$$\lambda \in \mathbb{R}$$

$$\lambda A_1 = \begin{bmatrix} \lambda a_1 & \lambda b_1 \\ \lambda c_1 & 0 \\ 0 & \lambda d_1 \end{bmatrix}$$

$$a_1 = b_1 + c_1 \quad | \cdot \lambda$$

$$\lambda a_1 = \lambda(b_1 + c_1) \xrightarrow[\text{distributiv}]{} \lambda b_1 + \lambda c_1$$

$$\Rightarrow \lambda A_1 \in M \quad (2) \quad \text{folia de adunare}$$

$$(1), (2) \Rightarrow M \subseteq \mathcal{M}_{3,2}(\mathbb{R})$$

Alternativ $\forall \lambda, \mu \quad \forall A_1, A_2 \in M$

$$\lambda A_1 + \mu A_2 \in M$$

Intuitiv, am 3 componente independente: b, c, d

Găseșc o bază constând din pt $\Rightarrow b=1, c=0, d=0$
 $\Rightarrow b=0, c=1, d=0$
 $\Rightarrow b=0, c=0, d=1$

O bază nu e unică

Fie $B = \{B_L, B_C, B_D\}$

$$B_L = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$B_C = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$B_D = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Trebuie să verificăm că B este

- \hookrightarrow
1. B l. vidup
 2. B s. gen

$$\begin{aligned} B \text{ l.i. dacă } \alpha_1 \bar{v}_1 + \alpha_2 \bar{v}_2 + \dots + \alpha_n \bar{v}_n = \underline{0} \\ \left\{ \bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n \right\} \Rightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0 \end{aligned}$$

$$L.I. \quad \alpha B_E + \beta B_C + \mu B_D = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\alpha \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \gamma \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \alpha & \alpha \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \beta & 0 \\ \beta & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & \mu \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \alpha + \beta & \alpha \\ \beta & 0 \\ 0 & \mu \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\underbrace{\begin{cases} \alpha + \beta = 0 \\ \alpha = 0 \\ \beta = 0 \\ \mu = 0 \end{cases}}_{\alpha + \beta = 0} \Rightarrow \begin{array}{l} \beta \text{ s.l.} \\ \Rightarrow \end{array}$$

2. S. GEN

$B = \{\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n\}$ s. gen dac̄ $\forall \bar{v} \in V$

$\exists \alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}$?

$$\bar{v} = \bar{v}_1 \bar{w}_1 + \dots + \bar{v}_n \bar{w}_n$$

Ponim u A = $\begin{bmatrix} a & b \\ c & 0 \\ 0 & d \end{bmatrix} \in M \quad a = b + c$

Cent coef o.ř $A = \alpha B_a + \beta B_c + \gamma B_d$

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & 0 \\ 0 & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha + \beta & \alpha \\ \beta & 0 \\ 0 & \gamma \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \gamma = d \quad a = b + c = \alpha + \beta$$

$$\beta = c$$

$$\alpha = b$$

\Rightarrow Eg are loc pt coef gášiti \rightarrow
 B s. gen

β s.l.i + β r.gen $\Rightarrow \beta$ bază \Rightarrow
 $\dim M = \text{card } \beta = 3$

c)

$$A_1 = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, A_2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}, A_3 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Să se găsească coordonatele vectorului $C = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ în această bază.

Eu ştiu de la pct b că o bază în M are 3 elemente \Rightarrow oricare altă bază are 3 elemente. Pt $\{A_1, A_2, A_3\}$ e suficient să verificăm doar una din cele două condiții:

Verificăm liniare independentă:

Fie $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$

$$\alpha A_1 + \beta A_2 + \gamma A_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\alpha \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} + \gamma \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2\beta & -\alpha + \beta + \mu \\ \alpha + \beta - \mu & 0 \\ 0 & \alpha - \beta + \mu \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} 2\beta = 0 \Rightarrow \beta = 0 \\ -\alpha + \beta + \mu = 0 \Rightarrow -\alpha + \mu = 0 \\ \alpha + \beta - \mu = 0 \Rightarrow \alpha - \mu = 0 \\ \alpha - \beta + \mu = 0 \Rightarrow \alpha + \mu = 0 \end{array} \right\} \quad \textcircled{4}$$

