

# Abstrakcyjna algebra liniowa - zadania kwalifikacyjne

Jacek Horecki

Maj 2022

## 1 Informacje wstępne

### 1.1 Kontakt i wysyłanie rozwiązań

- Zadania wysyłamy przez stronę internetową warsztatów.
- Błędy i niejasności w zadaniach proszę zgłaszać na maila [jacek.kurek21@gmail.com](mailto:jacek.kurek21@gmail.com)
- W razie trudności w rozwiązywaniu zadań służę pomocą, pytania można kierować mailowo na [jacek.kurek21@gmail.com](mailto:jacek.kurek21@gmail.com) albo łączyć mnie na discordzie warsztatów (Janczar Knurek)
- Aby zakwalifikować się na warsztaty nie trzeba rozwiązywać wszystkich zadań, warto zrobić zadania z każdej sekcji.

### 1.2 O treści zadań

Podstawowym celem zadań w poniższym zestawie jest danie uczestnikom podstawowych narzędzi do pracy z przestrzeniami liniowymi. Dla porządku przytoczę w nim przydatne definicje oraz twierdzenia, z których będziemy - często bez dowodu - korzystać w trakcie zajęć.

Jako że w internecie oraz w formie drukowanej dostępnych jest wiele wysokiej klasy skryptów do algebry liniowej, ten dokument zawiera tylko wybrane definicje pojawiające się w zadaniach. Jako wprowadzenie proponuję na przykład serię materiałów Essence of Linear Algebra. Kluczowe jest pierwsze 6 wykładów oraz ostatni o abstrakcyjnych przestrzeniach wektorowych. .

## 2 Oznaczenia

- Pogrubionym znakiem  $\mathbf{0}$  oznaczam wektor zerowy w przeciwieństwie do  $0$  - liczby rzeczywistej.
- Macierz identycznościową oznaczam symbolem  $I$

## 3 Zadania

### 3.1 Przestrzenie wektorowe

**Zadanie 1. (2 pkt)** Zapoznaj się z definicją przestrzeni wektorowej, następnie uzasadnij że następujące obiekty są przestrzeniami wektorowymi:

- $\mathbb{R}_k[x]$  - zbiór wielomianów stopnia co najwyżej  $k$ .
- $\mathbb{R}[x]$  - zbiór wielomianów dowolnego stopnia.

### 3.2 Odwzorowania liniowe

Odwzorowaniem liniowym nazywamy odwzorowanie  $f : U \rightarrow V$  gdzie  $U$  i  $V$  to przestrzenie wektorowe które spełniają następujące własności

- $f(u_1 + u_2) = f(u_1) + f(u_2)$
- $f(\alpha u) = \alpha f(u)$

Często zapisuje się to za pomocą jednego równania

$$f(\alpha_1 u_1 + \alpha_2 u_2) = \alpha_1 f(u_1) + \alpha_2 f(u_2)$$

**Zadanie 2. (2 pkt)** Uzasadnij że następujące funkcje są odwzorowaniami liniowymi:

- $f : \mathbb{R}[x] \rightarrow \mathbb{R}$  dana wzorem

$$f(a_0 + xa_1 + \dots + a_k x^k) = a_0 + a_1 + \dots + a_k$$

- $f : \mathbb{R}_2[x] \rightarrow \mathbb{R}_2[x]$  dana wzorem

$$f(a_0 + a_1 x + a_2 x^2) = a_0 + a_1(x+2) + a_2(x+2)^2$$

Jeśli są odwracalne to wskaż odwrotność.

---

Przypomnijmy najważniejsze fakty i definicje dotyczące odwzorowań liniowych:

- $f : U \rightarrow V$  nazywamy injekcją (monomorfizmem), jeśli jest różnowartościowe, tzn

$$\forall_{u_1, u_2 \in U} f(u_1) = f(u_2) \Rightarrow u_1 = u_2$$

- $f : U \rightarrow V$  nazywamy surjekcją (epimorfizmem), jeśli  $\forall_{v \in V} \exists_{u \in U} f(u) = v$ , innymi słowy jeśli każde równanie postaci  $f(x) = v$  ma rozwiązanie.
- Jeśli  $f$  jest na raz mono i epi morfizmem to mówimy że  $f$  jest izomorfizmem.

