B קורס

גלעד מואב

2021 במרץ 24

חלק I **חלק א'**

1 גבול של סדרה

נגדיר גבול של סדרה באינסוף

$$\lim_{n \to \infty} a_n = L \iff \forall \epsilon > 0. \exists N. \forall n > N. |a_n - L| < \epsilon$$



2 גבול של פונקציה

2.1 גבול הפונקציה באינסוף

בדומה לגבול של סדרה, גבול הפונקציה יהיה

$$\lim_{x_{0}\to\infty} f(x_{0}) = L \iff \forall \epsilon > 0.\exists N. \forall x > N. |f(x) - L| < \epsilon$$

2.2 גבול הפונקציה בנקודה כלשהי

$$\lim_{x \to x_0} f(x) = L \iff \forall \epsilon > 0. \exists \delta > 0. \forall x \in (x_0 - \delta, x_0 + \delta) |.f(x) - L| < \epsilon$$

2.3 גבול הפונקציה שווה לאינסוף

$$\lim_{x \to \infty} f(x) = \infty \Longleftrightarrow \forall \Delta \exists N \forall x > N. f(x) > \Delta$$

$$\lim_{x \to x_0} f(x) = \infty \iff \forall \Delta \exists \delta \forall x \in (x_0 - \delta, x_0 + \delta) . f(x) > \Delta$$

2.4 גבולות חד צדדיים

2.4.1 גבול מימין

$$\lim_{x \to x_{0}} f\left(x\right) = L \iff \forall \epsilon > 0. \exists \delta > 0. \forall x \in \left(x_{0} - \delta, x_{0}\right). \left|f\left(x\right) - L\right| < \epsilon$$

2.4.2 גבול משמאל

$$\lim_{x \to x_{0}} f\left(x\right) = L \iff \forall \epsilon > 0. \exists \delta > 0. \forall x \in \left(x_{0}, x_{0} + \delta\right). \left|f\left(x\right) - L\right| < \epsilon$$

3 רציפות הפונקציה ומשפט ערך הביניים

3.1 רציפות פונקציה

תהא פונקציה f, נגיד כי f רציפה בנקודה x_0 אמ"מ

$$\lim_{x \to x_0} f(x) = f(x_0)$$

. נגיד כי פונקציה fרציפה בקטע אמ"מ אמ"מ רציפה בקטע רציפה נגיד כי נגיד לאמ"ה רציפה ליטע הנתון

דרך קלה להראות שפונקציה f אינה רציפה בנקודה x_0 היא להוכיח כי הגבולות החד צדדיים שונים, קרי

$$\lim_{x \to x_{0}^{-}} f\left(x\right) \neq \lim_{x \to x_{0}^{+}} f\left(x\right)$$

משפט ערך הביניים 3.2

תהא f פיים [f(a),f(b)] קיים אומר כי לכל ערך הביניים משפט I=[a,b] קיים מקור פונקציה רציפה פונקציה אומר משפט ערך הביניים אומר בקטע

$$\forall y \in [f(a), f(b)] \to \exists \sigma \in I. f(\sigma) = y$$

4 נגזרת

4.1 הגדרת הנגזרת

נגיד כי f גזירה בקטע I אם כל נקודה בקטע הגבול $\lim_{h \to 0} \frac{f(x_0+h)-f(x_0)}{h}$ קיים. נגיד כי f גזירה בקטע היא רציפה בקטע.

 $f'(x_0) = \lim_{h o 0} rac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}$ היות להיות בנקודה x_0 נגדיר את הנגזרת את בנקודה מונקציה להיות בנקודה מונקציה בנקודה את בנקודה את הנגזרת בנקודה המונדה ה

e קבוע אוילר 5

 $.(e^x)'=e^x$ קנוסף $.e=\lim\limits_{x\to\infty}\left(1+\frac{1}{x}\right)^x\approx 2.718$ בתור בתור אוילר אוילר אוילר הגבול

6 שימושי הנגזרת

בעזרת הנגזרת לפונקציה בנקודה x_0 נוכל למצוא את המשיק לפונקציה בנקודה או ונוכל למצוא קירוב מסדר ראשון לפונקציה סביב x_0



בנוסף נוכל להעזר בנגזרת בשביל למצוא גבולות מסוימים עם כלל לופיטל.