$$2\mu = 0 \Rightarrow \mu = 0$$

$$\rightarrow \alpha = 0$$

$$\Rightarrow \{A_1, A_2, A_3\} \text{ l.i. } \xrightarrow{\dim M=3}$$

$\{A_1, A_2, A_3\}$ base

$$\text{Cant } C = m A_1 + n A_2 + p A_3$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = m \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} + n \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} + p \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases}
 l = 2m \Rightarrow m=2 \\
 2 = -m + n + p \rightarrow -m + \cancel{n} + p = \cancel{l} \rightarrow \\
 2 = m + n - p \rightarrow 2 = m + 2 - p \xrightarrow{-m + p = 0} \underline{m - p = 0} \\
 l = m - 2 + p \rightarrow \\
 m + p = 3 \\
 \rightarrow m = p
 \end{cases}$$

$m = p = \frac{3}{2}$

$$C = \frac{3}{2} A_1 + 2 A_2 + \frac{3}{2} A_3$$

$$\text{Coord bei } C = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ 2 \\ \frac{3}{2} \end{pmatrix} \text{ in Basis } \{A_1, A_2, A_3\}$$

S5.2 Să se analizeze liniara dependență / independentă a următoarelor multimi și să se stabilească, în caz de dependență liniară a lor, relația de dependență în cauză.

a) $\{(1, 1, 1), (1, -2, 3), (-1, 11, -9)\} \subset \mathbb{R}^3; \Rightarrow$ liniar dependență

b) $\{f_1(x) = e^{2x}, f_2(x) = xe^{-x}, f_3(x) = x^2e^x\} \subset \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R});$

c) $\{(1, -1, 3), (-1, 1, 4), (1, 1, 1)\} \subset \mathbb{R}^3;$

d) $\{f_1(x) = 1, f_2(x) = \cos 2x, f_3(x) = \cos^2 x\} \subset \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}).$

a) Am 3 vectori în $\mathbb{R}^3 \rightarrow$ lin dep

Plec cu

$$\alpha \overrightarrow{v_1} + \beta \overrightarrow{v_2} + \gamma \overrightarrow{v_3} = \overline{0}$$

$$\alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} -1 \\ 11 \\ -9 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha + \beta - \gamma = 0 \\ \alpha - 2\beta + 11\gamma = 0 \\ \alpha + 3\beta - 9\gamma = 0 \end{array} \right\}$$

sist liniar
omogen (toti
termeni
liberi sunt 0)

Cu 3 ec, 3 nec.

Există în totdeauna soluția $\alpha = \beta = \gamma = 0$

Pt că ea să fie unică \Leftrightarrow

$$\det [\overrightarrow{v_1}, \overrightarrow{v_2}, \overrightarrow{v_3}] \neq 0$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & -2 & 11 \\ 1 & 3 & -9 \\ \hline \sqrt{1} & \sqrt{2} & \sqrt{3} \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} C_1 = C_1 + C_3 \\ \hline C_2 = C_2 + C_3 \end{array}$$

$$\det \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 12 & 9 & 11 \\ -8 & -6 & -9 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} C_1 = \frac{1}{4} C_1 \\ \hline C_2 = \frac{1}{3} C_2 \end{array}$$

$$\det \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 3 & 3 & 11 \\ -2 & -2 & -9 \end{pmatrix} = 0 \quad \begin{array}{l} C_1 = C_2 \\ \hline \frac{1}{4} C_1 = \frac{1}{3} C_2 \\ \frac{1}{4}(C_1 + C_3) = \frac{1}{3}(C_2 + C_3) \\ 3C_1 + 3C_3 = 4C_2 + 4C_3 \\ 3C_1 - 4C_2 - C_3 = 0 \\ 3\sqrt{1} - 4\sqrt{2} - \sqrt{3} = 0 \end{array}$$

Für $\Delta = \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ 3 & 11 \end{vmatrix} = 3$ um mindestens einen

β sei μ und α PP

$\alpha = x$

$\beta = y$

$\gamma = z$

$\alpha + \beta - \gamma = 0$

$\alpha - 2\beta + 11\gamma = 0$

$\alpha + 3\beta - 9\gamma = 0$

$\begin{array}{l} \beta - y = -x \\ -2\beta + 11y = -x \\ \hline 2\beta - 2y = -2x \\ 9y = -3x \end{array}$

$$\mu = -\frac{x}{3}$$

$$\beta = -x + \mu = -x - \frac{x}{3} = -\frac{4x}{3}$$

$$(x, \beta, \mu) = \left\{ \left(x, -\frac{4x}{3}, -\frac{x}{3} \right) \middle| x \in \mathbb{R} \right\}$$