**Zadanie 3. (4 pkt)** Wykaż następujące fakty o odwzorowaniach liniowych:

- $f$  jest monomorfizmem wtedy i tylko wtedy gdy równanie  $f(x) = \mathbf{0}$  ma dokładnie jedno rozwiązanie ( $x = \mathbf{0}$ )
- Dla  $f : U \rightarrow V$  definiujemy  $\ker f \subset U$  zdefiniowane jako

$$\ker f = \{u \in U : f(u) = \mathbf{0}\}$$

innymi słowy jest to zbiór wszystkich wektorów z  $U$  które są przez  $f$  zmapowane na  $\mathbf{0}$ . Wykazać, że  $\ker f$  jest przestrzenią liniową.

---

**Zadanie 4. (2 pkt)** Zdefiniujmy następujące odwzorowania liniowe:

$$f : \mathbb{R}[x] \rightarrow \mathbb{R}[x], \quad g : \mathbb{R}[x] \rightarrow \mathbb{R}[x]$$

dane wzorami

$$f(a_0 + a_1 x + \dots + a_k x^k) = a_1 + 2a_2 x + 3a_3 x^2 + \dots + a_k k x^{k-1}$$
$$g(a_0 + a_1 x + \dots + a_k x^k) = a_0 x + \frac{a_1}{2} x^2 + \dots + \frac{a_k}{k+1} x^{k+1}$$

Czy  $f$  i  $g$  są wzajemnymi odwrotnościami?

### 3.3 Baza

Bazą przestrzeni wektorowej  $V$  nazywamy zbiór  $\{v_1, \dots, v_n\} \subset V$  który spełnia dwa warunki:

- Dla każdego  $v \in V$  istnieje  $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}$  dla których zachodzi

$$a_1v_1 + \dots + a_nv_n = v$$

Sumę taką nazywamy kombinacją liniową wektorów  $v_1, \dots, v_n$  o współczynnikach  $a_1, \dots, a_n$ .

- Dla każdych  $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}$  zachodzi

$$a_1v_1 + \dots + a_nv_n = \mathbf{0} \Rightarrow a_1 = a_2 = \dots = a_n = 0$$

Zbiór który posiada pierwszą własność nazywamy generującym, zbiór który posiada drugą własność - liniowo niezależnym.

**Zadanie 5. (3 pkt)** Wykaż, że jeśli  $v_1, \dots, v_n \in V$  jest bazą, to każdy  $v \in V$  zapisuje się jednoznacznie jako kombinacja liniowa wektorów  $v_1, \dots, v_n$ .

---

Poniżej szereg przydatnych własności:

- Każda przestrzeń wektorowa posiada bazę (być może nieskończoną!)
- Dowolne dwie bazy ustalonej przestrzeni wektorowej są równoliczne.
- Z dowolnego zbioru generującego da się wybrać bazę.
- Dowolny zbiór liniowo niezależny da się uzupełnić do bazy.

### 3.4 Wymiar

Wymiarem przestrzeni  $V$  nazywamy liczbę  $n$  taką że  $V$  ma bazę złożoną z  $n$  wektorów. Wymiar oznaczamy przez  $\dim V$ . Jeśli przestrzeń wektorowa nie posiada skończonej bazy, to mówimy że ma wymiar nieskończony i piszemy  $\dim V = \infty$ .

Podstawowe własności wymiaru:

- Jeśli  $f : U \rightarrow V$  jest injekcją to  $\dim U \leq \dim V$ .
- Jeśli  $f : U \rightarrow V$  jest surjekcją to  $\dim U \geq \dim V$ .

**Zadanie 6. (\*5 pkt)** Niech  $f : U \rightarrow V$  będzie surjekcją, Wykazać, że

$$\dim U - \dim \ker f = \dim V$$

Podpowiedź: Skorzystać z własności baz wymienionych w poprzedniej sekcji.