נוסחאות נפוצות

לינאריות הנגזרת:

$$(\alpha \cdot f \pm \beta \cdot g)' = \alpha \cdot f' \pm \beta \cdot g'$$

כפל בנגזרת:

$$(f \cdot g)' = f' \cdot g + g' \cdot f$$

חלוקה בנגזרת:

$$\left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f' \cdot g - g' \cdot f}{g^2}$$

:הרכבת הנגזרת

$$(f \circ g)' = f'(g) \cdot g'$$

7 חקירת פונקציה

חקירת פונקציה מורכבת מהבאים:

- 1. דומיין
- 2. חיתוכים עם הצירים
 - 3. נקודות קיצון
- 4. תחומי עליה וירידה
- 5. תחומי קעירות וקמירות
- 6. אסימפטוטות משופעות ומאונכות

אסימפטוטה משופעת/אופקית

$$y = mx + b$$

$$m = \lim_{\sigma \to \infty} \frac{f(\sigma)}{\sigma} / \lim_{\sigma \to \infty} f'(\sigma)$$

$$b = \lim_{\sigma \to \infty} f(\sigma) - mx$$

8 כלל לופיטל

יהיו מהבאים , f,g יהיו

$$\lim_{x \to x_0} f(x) = \lim_{x \to x_0} g(x) = 0$$
 .1

$$\lim_{x\to x_0} f(x) = \pm \infty, \lim_{x\to x_0} g(x) \pm \infty \ .2$$

 $\lim_{x o x_0}rac{f(x)}{g(x)}=L$ קיים אז קיים או קיים הגבול כלל לופיטל אומר כי אם הגבול

9 פיתוח טיילור והערכת שגיאה

9.1 פיתוח טיילור

 x_0 סביב הנקודה סביב לפונקציה לפונקציה תהא f סביב הנקודה את עהר מיילור סביב הנקודה את מור מיילור סביב הנקודה או

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n$$

(גדיר את פולינום טיילור מהדרגה m סביב x_0 כסדרת הסכומים החלקיים מ0 עד של טור החזקות,

$$\sum_{n=0}^{m} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n$$

נקרא לטור טיילור סביב 0 טור מקלורן.

פולינום טיילור נותן לנו קירוב טוב לפונקציה, את השגיאה נוכל לחשב בעזרת לגראנז.

9.2 הערכת שגיאה לפי לגראנז

 e^x מהדרגה e^x מהדרגה של הפונקציה מקלורן על נניח נניח נייח את את $e^{0.1}$, נעזר בפולינום מקלורן

$$f(x) = 1 + (0.1) + \frac{1}{2!}(0.1)^2 + \frac{1}{3!}(0.1)^3 + R_3(0.1)$$

($R_3(0.1)=f(x)-1+(0.1)+rac{1}{2!}(0.1)^2+rac{1}{3!}(0.1)^3$ הוא השארית של הפולינום,(במקרה הזה $R_3(0.1)=f(x)-1+(0.1)+rac{1}{2!}(0.1)^2+rac{1}{3!}(0.1)^3$ בק של הפולינום, במקרה הזה כך של כך על במקרה הזה כך במקרה הזה כל בי לגראנז קיים $c\in(0,0.1)$ כך של במקרה הזה כל בי לגראנז קיים במקרה הזה במקרה במקרה הזה במקרה במקרה הזה במקרה הזה במקרה הזה במקרה במ

 $R_n(x)$ באופן כללי נסמן את שארית פולינום טיילור מדרגה n סביב x_0 עבור צכן באופן כלני נסמן את נסמן אזירה t גזירה t כך שt לפי לגראנז אם פונקציה t גזירה t

$$R_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(c)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1}$$

נוכל לחסום את שארית הפולינום($R_n(x)$)באופן הבא

$$|R_n(x)| \le \left| \frac{\max\{f^{(n+1)}(b)|b \in (x, x_0) \cup (x_0, x)\}\}}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1} \right|$$

