שאלות

שאלה 1

כאשר $A\cdot X=b$ נתונה מערכת משוואות לינאריות (1

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & -1 \\ k+1 & -(k+1) & -1 \\ k & -2k & -3 \end{pmatrix} , \qquad b = \begin{pmatrix} 3 \\ 5k-2 \\ 4k-3 \end{pmatrix}$$

מצאו את ערכי הפרמטר k עבורם למערכת אין פתרון, יש פתרון יחיד, יש אינסוף פתרונות. במקרה של אינסוף פתרונות רשמו את הפתרון הכללי.

- הוכיחו או $A\cap B=\emptyset$, $B=\{\mathbf{v}_1,\mathbf{v}_2,\ldots,\mathbf{v}_m\}\subseteq V$, $A=\{u_1,u_2,\ldots,u_n\}\subseteq V$ הוכיחו או יהי ע מרחב וקטורי, $A\cap B=\emptyset$, $B=\{v_1,v_2,\ldots,v_m\}\subseteq V$ הפריכו את הטענות הבאות:
 - $\operatorname{sp}(A)\cap\operatorname{sp}(B)=\{ar{0}\}$ אם קבוצת וקטורים $A\cup B$ היא בלתי תלויה לינארית., אז
 - בא היא בלתי תלויה לינארית. B אז קבוצת וקטורים איז $\operatorname{sp}(A)\cap\operatorname{sp}(B)=\{ar{0}\}$ אם

פתרונות

שאלה 1

(1

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & -1 & 3 \\ k+1 & -(k+1) & -1 & 5k-2 \\ k & -2k & -3 & 4k-3 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \to R_2 - (k+1)R_1} \begin{pmatrix} 1 & -2 & -1 & 3 \\ \frac{R_3 \to R_3 - kR_1}{3} \to R_3 \to R_3 \to R_1 \to R_1 \to R_1 \to R_2 \to R_2 - (k+1)R_1 \to R_3 \to R_3 \to R_3 \to R_1 \to R_1 \to R_1 \to R_2 \to R_2 \to R_2 \to R_2 \to R_2 \to R_1 \to R_2 \to$$

 $\underline{k = -1}$

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -7 \\ 0 & 0 & -4 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \to R_3 - 4R_2} \begin{pmatrix} 1 & -2 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -7 \\ 0 & 0 & 0 & 24 \end{pmatrix}$$

שורה סתירה: אין פתרון.

 $\underline{k=0}$

$$\begin{pmatrix}
1 & -2 & -1 & | & 3 \\
0 & 1 & 0 & | & -5 \\
0 & 0 & -3 & | & -3
\end{pmatrix}
\xrightarrow{R_3 \to -\frac{1}{3}R_3}
\begin{pmatrix}
1 & -2 & -1 & | & 3 \\
0 & 1 & 0 & | & -5 \\
0 & 0 & 1 & | & 1
\end{pmatrix}$$

פתרון יחיד:

$$\left\{
 \begin{array}{c}
 x - 2y - z &= 3 \\
 y &= -5 \\
 z &= 1
 \end{array}
\right\}
 \Rightarrow
 \left\{
 \begin{array}{c}
 x + 10 - 1 &= 3 \\
 y &= -5 \\
 z &= 1
 \end{array}
\right\}
 \Rightarrow
 \left\{
 \begin{array}{c}
 x = -6 \\
 y &= -5 \\
 z &= 1
 \end{array}
\right\}.$$

k = 3

$$\left(\begin{array}{cccc}
1 & -2 & -1 & 3 \\
0 & 4 & 3 & 1 \\
0 & 0 & 0 & 0
\end{array}\right)$$

שורת אפסים: ∞ פתרונות.

 $\operatorname{sp}(A)\cap\operatorname{sp}(B)=\{ar{0}\}$ אם קבוצת וקטורים $A\cup B$ היא $A\cup B$

פתרון:

נתון: $A \cup B$, $A \cap B = \emptyset$, $B \subseteq V$, $A \subseteq V$ נתון:

 $\operatorname{sp}(A) \cap \operatorname{sp}(B) = \{\bar{0}\}$:צריך להוכיח

הוכחה:

נוכיח דרך השלילה. נניח $B \cup A \cup B$ בת"ל וקיים $\mathbf{x} \in \mathsf{sp}(A) \cap \mathsf{sp}(B)$ גו

$$\mathbf{x} = \alpha_1 u_1 + \ldots + \alpha_n u_n = \beta_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + \beta_m \mathbf{v}_m$$

נחסיר אגף השמאל מאגף הימין ונקבל

$$\alpha_1 u_1 + \ldots + \alpha_n u_n - \beta_1 \mathbf{v}_1 - \ldots - \beta_m \mathbf{v}_m = \bar{\mathbf{0}} .$$

 $lpha_1=\ldots=lpha_n=eta_1=\ldots=eta_m=0$ בת"ל, אז הצירוף לינארי הזה מתקיים רק אם $A\cup B$ בת"ל, אז הצירוף לינארי הזה מתקיים רק אם יון ש

בת"ל. $A \cup B$ אז קבוצת וקטורים, $\operatorname{sp}(A) \cap \operatorname{sp}(B) = \{\bar{0}\}$ אם

פתרון:

 $\operatorname{Lsp}(A)\cap\operatorname{sp}(B)=\{\bar{0}\}$, $A\cap B=\emptyset$, $B\subseteq V$, $A\subseteq V$ נתון:

בת"ל. $A \cup B$ בת"ל.

דוגמה נגדית:

$$A = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \;, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \subset \mathbb{R}^2 \;, \qquad B = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \subset \mathbb{R}^2$$

$$.\mathrm{sp}(A) \cap \mathrm{sp}(B) = \{\bar{0}\} \; \mathbf{1} \; A \cap B = \emptyset$$

$$A \cup B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \;, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \;, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

. קבוצת תלויה לינארית $A \cup B$