Aleg pe $x = 3 \Rightarrow \alpha = 3$

$$\beta = -4$$

$$\mu = -1$$

Rel de linieră dep:

$$3\bar{J_1} - 4\bar{J_2} - \bar{J_3} = 0$$

$$\rightarrow \bar{J_3} = 3\bar{J_1} - 4\bar{J_2}$$

Dacă $x = 1 \Rightarrow \alpha = 1$

$$\beta = -\frac{4}{3}$$

$$\mu = -\frac{1}{3}$$

$$\bar{J_1} - \frac{4}{3}\bar{J_2} - \frac{1}{3}\bar{J_3} = 0$$

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

$\{f_1(x) = e^{2x}, f_2(x) = xe^{-x}, f_3(x) = x^2e^x\} \subset \underline{\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})}$

||
Sp Lim
rig limit
dimensional

$0: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

$$0(x) = 0$$

$\forall x \in \mathbb{R}$

Find $\alpha f_1 + \beta f_2 + \gamma f_3 = 0$ (eg de
bet.)

→ Are loc equalities

$$(\alpha f_1 + \beta f_2 + \gamma f_3)(x) = 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

$$\alpha e^{2x} + \beta x e^{-x} + \gamma x^2 e^x = 0$$

$$\text{Pt } x=0 \quad \underbrace{\alpha \cdot e^{20}}_0 + \underbrace{\beta \cdot 0 \cdot e^{-0}}_0 + \underbrace{\gamma \cdot 0^2 \cdot e^0}_0 = 0$$

$$\Rightarrow \alpha = 0$$

$$x=1 \quad 0 \cdot e^2 + \underbrace{\beta 1 \cdot e^{-1}}_{\frac{\beta}{e}} + \gamma \cdot 1 \cdot e^1 = 0 \\ \frac{\beta}{e} + \gamma e = 0 \quad | \cdot e^2$$

$$x=-1 \quad 0 \cdot e^2 + \beta \cdot (-1) e + \gamma \cdot (-1)^2 \cdot e^{-1} = 0 \\ -\beta e + \frac{\gamma}{e} = 0 \quad \textcircled{1}$$

$$\gamma e^3 + \frac{\gamma}{e} = 0$$

$$\gamma \left(e^3 + \frac{1}{e} \right) = 0 \\ e^3 + \frac{1}{e} \neq 0 \\ e > 0$$

$$\rightarrow \gamma = 0$$

$$\rightarrow \beta e = 0 \rightarrow \beta = 0$$

$\Rightarrow \alpha = \beta = \gamma = 0 \rightarrow$ Multilinear
indep

c)

$$\{(1, -1, 3), (-1, 1, 4), (1, 1, 1)\} \subset \mathbb{R}^3;$$

Anem 3 vectori în \mathbb{R}^3 cu
studiul l.i. \Leftrightarrow a studia dacă

$$\det [\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3] \neq 0$$

$$\left| \begin{array}{ccc} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 1 \end{array} \right| \quad \begin{array}{l} C_1 = C_1 + C_2 \\ \hline C_2 = C_2 + C_3 \end{array}$$

$$\left| \begin{array}{ccc} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 7 & 5 & 1 \end{array} \right| \quad \begin{array}{l} C_1 = \frac{1}{7} C_1 \\ \hline C_2 = \frac{1}{2} C_2 \end{array}$$

$$1 \cdot (-1)^{1+3} \left| \begin{array}{cc} 0 & 2 \\ 7 & 5 \end{array} \right| = -14 \neq 0 \Rightarrow$$

$\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$ l. uidep

S5.3

$$\tilde{v}_1 \quad \tilde{v}_2 \quad \tilde{v}_3$$

1°. Să se arate că $B = \{(3, 1, 5), (3, 6, 2), (-1, 0, 1)\}$ formează o bază pentru $(\mathbb{R}^3, +, \cdot)$, la fel orientată ca baza canonica a lui \mathbb{R}^3 .