ניוטון ראפסון 10

בעזרת ניוטון ראפסון נוכל למצוא קירובים לשורשים של פונקציות בעזרת ניוטון ראפסון נוכל למצוא קירובים בקטון fבעלת פונקציה fבעלת שורש יחיד בקטע ק

 x_1 ממצא את פולינום הטיילור מדרגה ראשונה סביב x_0 ומוצאים את החיתוך שלו עם ציר ה־x, נסמן נקודה זו ב

$$x_1 = x_0 - \frac{f(x_0)}{f'(x_0)}$$

 $\lim_{n o\infty}f(x_n)=0$ באופן כללי נסמן הפונקציה ומתקיים x_n גדל כך x_n באשר האבר האופן הפונקציה ומתקיים, באופן כלי נסמן

חלק II

חלק ב'

11 פונקציה קדומה ואינטגרל לא מסוים

 $F^\prime = f$ מ"מ אמ"מ לפונקציה קדומה לק

f בהנתן פונקציה f נסמן את השנטגרל הלא מסוים של הקדומות הקדומות הפדומות כמשפחת במשפחת כמשפחת הפונקציות בהנתן פונקציה בסמן את במשפחת הפונקציות הפונקציות הקדומות ל

12 שיטות אינטגרציה ואינטגרלים מוכרים

12.1 שיטות אינטגרציה מוכרות

1. שימוש בשברים חלקיים

$$\int \frac{1}{1-x^2} dx = \int \frac{1}{1-x} \cdot \frac{1}{1+x} dx = \int \left(\frac{A}{1-x} + \frac{B}{1+x}\right) dx \left[A = B = \frac{1}{2}\right] = \frac{\int \frac{1}{1-x} dx + \int \frac{1}{1+x} dx}{2}$$

2. שימוש בהצבה

$$\int \frac{x}{1-x^2} dx \left[\begin{array}{c} u=x^2 \\ dx=\frac{du}{2x} \end{array} \right] = \int \frac{x}{1-u} \cdot \frac{du}{2x} = \int \frac{1}{1-u} du$$

3. אינטגרציה בחלקים

$$\int f \cdot g' = f \cdot g - \int f' \cdot g$$

4. דרך נוספת - שימוש בחלוקת פולינומים

 $(x-3)\overline{x^3-x^2+0x-4}$ ניקח לדוגמא את השאלה ניקח ליקח האיברים המובילים אחד בשני

$$(x-3)\overline{x^3 - x^2 + 0x - 4}$$

 $x^3 - x^2$ מ $(x - 3)x^2$ כעת נחסר את

ווכן הלאה....

$$\begin{array}{r}
x^{2}+2x+3 \\
x-3)\overline{x^{3}-x^{2}+0x-4} \\
\underline{x^{3}-3x^{2} \downarrow} \\
2x^{2}+0x \\
\underline{2x^{2}-3x} \\
3x-4 \\
3x-9 \\
\underline{5}
\end{array}$$

$$\frac{x^3-x^2-4}{x-3}=x-3)\overline{x^3-x^2+0x-4}=x^2+2x+3+\frac{5}{x-3}$$
לכן

12.2 אינטגרלים מוכרים

$$\int x^{\alpha} dx = \frac{x^{\alpha+1}}{\alpha+1} + C, x > 0; \alpha \neq -1$$

$$\int \frac{1}{x} dx = \ln|x|$$

$$\int \sin x dx = -\cos x + C$$

$$\int \cos x dx = \sin x + C$$

$$\int \sinh x dx = \cosh x + C$$

$$\int \cosh x dx = \sinh x + C$$

$$\int \frac{1}{1+x^2} dx = \arctan x + C$$

$$\int e^x dx = e^x + C$$

$$\int \sec^2 x dx = \tan x + C$$

$$\int \csc^2 x dx = -\cot x + C$$

$$\int \operatorname{sech} x dx = \tanh x + C$$

$$\int \operatorname{csch} x dx = -\coth x + C$$

$$\int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} dx = \arcsin x + C$$

13 סכומי דרבו ואינטגרל מסוים

13.1 סכומי דרבו

 $a<\{a_i\}_{i=1}^n< b$ נסמן נסמן הנ"ל הקטע הנ"ל הקטע הנ"ל נסמן ונסמן ווען ווען וויען זור הא וויהי קטע וויהי ארוקה אליונים על חלומה הנ"ל היו הכומי דרבו העליונים או האלוקה הנ"ל היו ווען האליונים או ווען האליונים או וויען אוייען אייען אייען אוייען אייען אוייען אייען אייען אוייען אוייען אוייען אוייען אוייען אייען אוייען אוייען אוייען אייען אייען אייען אוייען אוייען אייען א

