

PROBLEME RECAPITULATIVE

Exercițiul 1. Se consideră următoarele matrice:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{pmatrix} \text{ și } D = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- a) Calculați $2B + 3C$, $A \cdot B$, $B \cdot A$ și $B \cdot C$.
- b) Calculați $\det(B)$, $\det(C)$ și $\det(D)$.
- c) Stabiliți dacă matricele B , C și D sunt inversabile și, în caz afirmativ, determinați inversa matricei B .

Exercițiul 2. Rezolvați următoarele sisteme de ecuații:

$$a) \begin{cases} x + y + z = 6 \\ x - y + z = 2 \\ x + y - z = 0 \end{cases}$$

$$b) \begin{cases} x + 2y + 3z = 6 \\ 2x + 5y + 6z = 13 \\ 3x + 7y + 9z = 20 \end{cases}$$

Exercițiul 3. Se consideră punctele $A(1, 1, 1)$, $B(2, 3, 4)$ și $C(4, 5, 6)$.

- a) Determinați coordonatele vectorilor $\overrightarrow{AB}$, $\overrightarrow{BC}$ și $\overrightarrow{AC}$.
- b) Determinați $\|\overrightarrow{AB}\|$, $\|\overrightarrow{BC}\|$ și $\|\overrightarrow{AC}\|$.
- c) Determinați $\langle \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{BC} \rangle$, $\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC}$ și stabiliți dacă $AB \perp BC$ și dacă $AB \parallel AC$.
- d) Determinați ecuația dreptei AB .

Exercițiul 4.

- a) Demonstrați că mulțimea $\mathcal{B} = \{(2, 1, 1, 1); (1, 2, 1, 1); (1, 1, 2, 1); (1, 1, 1, 2)\}$ reprezintă o bază în $\mathbb{R}^4$.
- b) Determinați coordonatele vectorului $\mathbf{v} = (7, 6, 6, 6)$ în baza $\mathcal{B}$.

Exercițiul 5. Se consideră $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definit prin $T(\mathbf{u}) = T((u_1, u_2)) = (2u_1 + u_2, u_1 - u_2)$, pentru orice $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2$.

- a) Demonstrați că T este un operator liniar de la $\mathbb{R}^2$ la $\mathbb{R}^2$.
- b) Determinați $\ker(T)$ și $\text{Im}(T)$ și stabiliți dacă T este injectiv/surjectiv/bijectiv.

PROBLEME RECAPITULATIVE

Exercițiul 1. Se consideră următoarele matrice:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{pmatrix} \text{ și } D = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- a) Calculați $2B + 3C$, $A \cdot B$, $B \cdot A$ și $B \cdot C$.
- b) Calculați $\det(B)$, $\det(C)$ și $\det(D)$.
- c) Stabiliți dacă matricele B , C și D sunt inversabile și, în caz afirmativ, determinați inversa matricei B .

Rezolvare:

- a) Deoarece $B \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ și $C \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$, putem efectua $(2B + 3C) \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$:

$$2B + 3C = 2 \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 & 6 \\ 9 & 18 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4+3 & 0+6 \\ 2+9 & 4+18 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & 6 \\ 11 & 22 \end{pmatrix}.$$

Deoarece $A \in \mathcal{M}_{1 \times 2}(\mathbb{R})$ și $B \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$, atunci putem efectua $A \cdot B \in \mathcal{M}_{1 \times 2}(\mathbb{R})$, însă nu putem efectua $B \cdot A$:

$$A \cdot B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot 2 + 2 \cdot 1 & 1 \cdot 0 + 2 \cdot 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+2 & 0+4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 4 \end{pmatrix}.$$

Deoarece $B \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ și $C \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$, putem efectua $B \cdot C \in \mathcal{M}_{2 \times 2}(\mathbb{R})$:

$$B \cdot C = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot 1 + 0 \cdot 3 & 2 \cdot 2 + 0 \cdot 6 \\ 1 \cdot 1 + 2 \cdot 3 & 1 \cdot 2 + 2 \cdot 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 7 & 14 \end{pmatrix}.$$

- b) Avem:

$$\det(B) = \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 2 \cdot 2 - 1 \cdot 0 = 4 - 0 = 4,$$

$$\det(C) = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{vmatrix} = 1 \cdot 6 - 2 \cdot 3 = 6 - 6 = 0$$

și

$$\det(D) = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot 1 \cdot 1 + 2 \cdot 2 \cdot 2 + 0 \cdot 0 \cdot 0 - 2 \cdot 1 \cdot 0 - 1 \cdot 0 \cdot 2 - 0 \cdot 2 \cdot 1 = 1 + 8 = 9.$$

- c) Deoarece $\det(B) = 4 \neq 0$ și $\det(D) = 9 \neq 0$, atunci matricele B și D sunt inversabile. Deoarece $\det(C) = 0$, atunci matricea C nu este inversabilă.