2°. Să se determine $m \in \mathbb{R}$, astfel încât multimea $B' = \{(\underline{\tilde{w}_1}, \underline{\tilde{w}_2}, \underline{\tilde{w}_3})\}$ să fie o bază a lui \mathbb{R}^3 , contrar orientată bazei canonice a lui \mathbb{R}^3 .

3°. Pentru valorile lui m determinate la 2°, să se afle matricea S a schimbării de bază de la B la B' .

4°. Să se determine coordonatele vectorului $x = \underbrace{(1, 2, -1)}_{\text{baza canonice}}$ în baza B .

1. 3 vectori în \mathbb{R}^3

nr vectori = dim SP \Leftrightarrow

a studia dacă e liniară \Leftrightarrow

a studia lim. videt \Leftrightarrow

a studia dacă $\det [\tilde{v}_1, \tilde{v}_2, \tilde{v}_3]$ e $\neq 0$.

$$\left| \begin{array}{ccc} 3 & 3 & -1 \\ 1 & 6 & 0 \\ 5 & 2 & 1 \end{array} \right| \quad L_1 = L_1 + L_3$$

$$\left| \begin{array}{ccc} 8 & 5 & 0 \\ 1 & 6 & 0 \\ 5 & 2 & 1 \end{array} \right| = 1 \cdot (-1)^{3+3} \left| \begin{array}{cc} 8 & 5 \\ 1 & 6 \end{array} \right| =$$

$3 > 0 \rightarrow$

B liniar la fel
orientată cu Bc

2. A dem că B' e bază \Leftrightarrow
card $B' = \dim \mathbb{R}^3$

a gäsi $\det[\bar{w}_1, \bar{w}_2, \bar{w}_3] \neq 0$

$$\left| \begin{array}{ccc} m & 1 & m \\ 2 & 1 & 1 \\ -3 & -1 & 3 \end{array} \right| \quad \begin{array}{l} l_1 = l_1 + l_3 \\ \underline{l_2 = l_2 + l_3} \end{array}$$

$$\left| \begin{array}{ccc} m-3 & 0 & m+3 \\ -1 & 0 & 1 \\ -3 & -1 & 3 \end{array} \right| = (-1) \cdot (-1)^{3+2} \left| \begin{array}{cc} m-3 & m+3 \\ -1 & 1 \end{array} \right|$$

$$= 1(m-3) - (-1)(m+3) =$$

$$1m-12 + m+3 =$$

$$5m-9$$

$$\text{Vom } m \in 5m-9 < 0 \Leftrightarrow$$

$$m < \frac{9}{5} \Leftrightarrow m \in (-\infty, \frac{9}{5})$$

$$B_C \xrightarrow{S_{CB}} B$$

3.

$$S_{CB} - S_{BB'}^{-1} = S_{CB}^{-1}$$

$$\rightarrow S_{BB'}^{-1} = (S_{CB})^{-1} \cdot S_{CB}^{-1}$$

$$S_{BB'}^{-1} = ?$$

$$Sc_B = \begin{pmatrix} 3 & 3 & -1 \\ 1 & 5 & 0 \\ 5 & 2 & 1 \end{pmatrix} \quad Sc_B^{-1}$$

$$Sc_B' = \begin{pmatrix} m & 1 & m \\ 2 & 1 & 1 \\ -3 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$Sc_B^T = \left(\begin{array}{c|cc} (3) & (1) & (5) \\ \hline 3 & 1 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$Sc_B^* = \begin{pmatrix} (-1)^{1+1} \cdot 6 & (-1)^{1+2} \cdot 5 & (-1)^{1+3} \cdot 5 \\ (-1)^{2+1} \cdot 1 & (-1)^{2+2} \cdot 8 & (-1)^{2+3} \cdot 1 \\ (-1)^{3+1} \cdot (-28) & \underline{(-1)^{3+2} \cdot (-9)} & (-1)^{3+3} \cdot 15 \end{pmatrix}$$

$$Sc_B^{-1} = \frac{1}{63} \begin{pmatrix} 6 & -5 & 5 \\ -1 & 8 & -1 \\ -28 & 9 & 15 \end{pmatrix}$$