$$\sum_{i=0}^{n} (a_{n+1} - a_n) \cdot \max \{ f(x) | x \in [a_{n+1}, a_n] \}$$

והתחתונים

$$\sum_{i=0}^{n} (a_{n+1} - a_n) \cdot \min \{ f(x) | x \in [a_{n+1}, a_n] \}$$

נטמן $D^\pm_{I_{\langle a_1,...,a_n\rangle}}$ כטכומי דרבו התחתונים/עליונים $a_i=a_0+rac{b-a}{n}\cdot i$,i כך שלכל $\langle a_1,...,a_n
angle$ כ Π_n נטמן נ



13.2 פונקציה אינטגרבילית, אינטגרל רימן ואינטגרל מסוים

כל פונקציה רציפה היא אינטגרבילית ובפרט הפונקציות האלמנטריות(בסיסיות)

14 המשפט היסודי של החדו"א ומשפט ניוטון־לייבניץ

14.1 המשפט היסודי של החדו"א

תהא אונטגרבילית בקטע בקטע גדיר את גדיר (גדיר בקטע בקטע אינטגרבילית השטח האונטגרבילית ל $f:I\to\mathbb{R}$

$$F(x) = \int_{a}^{x} f(t)dt$$

פונקציה רציפה F .1

 $F'(x_0)=f(x_0)$ או בא ב x_0 אז אז אירה ב x_0 או באפה בא פר .2 אם לללי, אם f רציפה בקטע אז f אז f רציפה בקטע או רנ"ל

משפט ניוטון־לייבניץ 14.2

אם , f קדומה של F ונניח כי ונניח (f של הכך ולכן ולכן I=[a,b] אם אם רציפה בקטע

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = F(b) - F(a)$$

15 שימושי האינטגרל

15.1 חישוב שטח מתחת לגרף

[a,b] בקטע לf בקטע מתחת השטח הוא הא $\int\limits_a^b f(x)dx$,I=[a,b] בקטע אינטגרבילית אינטגרבילית הא



15.2 חישוב אורך עקומה

ינראה פתגורס ונראה בין bל אינטגרבילית בקטע וורצה למצוא את אורך העקומה בין I=[a,b] ונראה כי

$$\int_{a}^{b} \sqrt{dx^{2} + dy^{2}} = \int_{a}^{b} \sqrt{1 + \frac{dy^{2}}{dx^{2}}} dx = \int_{a}^{b} \sqrt{1 + (f'(x))^{2}} dx$$



15.3 נפח גוף סיבוב

ציר ה־x נפח גוף סיבוב סביב ציר ה־15.3.1

$$\pi \int_{a}^{b} f^{2}(x)dx$$

f,g פונקציות 2 פונקציות שטח שטח מיבוב על נפח גוף במקרה בו מדובר על במקרה אוף מיבוב פונקציות

$$\pi \int_{a}^{b} \left| f^{2}(x) - g^{2}(x) \right| dx$$

yר מפח גוף סיבוב סביב ציר ה־15.3.2

$$2\pi \int_{a}^{b} x f(x) dx$$

חלק III חלק ג'

הגדרות בסיסיות בתורת המספרים

16.1 יחס ה

יהיו או באופן כל היים או או היים או האו $m\cdot i=k$ ער אם קיים אם או או האופן כללי או יהיו היי

$$m|k \longleftrightarrow \exists i \in \mathbb{Z}.m \cdot i = k$$

mod 16.2

 $b=m\cdot n+a$ עניד כי $m\in\mathbb{Z}$ אמ"מ קיים א $b\mod n=a$ נגיד כי

$$b \mod n = a \longleftrightarrow \exists m \in \mathbb{Z}.b = m \cdot n + a$$

gcd **16.3**

bו a המחלק המשותף הגדול ביותר של $\gcd\left(a,b\right)$

$$\gcd(a,b) = \max\{m \in \mathbb{Z} | m | a \land m | b\}$$

משפט אוקלידס לקיום אינסוף ראשוניים 17

משפט אוקלידס אומר כי קיימים אינסוף ראשוניים.

