



Pismeni ispit iz predmeta **Linearna algebra**

1. Neka je $\mathcal{L} = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 + x_2 = 0, -x_1 + 2x_2 + x_3 = 0\}$. Dokazati da je \mathcal{L} vektorski podprostor od \mathbb{R}^3 , te mu odrediti bazu i dimenziju.
2. Bez računanja determinante, odrediti da li kolone matrice A formiraju linearno nezavisan skup

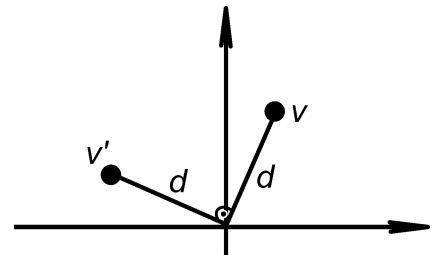
$$A = \begin{bmatrix} 7 & 3 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 2 & 7 & 3 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 7 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 7 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 2 & 7 \end{bmatrix}_{n \times n}.$$

Da li je matrica A singularna?

3. Neka je $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$ matrica linearnog operatora T u kanonskoj bazi \mathcal{S} (drugim riječima $[T]_{\mathcal{S}} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$ gdje je $\mathcal{S} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$). Odrediti matricu operatora T u bazi $\mathcal{S}' = \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$ (drugim riječima odrediti $[T]_{\mathcal{S}'}$).

4. Neka je R rotacija, za ugao od 90° čiji je centar rotacije koordinatni početak, koja preslikava svaku tačku $v \in \mathbb{R}^2$ u odgovarajuću tačku $v' \in \mathbb{R}^2$ kao što je prikazano na slici desno.

- a) Odrediti koordinate rotacije R u odnosu na standardnu bazu.
- b) Odrediti rotaciju tačke $v = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$ za ugao od 90° čiji je centar rotacije koordinatni početak.



- c) Odrediti koordinate rotacije R u odnosu na bazu $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$.

Zadaci su skinuti sa stranice pf.unze.ba/nabokov.
Za uočene greške pisati na infoarrt@gmail.com

(#) Neka je $L = \{ (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 + x_2 = 0, -x_1 + 2x_2 + x_3 = 0 \}$.
 Dokazati da je L vektorski podprostor od \mathbb{R}^3 ,
 odrediti mu bazu i dimenziju.

Rj. Znamo da je neprazan podskup \mathcal{Y} vektorskog prostora V je podprostor od V ako i samo ako vrijedi:

(A1) $x, y \in \mathcal{Y} \Rightarrow x + y \in \mathcal{Y}$

(M1) $x \in \mathcal{Y} \Rightarrow \alpha x \in \mathcal{Y} \text{ za } \forall \alpha \in \mathbb{R}$.

Da li je L neprazan skup?

L je neprazan zato što upr. $(1, -1, 3) \in L$

Za $\forall (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \in L$ i $\forall \alpha \in \mathbb{R}$ imamo

$$(x_1, x_2, x_3) + (y_1, y_2, y_3) = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, x_3 + y_3)$$

$$(x_1 + y_1) + (x_2 + y_2) = \underbrace{x_1 + x_2}_{=0} + \underbrace{y_1 + y_2}_{=0} = 0 \quad \dots (*)$$

$$-(x_1 + y_1) + 2(x_2 + y_2) + (x_3 + y_3) =$$

$$= \underbrace{-x_1 + 2x_2 + x_3}_{=0} - \underbrace{y_1 + 2y_2 + y_3}_{=0} = 0 \quad \dots (**)$$

Iz (*) i (**) vidimo da vrijedi (A1)

$$\alpha(x_1, x_2, x_3) = (\alpha x_1, \alpha x_2, \alpha x_3)$$

$$\alpha x_1 + \alpha x_2 = \alpha \underbrace{(x_1 + x_2)}_{=0} = 0 \quad \dots (***)$$

$$-(\alpha x_1) + 2(\alpha x_2) + (\alpha x_3) = \alpha \underbrace{(-x_1 + 2x_2 + x_3)}_{=0} = 0 \quad \dots (****)$$

Iz (***) i (****) vidimo da vrijedi (M1)

L je vektorski podprostor od \mathbb{R}^3

Linearno nezavisan skup koji generira vektorski prostor V zovemo baza za V .