$$S_{B\bar{B}'} = (S_{cB})^{-1} \cdot S_{cB'}$$

$$S_{B\bar{B}'} = \frac{1}{43} \begin{pmatrix} 6m-28 & -5 & 6m+13 \\ -m+19 & 8 & -m+5 \\ -28m-27 & -34 & -28m+56 \end{pmatrix}$$

i. \bar{x} in linear B

$$\bar{x} = (\bar{v}_1 \ \bar{v}_2 \ \bar{v}_3) (S_{cB})^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\bar{x} = (\bar{v}_1 \ \bar{v}_2 \ \bar{v}_3) \frac{1}{43} \begin{pmatrix} 6 & -5 & 6 \\ -1 & 8 & -1 \\ -28 & 9 & 15 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\bar{x} = (\underbrace{\bar{v}_1 \ \bar{v}_2 \ \bar{v}_3}_{\text{in linear B}}) \frac{1}{43} \begin{pmatrix} -10 \\ 16 \\ -25 \end{pmatrix}$$

$$\bar{x} = \underbrace{S_{CB} \cdot (S_{CB})^{-1}}_I \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

S5.4 Să se arate că aplicația $\langle \cdot, \cdot \rangle: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, definită prin

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = 2x_1y_1 + x_1y_2 + x_2y_1 + x_2y_2 + 5x_3y_3, \quad \mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3), \quad \mathbf{y} = (y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3,$$

definește un produs scalar pe \mathbb{R}^3 .

$\langle \cdot, \cdot \rangle$ nu este produs scalar dacă

$$1. \quad \langle \bar{\mathbf{x}}, \bar{\mathbf{x}} \rangle \geq 0 \quad \forall \bar{\mathbf{x}}$$

$$\text{Nici } \langle \bar{\mathbf{x}}, \bar{\mathbf{x}} \rangle = 0 \Leftrightarrow \bar{\mathbf{x}} = 0$$

$$2. \quad \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{y}, \mathbf{x} \rangle$$

$$3. \circ \quad \langle \alpha \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \alpha \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$$

$$\bullet \quad \langle \mathbf{x} + \mathbf{z}, \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle + \langle \mathbf{z}, \mathbf{y} \rangle$$

$$\bullet \quad \langle \mathbf{x}, \alpha \mathbf{y} \rangle = \alpha \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$$

$$\bullet \quad \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} + \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle + \langle \mathbf{x}, \mathbf{z} \rangle$$

Dacă verificăm 2 cărăbușii și să

le verificăm pe primele 2

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = 2x_1^2 + x_1x_2 + x_2x_1 + x_2^2 + 5x_3^2$$

$$\bar{\mathbf{x}} = (x_1, x_2, x_3) \quad \leq 2x_1^2 + 2x_1x_2 + x_2^2 + 5x_3^2$$

$$= x_1^2 + x_2^2 + 2x_1x_2 + x_2^2 + 5x_3^2$$

$$x_1^2 + (x_1 + x_2)^2 + 5x_3^2 \geq 0$$

$$x_1^2 + (x_1 + x_2)^2 + 5x_3^2 = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_1 + x_2 = 0 \Rightarrow x_2 = 0 \\ x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \bar{x} &= 0 \\ \langle \bar{y}, \bar{x} \rangle &= 2\cancel{y_1}\cancel{x_1} + \cancel{y_1}\cancel{x_2} + \cancel{y_2}\cancel{x_1} + \cancel{y_2}\cancel{x_2} + \cancel{y_3}\cancel{x_3} \\ \langle \bar{x}, \bar{y} \rangle &= 2x_1\cancel{y_1} + \cancel{x_1}y_2 + \cancel{x_2}y_1 + \cancel{x_2}y_2 + 5x_3\cancel{y_3} \\ &\quad \text{, , } m^2 \\ \Rightarrow \langle \bar{x}, \bar{y} \rangle &= \langle \bar{y}, \bar{x} \rangle \end{aligned}$$

3. Alternativ:

$$A = \begin{pmatrix} \text{coef } \bar{y}_1 x_1 y_1 & \text{coef } \bar{y}_1 x_1 y_2 & \text{coef } \bar{y}_1 x_1 y_3 \\ \text{coef } \bar{y}_1 x_2 y_1 & \text{coef } \bar{y}_1 x_2 y_2 & \text{coef } \bar{y}_1 x_2 y_3 \\ \text{coef } \bar{y}_1 x_3 y_1 & \text{coef } \bar{y}_1 x_3 y_2 & \text{coef } \bar{y}_1 x_3 y_3 \end{pmatrix}$$