משפט אוקלידס אומר כי קיימים אינטוןי ו אשוניים. $p=1+\prod\limits_{i=1}^n p_i$ נגדיר מספר p_i , נגדיר מספר אינסוף ראשוניים, נניח בשלילה כי קיים מספר סופי p של ראשוניים, נסמן $p_1,p_2,...,p_n$, נגדיר מספר בשלילה כי קיים מספר סופי p_i נשים לב כי p לא מתחלק באף לכן p_i לכן באף לא לב כי p_i לא מתחלק לא לב כי נשים לב לכן ליימים לב כי p_i לכן קיימים אינסוף ראשוניים

18 מחלק משותף מירבי

a כפי שראינו $\gcd(a,b)$ ימצא לנו את המחלק המשותף הגדול ביותר של $\gcd(a,b)$ כפי שראינו $\gcd(a,b)=c$ עבור $\gcd(a,b)=c$ עבור

$$t \cdot a + s \cdot b = c$$

מספרים זרים

עבור a כך ש $\gcd(a,b)=1$ נגיד כי a,b ארים

משפט

 $t \cdot a + s \cdot b = 1$ עבור $s,t \in \mathbb{Z}$ כך אמ"מ קיימים a,b זרים אמ זרים אמ

19 אלגוריתם אוקלידס

19.1 אלגוריתם אוקלידס

יהיו פיתרון עיל ופשוט לבעיה או אלגוריתם אוקלידס פותן את את למצוא את יהיו יהיו אלגוריתם מוקלידס פותן את אלגוריתם משתמש בעובדה שובדה שובדה

$$a = m_1 \cdot b + n_1$$

$$b = m_2 \cdot n_1 + n_2$$

.

.

$$n_{i-3} = m_{i-1} \cdot n_{i-2} + c$$

$$n_{i-2} = m_i \cdot c + 0$$

gcd(a,b) = c לכן

 $\gcd(a,b)=\gcd(b,a\mod b)=...=\gcd(c,0)=c$ באופן פשוט יותר נוכל לעבוד באופן הבא

19.2 אלגוריתם אוקלידס המורחב

 $\gcd\left(a,b\right)=c$ האלגוריתם המורחב עוזר לנו למצוא ייצוג לינארי לשיוויון מהסוג המורחב עוזר לנו למצוא חקודם, לק אחורה, הוא עובד כמו האלגורירתם הקודם, לק אחורה, כלומר נתחיל מהשלב האחרון ונראה כי

$$n_{i-3} - m_{i-1} \cdot n_{i-2} = c$$

השלב הבא יהיה הצבת הערכים מהשוויונים שראינו מהאלגוריתם הקודם

$$n_{i-3} - m_{i-1} \cdot (n_{i-4} - m_{i-2} \cdot n_{i-3}) = c$$

וכן הלאה

דוגמא

ואת הייצוג הלינארי שלו $\gcd(840,138)$ את למצוא לרצה נרצה

$$840 = 6 \cdot 138 + 12$$

$$138 = 11 \cdot 12 + 6$$

$$12 = 2 \cdot 6 + 0$$

gcd(840, 138) = 6 לכן כעת נמצא את הייצוג הלינארי שלהם

$$6 = 138 - 11 \cdot 12$$

$$6 = 138 - 11 \cdot (840 - 6 \cdot 138)$$

$$6 = 67 \cdot 138 - 11 \cdot 840$$

משפט על פריקות יחידה לראשוניים 20

לכל מספר שלם קיימת פריקות יחידה למספרים ראשוניים

משוואות דיאופנטיות לינאריות 21

 $a \cdot x + b \cdot y = c$ תהא משוואה דיאופנטית

21.1 קיום פתרון למשוואה

לא קיים פתרון למשוואה $\gcd\left(a,b\right)/\!\!/c$ אם לחלופין ולחלופין פתרון $\gcd\left(a,b\right)|c$ אם כי נראה כי

מציאת פתרון פרטי 21.2

בהנחה ולמשוואה קיים פתרון($\gcd(a,b)|c$), בהנחה ולמשוואה קיים פתרון($\gcd(a,b)|c$), נסמן $d\cdot e=c$, ונראה כי מכיוון שd|c קיים d קיים d קיים ייצוג לינארי $d=\gcd(a,b)$, נכפיל את שני האגפים בe ונקבל בנוסף מכיוון ש $d=\gcd(a,b)$

$$e \cdot t \cdot a + e \cdot s \cdot b = e \cdot d \rightarrow (e \cdot t) \cdot a + (e \cdot s) \cdot b = \frac{c}{d} \cdot d = c$$