Pentru inversa matricei B , determinăm mai întâi $B^t = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$. Apoi determinăm matricea adjunctă

$$B^* = \begin{pmatrix} \delta_{11} & \delta_{12} \\ \delta_{21} & \delta_{22} \end{pmatrix}, \text{ unde:}$$

$$\delta_{11} = (-1)^{1+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = (+1) \cdot 2 = 2,$$

$$\delta_{12} = (-1)^{1+2} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = (-1) \cdot 0 = 0,$$

$$\delta_{21} = (-1)^{2+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = (-1) \cdot 1 = -1,$$

$$\delta_{22} = (-1)^{2+2} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = (+1) \cdot 2 = 2,$$

de unde obținem

$$B^{-1} = \frac{1}{\det(B)} B^* = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ -1/4 & 1/2 \end{pmatrix}.$$

Exercițiul 2. Rezolvați următoarele sisteme de ecuații:

$$a) \begin{cases} x + y + z = 6 \\ x - y + z = 2 \\ x + y - z = 0 \end{cases}$$

$$b) \begin{cases} x + 2y + 3z = 6 \\ 2x + 5y + 6z = 13 \\ 3x + 7y + 9z = 20 \end{cases}$$

Rezolvare:

a) Vom folosi metoda Gauss:

$$\begin{aligned} & \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 1 & -1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_2 \rightarrow L_2 - L_1, L_3 \rightarrow L_3 - L_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 1 & -1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & -2 & 0 & -4 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \rightarrow L_3 - L_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & -2 & 0 & -4 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & -2 & 0 & -4 \\ 0 & 0 & -2 & -6 \end{array} \right). \end{aligned}$$

Noul sistem devine:

$$\begin{cases} x + y + z = 6 \\ -2y = -4 / : (-2) \Rightarrow y = 2 \\ -2z = -6 / : (-2) \Rightarrow z = 3. \end{cases}$$

Atunci $x + y + z = 6 \Rightarrow x + 2 + 3 = 6 \Rightarrow x = 1$. Prin urmare, soluția sistemului este $(x, y, z) = (1, 2, 3)$.

b) Vom folosi metoda Gauss:

$$\begin{aligned}
 & \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 6 \\ 2 & 5 & 6 & 13 \\ 3 & 7 & 9 & 20 \end{array} \right) \xrightarrow{L_2 \rightarrow L_2 - 2 \cdot L_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 6 \\ 2 - 2 \cdot 1 & 5 - 2 \cdot 2 & 6 - 2 \cdot 3 & 13 - 2 \cdot 6 \\ 3 & 7 & 9 & 20 \end{array} \right) \\
 & \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 6 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & 7 & 9 & 20 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \rightarrow L_3 - 3 \cdot L_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 6 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 3 - 3 \cdot 1 & 7 - 3 \cdot 2 & 9 - 3 \cdot 3 & 20 - 3 \cdot 6 \end{array} \right) \\
 & \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 6 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \rightarrow L_3 - L_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 6 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 - 0 & 1 - 1 & 0 - 0 & 2 - 1 \end{array} \right) \\
 & \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 6 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right).
 \end{aligned}$$

Noul sistem devine:

$$\begin{cases} x + 2y + 3z = 6 \\ y = 1 \\ 0 = 1. \end{cases}$$

Din ultima relație, obținem că sistemul este incompatibil.

Exercițiul 3. Se consideră punctele $A(1,1,1)$, $B(2,3,4)$ și $C(4,5,6)$.

- Determinați coordonatele vectorilor $\overrightarrow{AB}$, $\overrightarrow{BC}$ și $\overrightarrow{AC}$.
- Determinați $\|\overrightarrow{AB}\|$, $\|\overrightarrow{BC}\|$ și $\|\overrightarrow{AC}\|$.
- Determinați $\langle \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{BC} \rangle$, $\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC}$ și stabiliți dacă $AB \perp BC$ și dacă $AB \parallel AC$.
- Determinați ecuațiile dreptei AB .