Dacă avem loc:

$$\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = l(x_1, x_2, x_3) A \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

→ biliniară

Practic dacă apoi ^{în sumă} se scrie produse de

tip $x_i y_j$ și nu apăr puteri sau termeni, apoi e biliniară

$$\langle x, y \rangle = 2x_1y_1 + x_1y_2 + x_2y_1 + x_2y_2 + 5x_3y_3$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

A simétrica
 $\Leftrightarrow A = A^T$

$$\langle x, y \rangle = (x_1, x_2, x_3) A \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

\Leftrightarrow bilinear

A simétrica \Rightarrow \langle , \rangle simétrica

$$\bar{v}_1 \quad \bar{v}_2 \quad \bar{v}_3$$

S5.5 Fie spațiul liniar real \mathbb{R}^3 , dotat cu produsul scalar euclidian. Să se analizeze ortogonalitatea sistemului de vectori $U = \{(1, -1, 1), (0, 1, 1), (-2, -1, 1)\}$. Să se calculeze apoi $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle$, $\langle \mathbf{u}, \mathbf{w} \rangle$ și $\langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle$, unde $\mathbf{u} = (-1, 1, 2)$, $\mathbf{v} = (-1, 1, 1)$ și $\mathbf{w} = (1, 2, 3)$.

Produs scalar canonice

$$\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3$$

$$\bar{x} = (x_1, x_2, x_3)$$

$$\bar{y} = (y_1, y_2, y_3)$$

$$\langle \bar{v}_1, \bar{v}_2 \rangle =$$

$$1 \cdot 0 + (-1) \cdot 1 +$$

$$1 \cdot 1 =$$

$$0 - 1 + 1 = 0^\circ$$

$$\bar{v}_1 \perp \bar{v}_2$$

Dacă $\langle \cdot, \cdot \rangle$ produs scalar

$$\cos \langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = \frac{\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle}{\|\bar{x}\| \cdot \|\bar{y}\|}$$

$$\bar{x}, \bar{y} \neq \bar{0}$$

Analog

$$\bar{v}_1 \perp \bar{v}_3$$

$$\bar{v}_2 \perp \bar{v}_3$$

$$\|\bar{x}\| = \sqrt{\langle \bar{x}, \bar{x} \rangle}$$

$$\cos \langle \bar{u}, \bar{v} \rangle = \frac{\langle \bar{u}, \bar{v} \rangle}{\|\bar{u}\| \cdot \|\bar{v}\|}$$

$$\langle \bar{u}, \bar{v} \rangle = (-1) \cdot (-1) + 1 \cdot 1 + 2 \cdot 1 = 4$$

Caz special

$$\|\bar{u}\| = \sqrt{(-1)^2 + 1^2 + 2^2} = \sqrt{6}$$

$$\|\bar{v}\| = \sqrt{(-1)^2 + 1^2 + 1^2} = \sqrt{3}$$

$$\langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = 0 \rightarrow$$

$$\cos \langle \bar{x}, \bar{y} \rangle = 0 \leftarrow$$

$$\cos \langle \bar{u}, \bar{v} \rangle = \frac{4}{\sqrt{6} \cdot \sqrt{3}} =$$

$$\varphi(\bar{x}, \bar{y}) = 90^\circ / \frac{\pi}{2}$$

$$\frac{4}{3\sqrt{2}}$$

$\Rightarrow \bar{x} \perp \bar{y}$ \bar{x}, \bar{y} ortogonali

U orthogonal \Leftrightarrow

$$\left\{ \begin{array}{l} \overline{v_1} \perp \overline{v_2} \\ \overline{v_1} \perp \overline{v_3} \\ \overline{v_2} \perp \overline{v_3} \end{array} \right.$$

S5.6 Se consideră spațiul euclidian \mathbb{R}^4 , dotat cu produsul scalar canonic. Folosind procedeul de ortonormalizare al lui Gram-Schmidt, să se afle o bază ortonormată B' , plecând de la baza

$$B = \{(1, 2, -1, 0), (1, -1, 1, 1), (-1, 2, 1, 1), (-1, -1, 0, 1)\}.$$

S5.7 Se consideră sistemul de vectori $C = \{(1, 4, 3, 2), (1, 1, -1, 1), (-3, 0, 7, 6)\} \subseteq \mathbb{R}^4$.