Ako je V podprostor od \mathbb{R}^n tada:

B je baza za $V \Leftrightarrow B$ je najmanji skup koji generira $V \Leftrightarrow B$ je najveći linearno nezavisan podskup od V

Prostor \mathcal{L} možemo zapisati u drugačijem obliku

$$\mathcal{L} = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\} = \ker \left(\underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix}}_{=A} \right)$$

$$\mathcal{L} = \ker(A)$$

Generator za $\ker(A)$ ^{su linearno nezavisni vektori} iz opšteg rješenja $Ax = 0$.

$$\begin{aligned} x_1 + x_2 &= 0 \\ -x_1 + 2x_2 + x_3 &= 0 \end{aligned}$$

$$[A|b] = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 1 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\|_v + \|_v} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\|_v : 3} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1/3 & 0 \end{array} \right]$$

$\xrightarrow{\|_v - \|_v} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1/3 & 0 \\ 0 & 1 & 1/3 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \text{rang } A = \text{rang } \bar{A} < 3 = \text{broj nepoznatih}$
sistem ima ∞ mnogo rješenja i 1 nepoznatu uzimamo proizvoljno

$$\begin{aligned} x_1 - \frac{1}{3}x_3 &= 0 & x_3 &= 3t \\ x_2 + \frac{1}{3}x_3 &= 0 & x_1 &= t & x_2 &= -t \end{aligned} \quad \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ -t \\ 3t \end{pmatrix}$$

Baza za \mathcal{L} je $B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \right\}$; $\dim \mathcal{L} = 1$. što je trebalo naći

$\dim V =$ broj vektora u bilo kojoj bazi za V

Ⓜ Bez računanja determinante, odrediti da li kolone matrice A formiraju linearno nezavisan skup

$$A = \begin{pmatrix} 7 & 3 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 2 & 7 & 3 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 7 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 7 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 2 & 7 \end{pmatrix}_{n \times n}$$

Da li je matrica A singularna?

Ⓜ. Znamo da:

kolone matrice A formiraju linearno nezavisan skup

akko $\ker(A) = \{0\}$

akko $\text{rang}(A) = n$
(gdje je $A_{n \times n}$)

Pa proverimo da li je $\ker(A) = \{0\}$.

(Primoćimo da je matrica A dijagonalno dominantna, tj.

$$|a_{ii}| > \sum_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^n |a_{ij}| \text{ za } \forall i=1,2,\dots,n$$

Pretpostavimo da postoji $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ x_n \end{pmatrix} \neq 0$ takav da je $Ax = 0$

Tada imamo

$$\begin{aligned} 7x_1 + 3x_2 + 0 + \dots + 0 + 0 &= 0 \\ 2x_1 + 7x_2 + 3x_3 + \dots + 0 + 0 &= 0 \\ 0 + 2x_2 + 7x_3 + \dots + 0 + 0 &= 0 \\ \vdots & \\ 0 + 0 + 0 + \dots + 7x_{n-1} + 3x_n &= 0 \\ 0 + 0 + 0 + \dots + 2x_{n-1} + 7x_n &= 0 \end{aligned}$$

Neka je

$$x_k = \max\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$$

i posmatrajmo k -tu vrstu ovog sistema.

$$0 + 0 + \dots + 2x_{k-1} + 7x_k + 3x_{k+1} + \dots + 0 = 0$$

$$7x_k = -2x_{k-1} - 3x_{k+1} \quad / | |$$

$$7|x_k| = 2|x_{k-1}| + 3|x_{k+1}| \leq 2|x_k| + 3|x_k|$$

$$7|x_k| \leq 5|x_k|$$

#kontradikcija
($7 > 5$)

(Stično bi imali i da je $k=1$ ili $k=n$.)

Pretpostavimo da postoji $x \neq 0$ takav da $Ax = 0$
nas vodi u kontradikciju pa nije tačno. Prema tome

$\ker A = \{0\} \Rightarrow$ kolone matrice A formiraju
linearno nezavisan skup.