Rezolvare:

a) Avem:

$$\begin{aligned}
 \overrightarrow{AB} &= (x_B - x_A, y_B - y_A, z_B - z_A) = (2 - 1, 3 - 1, 4 - 1) = (1, 2, 3), \\
 \overrightarrow{BC} &= (x_C - x_B, y_C - y_B, z_C - z_B) = (4 - 2, 5 - 3, 6 - 4) = (2, 2, 2), \\
 \overrightarrow{AC} &= (x_C - x_A, y_C - y_A, z_C - z_A) = (4 - 1, 5 - 1, 6 - 1) = (3, 4, 5).
 \end{aligned}$$

b) Apoi:

$$\begin{aligned}
 \|\overrightarrow{AB}\| &= \|(1, 2, 3)\| = \sqrt{1^2 + 2^2 + 3^2} = \sqrt{1 + 4 + 9} = \sqrt{14}, \\
 \|\overrightarrow{BC}\| &= \|(2, 2, 2)\| = \sqrt{2^2 + 2^2 + 2^2} = \sqrt{4 + 4 + 4} = \sqrt{12} = 2\sqrt{3}, \\
 \|\overrightarrow{AC}\| &= \|(3, 4, 5)\| = \sqrt{3^2 + 4^2 + 5^2} = \sqrt{9 + 16 + 25} = \sqrt{50} = 5\sqrt{2}.
 \end{aligned}$$

c)

$$\langle \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{BC} \rangle = \langle (1, 2, 3); (2, 2, 2) \rangle = 1 \cdot 2 + 2 \cdot 2 + 3 \cdot 2 = 2 + 4 + 6 = 12.$$

Deoarece $\langle \vec{AB}, \vec{BC} \rangle = 12 \neq 0 \Rightarrow \angle(\vec{AB}, \vec{BC}) \neq 90^\circ$. Prin urmare, dreptele AB și BC nu sunt perpendiculare.

$$\begin{aligned}\vec{AB} \times \vec{AC} &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 2 & 3 \\ 3 & 4 & 5 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 5 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} \vec{k} \\ &= (2 \cdot 5 - 4 \cdot 3) \vec{i} - (1 \cdot 5 - 3 \cdot 3) \vec{j} + (1 \cdot 4 - 3 \cdot 2) \vec{k} \\ &= -2 \vec{i} + 4 \vec{j} - 2 \vec{k} = (-2, 4, -2).\end{aligned}$$

Deoarece $\vec{AB} \times \vec{AC} = (-2, 4, -2) \neq (0, 0, 0)$, atunci dreptele AB și AC nu sunt paralele. Puteam observa că dreptele AB și AC nu sunt paralele și din faptul că nu există $\alpha \in \mathbb{R}$ astfel încât $\vec{AB} = \alpha \vec{AC}$ (cu alte cuvinte, coordonatele vectorilor $\vec{AB}$ și $\vec{AC}$ nu sunt proporționale).

d) Avem:

$$(AB): \frac{x - x_A}{x_B - x_A} = \frac{y - y_A}{y_B - y_A} = \frac{z - z_A}{z_B - z_A}.$$

Cum $A(1, 1, 1)$ și $B(2, 3, 4)$, avem:

$$\begin{aligned}\frac{x-1}{2-1} = \frac{y-1}{3-1} = \frac{z-1}{4-1} = t &\Rightarrow \frac{x-1}{1} = \frac{y-1}{2} = \frac{z-1}{3} = t \\ \Rightarrow \begin{cases} x-1 = t \\ y-1 = 2t \\ z-1 = 3t \end{cases} &\Rightarrow \begin{cases} x = t+1 \\ y = 2t+1 \\ z = 3t+1, \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}.\end{aligned}$$

Exercițiul 4.

- a) Demonstrați că mulțimea $\mathcal{B} = \{(2, 1, 1, 1); (1, 2, 1, 1); (1, 1, 2, 1); (1, 1, 1, 2)\}$ reprezintă o bază în $\mathbb{R}^4$.
b) Determinați coordonatele vectorului $\mathbf{v} = (7, 6, 6, 6)$ în baza $\mathcal{B}$.