a) Să se determine $S = Sp(C)$ și S^\perp .

b) Să se afle proiecțiile ortogonale ale vectorului $\mathbf{w} = (14, -3, -6, -7)$ pe S și pe S^\perp . Să se verifice că avem

$$\|\mathbf{w} - pr_S(\mathbf{u})\| \leq \|\mathbf{w} - \mathbf{u}\|, \forall \mathbf{u} \in C,$$

unde $pr_S(\mathbf{u})$ este notația pentru proiecția ortogonală a vectorului \mathbf{u} pe S , care, prin definiție, înseamnă acel vector $\mathbf{v} \in S$, pentru care $\mathbf{u} - \mathbf{v} \in S^\perp$.

S5.8 Pe mulțimea $\mathbb{R}_+^* = \{x \in \mathbb{R} \mid x > 0\}$, se definesc operațiile $\oplus : \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}_+^*$, prin $x \oplus y = xy$, $\forall x, y \in \mathbb{R}_+^*$ și $\odot : \mathbb{R} \times \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}_+^*$, prin $\alpha \odot x = x^\alpha$, $\forall x \in \mathbb{R}_+^*, \alpha \in \mathbb{R}$. Să se arate că $(\mathbb{R}_+^*, \oplus, \odot)$ este un spațiu liniar.

S5.9 (R) Fie $\langle \cdot, \cdot \rangle$ un produs scalar pe \mathbb{R}^n și fie $\|\cdot\|$ norma indusă de acesta. Să se arate că $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$, au loc:

i) $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 + \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2 = 2(\|\mathbf{x}\|^2 + \|\mathbf{y}\|^2)$ (Euler)

ii) $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 - \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2 = 4 \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ (Hilbert).

S5.10 (R) Fie W un subspațiu liniar al lui \mathbb{R}^n și $f : W \rightarrow \mathbb{R}$, o funcție astfel încât

$$\{\mathbf{x} \in W \mid f(\mathbf{x}) = 0\} = \{\mathbf{0}_{\mathbb{R}^n}\}$$

și

$$f(\alpha \mathbf{x} + \beta \mathbf{y}) = \alpha f(\mathbf{x}) + \beta f(\mathbf{y}), \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}, \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in W.$$

Definim aplicația $\langle \cdot, \cdot \rangle : W \times W \rightarrow \mathbb{R}$, prin:

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = f(\mathbf{x}) \cdot f(\mathbf{y}), \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in W.$$

- Să se arate că W este un spațiu prehilbertian.
- Să se arate că orice două elemente ale lui W , diferite de $\mathbf{0}_{\mathbb{R}^n}$, sunt liniar dependente ($\dim(W) = 1$).

S5.11 Care dintre mulțimile de mai jos este un subspațiu liniar?

- a) $\{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \mid \mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n), x_1 + x_n = 0\} \subseteq \mathbb{R}^n$;
- b) $\{A \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) \mid \det(A) = 0\} \subseteq \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.

S5.12 Să se studieze, după valorile parametrului real m , dependența liniară a următoarelor sisteme de vectori. În caz de dependență liniară, să se găsească relația de dependență respectivă.

- i) $\{(3, 1, 4), (-1, 1, 2), (1, 3, m)\} \subseteq \mathbb{R}^3$;
- ii) $\{(6, 1, 8, 3), (2, 3, 0, 2), (4, -1, -8, -2), (1, 1, 1, m)\} \subseteq \mathbb{R}^4$;
- iii) $\{f_1(x) = e^{-x}, f_2(x) = e^x, f_3(x) = \sin x\} \subseteq \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

S5.13 (R) În spațiul $(\mathcal{M}_2(\mathbb{R}), \mathbb{R}, +, \cdot)$, se consideră:

$$B_1 = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} \right\}$$

și

$$B_2 = \left\{ \begin{bmatrix} -2 & 0 \\ -8 & 6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 5 & 6 \\ -1 & 6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 & 5 \\ -11 & 7 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & 10 \\ -10 & 5 \end{bmatrix} \right\}$$

- a) Să se arate că B_1 și B_2 sunt baze pentru $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$;
- b) Să se scrie matricea S a schimbării de la B_1 la B_2 ;
- c) Să se afle coordonatele matricii $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ în cele două baze B_1 și B_2 .