Matrica A je nesingularna (postoji A^{-1}).

Neka je $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$ matrica linearnog operatora

T u kanonskoj bazi \mathcal{F} (drugim riječima

$$[T]_{\mathcal{F}} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \text{ gdje je } \mathcal{F} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

Odrediti matricu operatora T u bazi $\mathcal{F}' = \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$

(drugim riječima odrediti $[T]_{\mathcal{F}'}$).

$$R_j: [T]_{\mathcal{F}} = \begin{pmatrix} | & | & | \\ [T(e_1)]_{\mathcal{F}} & [T(e_2)]_{\mathcal{F}} & [T(e_3)]_{\mathcal{F}} \\ | & | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathcal{F} = \{e_1, e_2, e_3\}$$

$$[T(e_1)]_{\mathcal{F}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad [T(e_2)]_{\mathcal{F}} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \left[\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right]_{\mathcal{F}}, \quad [T(e_3)]_{\mathcal{F}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right]_{\mathcal{F}}$$

$$\Rightarrow T(x) = Tx \text{ za } \forall x \in \mathbb{R}^3 \text{ gdje je } T = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

$$[T]_{\mathcal{F}'} = \begin{pmatrix} | & | & | \\ [T\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)]_{\mathcal{F}'} & [T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)]_{\mathcal{F}'} & [T\left(\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}\right)]_{\mathcal{F}'} \\ | & | & | \end{pmatrix}$$

$$T\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Odredimo α, β i γ b.d. $\begin{bmatrix} 2 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix} = \alpha \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \gamma \begin{bmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix}$

$$2\alpha + \beta + 3\gamma = 2$$

$$\beta - 2\gamma = 5$$

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

$$\Rightarrow \bar{A} = [A | b] = \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & -2 & 5 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right] \sim \begin{array}{l} |_{\vee} \leftrightarrow |||_{\vee} \\ \sim \end{array}$$

$$\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 5 \\ 2 & 1 & 3 & 2 \end{array} \right] \sim \begin{array}{l} |||_{\vee} + |_{\vee} \cdot (-2) \\ \sim \end{array} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 5 \\ 0 & -1 & 5 & 2 \end{array} \right] \sim \begin{array}{l} |||_{\vee} + |||_{\vee} \\ \sim \end{array} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & 7 \end{array} \right] \Rightarrow$$

$$3\gamma = 7$$

$$\gamma = \frac{7}{3}$$

$$\beta = 2\gamma + 5$$

$$\beta = \frac{14}{3} + 5$$

$$\beta = \frac{29}{3}$$

Prema tome

$$\left[T \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]_{\mathcal{B}_1} = \begin{pmatrix} -22/3 \\ 29/3 \\ 7/3 \end{pmatrix}$$

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

$$\alpha = \gamma - \beta = \frac{7}{3} - \frac{29}{3} = -\frac{22}{3}$$

$$T \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Odredimo α, β i γ tako da $\begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$

$$\bar{A} = \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 3 & 3 \\ 0 & 1 & -2 & 3 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \end{array} \right] \xrightarrow{I_V \leftrightarrow III_V} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 3 \\ 2 & 1 & 3 & 3 \end{array} \right] \xrightarrow{III_V + I_V \cdot (-2)} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & -1 & 5 & 5 \end{array} \right] \sim$$

$$\xrightarrow{II_V + I_V} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & 8 \end{array} \right]$$

$$\Rightarrow 3\gamma = 8 \\ \gamma = \frac{8}{3}$$

$$\beta = 2\gamma + 3 \\ = \frac{16}{3} + \frac{9}{3} \\ = \frac{25}{3}$$

$$\alpha + \beta - \gamma = -1$$

$$\alpha = -\frac{20}{3}$$

$$\Rightarrow \left[T \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right]_{\mathcal{B}_1} = \begin{pmatrix} -20/3 \\ 25/3 \\ 8/3 \end{pmatrix}$$