Rezolvare:

- a) Pentru a demonstra că $\mathcal{B}$ este o bază în $\mathbb{R}^4$, vom folosi următoarea caracterizare:

$$\mathcal{B} \text{ bază în } \mathbb{R}^4 \Leftrightarrow \begin{cases} (1) \text{ card}(\mathcal{B}) = \dim(\mathbb{R}^4) = 4, \\ (2) \mathcal{B} \text{ este sistem liniar independent.} \end{cases}$$

Condiția (1) este verificată, deoarece $\mathcal{B}$ are 4 vectori, iar $\mathbb{R}^4$ are dimensiunea egală cu 4.

Pentru a verifica condiția (2), rămâne să demonstrăm că vectorii:

$$\mathbf{u}_1 = (2, 1, 1, 1), \mathbf{u}_2 = (1, 2, 1, 1), \mathbf{u}_3 = (1, 1, 2, 1) \text{ și } \mathbf{u}_4 = (1, 1, 1, 2)$$

sunt liniar independenți. Cu alte cuvinte, dorim să demonstrăm că dacă $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4 \in \mathbb{R}$ sunt scalari astfel încât

$$\lambda_1 \mathbf{u}_1 + \lambda_2 \mathbf{u}_2 + \lambda_3 \mathbf{u}_3 + \lambda_4 \mathbf{u}_4 = \mathbf{0} = (0, 0, 0, 0) \quad (1)$$

atunci $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = 0$.

Fie $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4 \in \mathbb{R}$ astfel încât are loc (1). Atunci:

$$\lambda_1(2, 1, 1, 1) + \lambda_2(1, 2, 1, 1) + \lambda_3(1, 1, 2, 1) + \lambda_4(1, 1, 1, 2) = (0, 0, 0, 0)$$

$$(2\lambda_1, \lambda_1, \lambda_1, \lambda_1) + (\lambda_2, 2\lambda_2, \lambda_2, \lambda_2) + (\lambda_3, \lambda_3, 2\lambda_3, \lambda_3) + (\lambda_4, \lambda_4, \lambda_4, 2\lambda_4) = (0, 0, 0, 0)$$

$$(2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4, \lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4, \lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 + \lambda_4, \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + 2\lambda_4) = (0, 0, 0, 0).$$

Obținem astfel sistemul

$$\begin{cases} 2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = 0 \\ \lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = 0 \\ \lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 + \lambda_4 = 0 \\ \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + 2\lambda_4 = 0. \end{cases}$$

Vom folosi metoda Gauss. Matricea extinsă asociată sistemului devine:

$$\begin{aligned} & \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_2 \rightarrow 2 \cdot L_2 - L_1} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 \cdot 1 - 2 & 2 \cdot 2 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 0 - 0 \\ 1 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \rightarrow 2 \cdot L_3 - L_1} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 2 \cdot 1 - 2 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 2 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 0 - 0 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_4 \rightarrow 2 \cdot L_4 - L_1} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 2 \cdot 1 - 2 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 2 - 1 & 2 \cdot 0 - 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \rightarrow 3 \cdot L_3 - L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 3 \cdot 0 - 0 & 3 \cdot 1 - 3 & 3 \cdot 3 - 1 & 3 \cdot 1 - 1 & 3 \cdot 0 - 0 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_4 \rightarrow 3 \cdot L_4 - L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 0 \\ 3 \cdot 0 - 0 & 3 \cdot 1 - 3 & 3 \cdot 1 - 1 & 3 \cdot 3 - 1 & 3 \cdot 0 - 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 8 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{L_4 \rightarrow 4 \cdot L_4 - L_3} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 0 \\ 4 \cdot 0 - 0 & 4 \cdot 0 - 0 & 4 \cdot 2 - 8 & 4 \cdot 8 - 2 & 4 \cdot 0 - 0 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 30 & 0 \end{array} \right). \end{aligned}$$

Noul sistem devine:

$$\begin{cases} 2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = 0 \\ 3\lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = 0 \\ 8\lambda_3 + 2\lambda_4 = 0 \\ 30\lambda_4 = 0. \end{cases}$$

Din ultima relație obținem $\lambda_4 = 0$, apoi înlocuind, treptat, în celelalte relații, găsim:

$$\lambda_1 \mathbf{u}_1 + \lambda_2 \mathbf{u}_2 + \lambda_3 \mathbf{u}_3 + \lambda_4 \mathbf{u}_4 = (0, 0, 0, 0) \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = 0,$$

de unde obținem că vectorii $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{u}_3$ și $\mathbf{u}_4$ sunt liniar independenți.