---

**Zadanie 7. (2 pkt)** Niech  $f : U \rightarrow V$  będzie odwzorowaniem liniowym,  $\dim U = \dim V$ . Niech  $e_1, \dots, e_n$  będzie bazą  $V$ . Wykazać, że jeśli dla każdego  $k$ , równanie

$$f(x) = e_k$$

ma rozwiązanie, każde równanie postaci  $f(x) = v$  ma rozwiązanie, co więcej  $f$  jest izomorfizmem.

### 3.5 Macierze

Chociaż celem naszych warsztatów będzie unikanie kontaktu z macierzami, pozostają one świetnym narzędziem obliczeniowym i ułatwiają poszukiwania przykładów. Kluczowym w tej sekcji jest zrozumienie jak macierze mają się do odwzorowań liniowych.

**Zadanie 8. (4 pkt)** Zapisz poniższe funkcje jako macierze w zadanych bazach

- $f : \mathbb{R}_2[x] \rightarrow \mathbb{R}_2[x]$  dana wzorem

$$f(a_0 + a_1x + a_2x^2) = a_0 + a_1(x + 2) + a_2(x + 2)^2$$

w bazie danej przez elementy  $(1, x, x^2)$

- $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  dane przez

$$f((x, y)) = (x + y, x + y)$$

w bazie danej przez wektory  $(1, 1)$  oraz  $(-1, 1)$ .

---

**Zadanie 9. (5 pkt)**

- Podaj przykład dwóch różnych funkcji liniowych  $f_1, f_2$  oraz dwóch różnych baz  $B_1, B_2$  takich że  $f_1$  zareprezentowana w bazie  $B_1$  ma tę samą macierz co  $f_2$  zareprezentowana w bazie  $B_2$ .
  - Podaj przykład dwóch odwzorowań liniowych  $f_1, f_2$  dla których nie istnieją bazy  $B_1, B_2$  takie że  $f_1$  w bazie  $B_1$  ma taką samą reprezentację macierzową jak  $f_2$  w  $B_2$ .
- 

**Zadanie 10. (3 pkt)** Dla każdej z wymienionych poniżej własności znaleźć macierz  $3 \times 3$   $M$  nie będącą zerem ani identycznością:

- $M^2 = I$
  - $M^3 = I$
  - $M^2 = M$
- 

**Zadanie 11. (4 pkt)** W ogólności mnożenie macierzy jest operacją nieprzemianną, tzn nie dla wszystkich macierzy zachodzi  $A \cdot B = B \cdot A$ . Czasami jednak równość zachodzi, np.  $I \cdot M = M \cdot I$  dla dowolnej macierzy  $M$ . Dla każdej z podanych poniżej macierzy wyznacz zbiór wszystkich macierzy z nią przemiannych:

- $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$
  - $\begin{bmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix}$  dla ustalonej wartości parametru  $\lambda$ .
-

### 3.6 Algebry

Algebrą nazywamy przestrzeń wektorową  $V$  wraz z działaniem  $p : V \times V \rightarrow V$  które jest dwuliniowe tzn:

$$p(\alpha x + \beta y, z) = \alpha p(x, z) + \beta p(y, z)$$

$$p(x, \alpha y + \beta z) = \alpha p(x, y) + \beta p(x, z)$$

Od  $p$  można wymagać szeregu dodatkowych własności, w zależności od tego które z poniższych są spełnione, mówimy o algebrach:

- Przemienne jeśli dla każdego  $u, v \in V$  zachodzi

$$p(u, v) = p(v, u)$$

- Łącznych jeśli dla każdego  $u, v, w \in V$  zachodzi

$$p(u, p(v, w)) = p(p(u, v), w)$$

- Z jedynek (unitarnych) jeśli istnieje  $e \in V$  takie że dla każdego  $v \in V$  zachodzi

$$p(e, v) = p(v, e) = v$$

- Z dzieleniem jeśli mają jedynekę  $e$  i ponadto dla dowolnego  $v \in V$  istnieje  $u$  takie że

$$p(u, v) = p(v, u) = e$$

Element  $u$  nazywamy odwrotnością elementu  $v$ .