I na kraju

$$T \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}$$

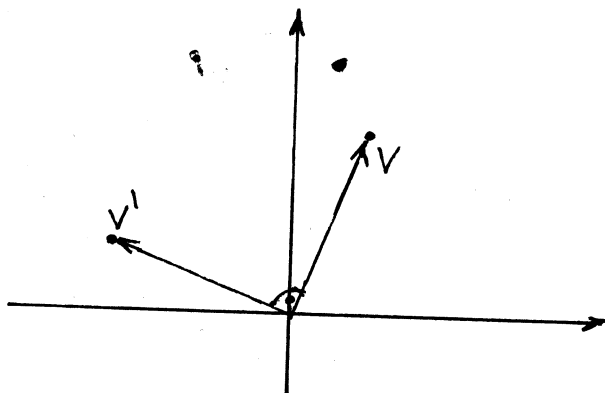
ZA
VJEŠTU
...

$$\Rightarrow \left[T \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} \right]_{\mathcal{B}_1} = \begin{pmatrix} -3 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Prema tome

$$\left[T \right]_{\mathcal{B}_1} = \begin{pmatrix} -22/3 & -20/3 & -3 \\ 29/3 & 25/3 & 5 \\ 7/3 & 8/3 & 0 \end{pmatrix}$$

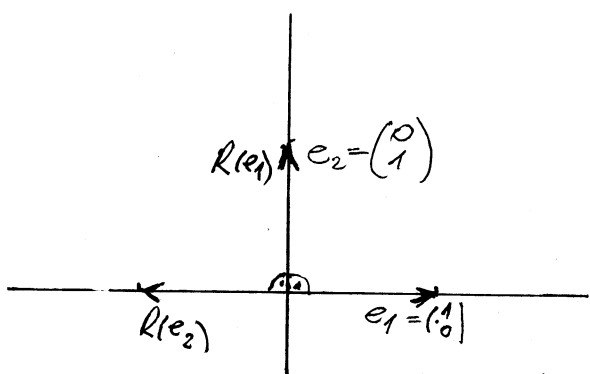
#) Neka je R rotacija, za ugao od 90° čiji je centar rotacije koordinatni početak, koja preslikava svaku tačku $v \in \mathbb{R}^2$ u odgovarajuću tačku $v' \in \mathbb{R}^2$ kao što je prikazano na slici



- a) Odrediti koordinate rotacije R u odnosu na standardnu bazu.
 b) Odrediti rotaciju tačke $v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ za ugao od 90° čiji je centar rotacije koordinatni početak.

Rj. R je u stvari linearni operator na \mathbb{R}^2 .

a) Standardna baza za \mathbb{R}^2 je $\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = \{e_1, e_2\}$.



Primjetimo da je $R(e_1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = e_2$
 (vidi sliku) i $R(e_2) = R\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} = -e_1$

Znamo da $[R]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} | & | \\ [R(e_1)]_{\mathcal{B}} & [R(e_2)]_{\mathcal{B}} \\ | & | \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$

Pa je $[R]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$.

b) Iz teorije Linearne algebre znamo

Neka su B, B' redom baze za vektorske

prostore U, V , i neka je $T \in \mathcal{L}(U, V)$ Tada za $u \in U$

$$[T(u)]_{B'} = [T]_{B'B} [u]_B$$

U našem slučaju

$$[P(\begin{smallmatrix} 2 \\ 2 \end{smallmatrix})]_{\mathcal{B}} = [P]_{\mathcal{B}} \cdot [(\begin{smallmatrix} 2 \\ 2 \end{smallmatrix})]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

c) Odnediti koordinate rotacije R u odnosu na bazu $\{(\begin{smallmatrix} 1 \\ 1 \end{smallmatrix}), (\begin{smallmatrix} 1 \\ -1 \end{smallmatrix})\}$.

$$R: \mathcal{B}' = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$[R]_{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} | & | \\ [R(\begin{smallmatrix} 1 \\ 1 \end{smallmatrix})]_{\mathcal{B}'} & [R(\begin{smallmatrix} 1 \\ -1 \end{smallmatrix})]_{\mathcal{B}'} \\ | & | \end{pmatrix}$$

$$R\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ (vidi sliku)}$$

$$R\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 1 \cdot u_1$$

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = (-1) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = -u_2$$

$$[R]_{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