- b) Pentru a determina coordonatele vectorului $\mathbf{v}$ în baza $\mathcal{B}$, trebuie să determinăm $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4 \in \mathbb{R}$ astfel încât:

$$\mathbf{v} = \alpha_1 \mathbf{u}_1 + \alpha_2 \mathbf{u}_2 + \alpha_3 \mathbf{u}_3 + \alpha_4 \mathbf{u}_4.$$

Înlocuind valorile pentru vectorii $\mathbf{v}, \mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{u}_3$ și $\mathbf{u}_4$, obținem sistemul:

$$\begin{cases} 2\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 7 \\ \alpha_1 + 2\alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 6 \\ \alpha_1 + \alpha_2 + 2\alpha_3 + \alpha_4 = 6 \\ \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + 2\alpha_4 = 6. \end{cases}$$

Vom folosi metoda Gauss. Matricea extinsă asociată sistemului devine:

$$\begin{aligned} & \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 1 & 2 & 1 & 1 & 6 \\ 1 & 1 & 2 & 1 & 6 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 6 \end{array} \right) \xrightarrow{L_2 \rightarrow 2 \cdot L_2 - L_1} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 2 \cdot 1 - 2 & 2 \cdot 2 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 6 - 7 \\ 1 & 1 & 2 & 1 & 6 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 6 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 1 & 1 & 2 & 1 & 6 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 6 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \rightarrow 2 \cdot L_3 - L_1} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 2 \cdot 1 - 2 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 2 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 6 - 7 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 6 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 3 & 1 & 5 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 6 \end{array} \right) \xrightarrow{L_4 \rightarrow 2 \cdot L_4 - L_1} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 3 & 1 & 5 \\ 2 \cdot 1 - 2 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 1 - 1 & 2 \cdot 2 - 1 & 2 \cdot 6 - 7 \end{array} \right) \\ & \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 3 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 5 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \rightarrow 3 \cdot L_3 - L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 3 \cdot 0 - 0 & 3 \cdot 1 - 3 & 3 \cdot 3 - 1 & 3 \cdot 1 - 1 & 3 \cdot 5 - 5 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 5 \end{array} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 10 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 5 \end{array} \right) \xrightarrow{L_4 \rightarrow 3 \cdot L_4 - L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 10 \\ 3 \cdot 0 - 0 & 3 \cdot 1 - 3 & 3 \cdot 1 - 1 & 3 \cdot 3 - 1 & 3 \cdot 5 - 5 \end{array} \right) \\
& \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 10 \\ 0 & 0 & 2 & 8 & 10 \end{array} \right) \xrightarrow{L_4 \rightarrow 4 \cdot L_4 - L_3} \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 10 \\ 4 \cdot 0 - 0 & 4 \cdot 0 - 0 & 4 \cdot 2 - 8 & 4 \cdot 8 - 2 & 4 \cdot 10 - 10 \end{array} \right) \\
& \sim \left(\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 3 & 1 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 8 & 2 & 10 \\ 0 & 0 & 0 & 30 & 30 \end{array} \right).
\end{aligned}$$

Noul sistem devine:

$$\begin{cases} 2\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 7 \\ 3\alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 5 \\ 8\alpha_3 + 2\alpha_4 = 10 \\ 30\alpha_4 = 30. \end{cases}$$

Din ultima relație obținem $\alpha_4 = 1$, apoi $8\alpha_3 + 2\alpha_4 = 10 \Rightarrow 8\alpha_3 = 8 \Rightarrow \alpha_3 = 1$. Din a doua relație, obținem $3\alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 5 \Rightarrow 3\alpha_2 = 3 \Rightarrow \alpha_2 = 1$. Atunci din prima relație obținem $2\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 7 \Rightarrow 2\alpha_1 + 3 = 7 \Rightarrow 2\alpha_1 = 4 \Rightarrow \alpha_1 = 1$. Prin urmare, avem:

$$\mathbf{v} = 2\mathbf{u}_1 + \mathbf{u}_2 + \mathbf{u}_3 + \mathbf{u}_4.$$

Exercițiul 5. Se consideră $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definit prin $T(\mathbf{u}) = T((u_1, u_2)) = (2u_1 + u_2, u_1 - u_2)$, pentru orice $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2$.

a) Demonstrați că T este un operator liniar de la $\mathbb{R}^2$ la $\mathbb{R}^2$.

b) Determinați $\ker(T)$ și $\text{Im}(T)$ și stabiliți dacă T este injectiv/surjectiv/bijectiv.