 $x_0 = e \cdot t, y_0 = e \cdot s$ יהיה יהיה $a \cdot x + b \cdot y = c$ לכן הפרטי למשוואה

21.3 מציאת כל הפתרונות

קבוצת כל הפתרונות היא

$$\left\{ \left\langle x_0 + \frac{b}{d} \cdot z, y_0 - \frac{a}{d} \cdot z \right\rangle | z \in \mathbb{Z} \right\}$$

הפיכות מודולו, משפט פרמה הקטן ומשפט השארית הסיני 22

משפט פרמה הקטן

יתקיים $\gcd\left(a,p\right)=1$ יתקיים $p\in\mathbb{P}$ יתקיים

$$a^{p-1} = 1 \mod p$$

22.2 הפיכות מודולו

ידוע לנו על פעולות החיבור, חיסור וכפל במודולו, אך מה לגבי חילוק? $m\cdot k\equiv 1\mod n$ נרצה לדעת האם קיים $m\cdot k\equiv 1\mod n$ כך ש $m\cdot k\equiv 1\mod n$ או באופן שקול , $k\in\mathbb Z$ יהי משפט על הפיכות המודולו אומר כי אם k וח זרים קיים $m\cdot k\equiv 1\mod n$

$$\gcd(k,n) = 1 \longleftrightarrow \exists m \in \mathbb{Z}.m \cdot k \equiv 1 \mod n$$

משפט השאריות הסיני 22.3

22.3.1 דוגמא

נרצה לפתור את מערכת המשוואות הבאה

$$\begin{cases} x \equiv 7 \mod 19 \\ x \equiv 3 \mod 5 \end{cases}$$

באופן שקול נוכל לפתור את

$$\begin{cases} x = 19a + 7 \\ x = 5b + 3 \end{cases}$$

נחסר את המשוואות אחת מהשניה ונקבל

$$0 = 19a - 5b + 4 \rightarrow 4 = 5b - 19a$$

-12 למשל $\gcd(5, -19) = 1$ עראה מכיוון של פתרון למשוואה מכיון למשוואה מכיוון אונים פתרון למשוואה מכיוון ש

22.3.2 הכללה

באופן כללי כאשר נרצה לפתור מערכת משוואות מהצורה הבאה

$$\begin{cases} x \equiv a_1 \mod m_1 \\ x \equiv a_2 \mod m_2 \\ \cdot \\ \cdot \\ x \equiv a_n \mod m_n \end{cases}$$

לפי משפט השאריות הסיני, $m_1, m_2, ..., m_n$ זרים בזוגות שקול לקיום פתרון למערכת המשוואות

22.3.3 פתרון פרטי

 $s_i\cdot n_i+t_i\cdot m_i=1$ נסמן s_i,t_i כק קיימים כל לכן $(m_i,n_i)=1$ ו, ארים ($m_i,n_i=1$ ולים ארים), ארים ($m_i,n_i=1$ ולים ארים), ארים ($m_i,n_i=1$ ולים ארים) ארים ($m_i,n_i=1$ ולים ארים) ארים ($m_i,n_i=1$ ולים ארים) ארים ($m_i,n_i=1$ ולים) ארים ($m_i,n_i=1$

$$\delta_{i,j} = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$$

שכן $x_0 = \sum\limits_{k=1}^n \, a_k \cdot e_k$ הפתרון הפרטי של מערכת המשוואות המיה

$$x_0 \mod m_i = \left(\sum_{k=1}^n a_k \cdot e_k\right) \mod m_i = \sum_{k=1}^n \left(a_k \mod m_i\right) \cdot \left(e_k \mod m_i\right) = \sum_{k=1}^n \left(a_k \mod m_i\right) = \sum_{k=1}^$$

$$0 \cdot (a_1 \mod m_i) + \ldots + 1 \cdot (a_i \mod m_i) + \ldots = a_i \mod m_i$$

22.3.4 פתרון כללי

קבוצת הפתרונות למערכת המשוואות הנ"ל תהיה

 $\{x_0 + m \cdot z | z \in \mathbb{Z}\}$

חלק IV **חלק ד'**

- 123 השערת הרצף
- 24 השערת רימן
- 25 השערת הנאד
 - 26 סודרים