S5.14 Să se arate că aplicația $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, definită prin

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = x_1y_1 + x_1y_3 + x_2y_2 + x_3y_1 + 2x_3y_3, \forall \mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3), \mathbf{y} = (y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3$$

este un produs scalar pe \mathbb{R}^3 .

S5.15 Fie $U = \{(0, 1, 1, 0), (0, 2, -2, 1), (2, 1, -1, -4), (9, -1, 1, 4)\}$ o submulțime a spațiului liniar $(\mathbb{R}^4, +, \cdot)$. Să se arate că U este un sistem ortogonal de vectori în raport cu produsul scalar canonic pe \mathbb{R}^4 și să se calculeze unghiul dintre ultimii doi vectori din U .

S5.16 Folosind procedeul de ortonormalizare Gram-Schmidt, să se afle o bază ortonormală a lui \mathbb{R}^4 , plecând de la

$$B = \{(0, 1, 1, 0), (0, 4, 0, 1), (1, -1, 1, 0), (1, 3, 0, 1)\}.$$

S5.17 (R) Fie \mathbb{R}^4 dotat cu produsul scalar canonic și $U = \{(-3, 0, 1, 2), (1, -1, 0, 1)\}$. Să se calculeze $Sp(U)$ și U^\perp , precum și proiecțiile ortogonale ale vectorului $(2, 1, 2, 1)$ pe U și U^\perp .

S5.18

a) Folosind inegalitatea lui Minkowski, să se arate că aplicația $\|\cdot\|_p : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $p \in [1, +\infty)$, definită prin

$$\|\mathbf{x}\|_p = \left(\sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{\frac{1}{p}}, \mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$$

este o normă pe \mathbb{R}^n .

b) Să se arate că $\|\mathbf{x}\|_\infty \stackrel{def}{=} \max_{1 \leq k \leq n} |x_k| = \lim_{p \rightarrow \infty} \|\mathbf{x}\|_p$, $\forall \mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$.

c) Să se demonstreze că: $\|\mathbf{x}\|_\infty \leq \|\mathbf{x}\|_2 \leq \|\mathbf{x}\|_1 \leq \sqrt{n} \|\mathbf{x}\|_2 \leq n \|\mathbf{x}\|_\infty$, $\forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$.

d) Să se arate că inegalitatea lui Hölder se poate reda sub forma

$$|\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle_c| \leq \|\mathbf{x}\|_p \cdot \|\mathbf{y}\|_q, \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n,$$

pentru orice $p, q \in [1, \infty)$, $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$.

În particular, când $p = q = 2$, inegalitatea lui Cauchy-Buniakowski-Schwarz se poate scrie în forma:

$$|\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle_c| \leq \|\mathbf{x}\|_2 \cdot \|\mathbf{y}\|_2, \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n.$$

Bibliografie selectivă

1. Veronica T. Borcea, Cătălina I. Davideanu, Corina Forăscu - *Probleme de algebră liniară*, Ed. "Gheorghe Asachi", Iași, 2000.
2. Șt. O. Tohăneanu, Rodica Dăneț - *Curs practic de algebră liniară cu 327 de exerciții și probleme rezolvate*, Ed. Matrix Rom, București, 2004.
3. C. Drăgușin, O. Olteanu, M. Gavrilă - *Analiză matematică. Probleme (Vol. I)*, Ed. Matrix Rom, București, 2006.
4. E. Cioară - *Algebră liniară. Geometrie analitică (culegere de probleme)*, Editura "Fair Partners", București, 2009.
5. N. Crainic - *Elemente de algebră liniară*, Colectia "Universitaria", Edit. Institutului European, 2011
6. G. I. Shilov - *An Introduction to the Theory of Linear Spaces (Kindle Edition)*, Dover Publications, 2013.
7. J. Hefferon - *Linear Algebra. Extensive exercise sets, with worked answers to all exercises*, Saint Michael's College, 2014.
8. Y. Tsumura - *Practice Problems for Linear Algebra*, Ohio State University, 2016.