Rezolvare:

a) T este operator liniar dacă $T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v})$ și $T(\alpha\mathbf{u}) = \alpha T(\mathbf{u})$, pentru orice $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^2$ și orice $\alpha \in \mathbb{R}$.

Fie $\mathbf{u} = (u_1, u_2)$ și $\mathbf{v} = (v_1, v_2)$ din $\mathbb{R}^2$. Avem:

$$\begin{aligned}
& \begin{cases} T(\mathbf{u}) = T((u_1, u_2)) = (2u_1 + u_2, u_1 - u_2) \\ T(\mathbf{v}) = T((v_1, v_2)) = (2v_1 + v_2, v_1 - v_2) \end{cases} \Rightarrow \\
& \Rightarrow T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v}) = (2u_1 + u_2, u_1 - u_2) + (2v_1 + v_2, v_1 - v_2) \Rightarrow \\
& \Rightarrow T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v}) = (2u_1 + u_2 + 2v_1 + v_2, u_1 - u_2 + v_1 - v_2) \quad (1).
\end{aligned}$$

În același timp, avem:

$$\begin{aligned}
T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) &= T((u_1, u_2) + (v_1, v_2)) = T((u_1 + v_1, u_2 + v_2)) \\
&= (2(u_1 + v_1) + (u_2 + v_2), (u_1 + v_1) - (u_2 + v_2)) \\
T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) &= (2u_1 + 2v_1 + u_2 + v_2, u_1 + v_1 - u_2 - v_2) \quad (2).
\end{aligned}$$

Comparând relațiile (1) și (2), obținem că $T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v})$, pentru orice $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^2$.

Fie acum $\mathbf{u} = (u_1, u_2) \in \mathbb{R}^2$ și $\alpha \in \mathbb{R}$. Atunci:

$$\begin{aligned} T(\alpha \mathbf{u}) &= T(\alpha(u_1, u_2)) = T((\alpha u_1, \alpha u_2)) \\ &= (2 \cdot \alpha u_1 + \alpha u_2, \alpha u_1 - \alpha u_2) \\ &= (\alpha(2u_1 + u_2), \alpha(u_1 - u_2)) \\ T(\alpha \mathbf{u}) &= \alpha(2u_1 + u_2, u_1 - u_2) = \alpha T(\mathbf{u}). \end{aligned}$$

Obținem astfel că $T(\alpha \mathbf{u}) = \alpha T(\mathbf{u})$.

Prin urmare, T este un operator liniar de la $\mathbb{R}^2$ la $\mathbb{R}^2$.

b) Avem $\ker(T) = \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2 \mid T(\mathbf{u}) = (0, 0)\}$.

Fie $\mathbf{u} \in \ker(T) \Rightarrow T(\mathbf{u}) = (0, 0) \Rightarrow T((u_1, u_2)) = (0, 0) \Rightarrow (2u_1 + u_2, u_1 - u_2) = (0, 0)$. Egalitatea de vectori implică sistemul:

$$\begin{cases} 2u_1 + u_2 = 0 \\ u_1 - u_2 = 0 \Rightarrow u_1 = u_2 \end{cases} \Rightarrow 2u_1 + u_1 = 0 \Rightarrow 3u_1 = 0 \Rightarrow u_1 = 0 \Rightarrow u_2 = 0.$$

Prin urmare, $\mathbf{u} \in \ker(T) \Rightarrow \mathbf{u} = (0, 0)$. Obținem astfel că $\ker(T) = \{(0, 0)\}$. Acest lucru implică faptul că operatorul T este injectiv.

Deoarece $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, atunci $\text{Im}(T)$ este un subspațiu liniar al lui $\mathbb{R}^2$. Cum $\ker(T) = \{(0, 0)\}$, atunci $\dim(\ker(T)) = 0$, de unde obținem că $\dim(\text{Im}(T)) = 2$.

Însă cum $\text{Im}(T)$ este un subspațiu liniar de dimensiune 2 a spațiului liniar $\mathbb{R}^2$, obținem că $\text{Im}(T) = \mathbb{R}^2$, de unde obținem că T este surjectiv. Cum am demonstrat că T este și injectiv, atunci T este bijectiv (cu alte cuvinte, un izomorfism).