**Zadanie 12. (6 pkt)** Wskaż przykład algebr na  $\mathbb{R}^3$  które są

- Niełączne, nieprzemienne i bez jedynek
- Łączne i przemienne ale bez jedynek
- Z jedyneką ale bez dzielenia

---

**Zadanie 13. (4 pkt)** Niech  $V = \mathbb{R}^2$ , zdefiniujmy algebrę  $\times$  daną wzorem

$$(a, b) \times (c, d) = (ac - bd, ad + bc)$$

Wykaż że jest to przemienne łączna unitarna algebra z dzieleniem.

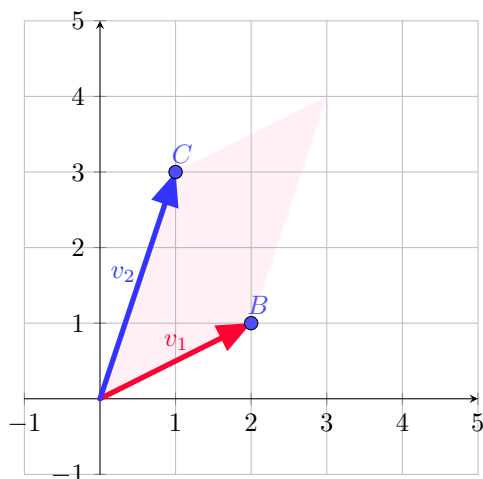
---

**Zadanie 14. (5 pkt)** Niech  $V = \mathbb{R}^2$ , zdefiniujmy algebrę  $\times$  daną wzorem

$$(a, b) \times (c, d) = (ac + bd, ad + bc)$$

- Wykazać że jest to przemienne łączna unitarna algebra bez dzieleniem
- Jak wyglądają elementy nieodwracalne?
- Czy ta algebra może być izomorficzną z algebrą z poprzedniego zadania?

---



Rysunek 1: Równoległobok o dodatnim polu.

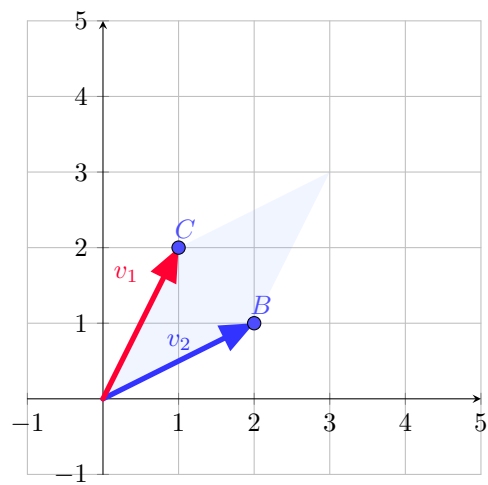
### 3.7 Geometria

Skierowanym równoległobokiem na płaszczyźnie nazwiemy uporządkowaną parę wektorów  $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^2$ . Zdefiniujemy funkcję  $D$  "pola ze znakiem" przypisującą skierowanemu równoległobokowi jego pole, przy czym pole traktujemy jako liczbę dodatnią jeśli  $v_1, v_2$  opisuje boki równoległoboku w kolejności przeciwnej do wskazówek zegara, w przeciwnym wypadku zaś ujemną (patrz rysunki). Jeśli wektory  $v_1, v_2$  są współliniowe to sytuacja się degeneruje i otrzymujemy równoległobok skierowany o polu zero.

Potraktujmy wyżej opisaną funkcję jako odwzorowanie  $D : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

#### Zadanie 15. (5 pkt)

- Wykaż że  $D$  jest antysymetryczne tzn  $D(u, v) = -D(v, u)$
- Wykaż że  $D$  jest odwzorowaniem dwuliniowym.
- Znajdź wzór jawny na  $D$  używający współrzędnych wektorów  $v_1, v_2$ .



Rysunek 2: Równoległobok o ujemnym polu.