

Praxe (za každý příklad maximálně 4 body)

1. Necht' je dána soustava lineárních algebraických rovnic pro neznámé $x, y, z \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} -9x + 9y + \alpha^2 z &= 1 \\ -3x + 3y + \alpha z &= 1. \\ -x + y + z &= 1 \end{aligned}$$

- (a) Najděte všechna $\alpha \in \mathbb{R}$, pro která má soustava řešení.
 (b) Najděte všechna $\alpha \in \mathbb{R}$, pro která má soustava více než jedno řešení.
 (c) Ve všech případech, kdy má soustava více řešení, alespoň jedno řešení spočítejte.

2. Necht' $\mathcal{Y} = \left(\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$ je báze \mathbb{C}^4 , necht' $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{x}_3$ a $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{C}^4$.

$$(\vec{x}_1)_{\mathcal{Y}} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}, (\vec{x}_2)_{\mathcal{Y}} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}, (\vec{x}_3)_{\mathcal{Y}} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, (\vec{x})_{\mathcal{Y}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{y} = \begin{pmatrix} 4 \\ 8 \\ 4 \\ -4 \end{pmatrix}.$$

- (a) Lze vektory $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{x}_3$ doplnit na bázi \mathbb{C}^4 ? Vysvětlete.
 (b) Pokud ano, doplňte je na bázi \mathcal{X} prostoru \mathbb{C}^4 .
 (c) Najděte $(\vec{x})_{\mathcal{X}}$.
 (d) Zjistěte, zda $\vec{y} \in [\vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{x}_3]_{\mathcal{X}}$?
 3. Zjistěte, zda množina $M \subset \mathbb{C}^3$ je podprostor \mathbb{C}^3 . Pokud není, vysvětlete proč. Pokud je, najděte bázi a dimenzi M .

$$(a) M = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^3 \mid x_1 - 2x_2 + x_3 = 0 \wedge x_1 - x_3 = 0 \right\},$$

$$(b) M = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^3 \mid x_1 - 2x_2 + x_3 = 0 \vee x_1 - x_3 = 0 \right\}.$$

Čtěte pozorně! Zadání (a) a (b) nejsou stejná.

4. Necht' $P \subset \mathbb{R}^4, Q \subset \mathbb{R}^4$. Nalezněte dimenzi a bázi podprostorů $P + Q$ a $P \cap Q$, je-li

$$P = \left[\left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \right]_{\mathcal{X}}, Q = \left[\left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \right]_{\mathcal{X}}.$$

5. Necht' $B \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$ a ${}^{\mathcal{X}}B^{\mathcal{E}_3} = \begin{pmatrix} 6 & -3 & 0 \\ 4 & -2 & 0 \\ 2 & -1 & 0 \end{pmatrix}$, kde $\mathcal{X} = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$ je báze \mathbb{R}^3 a \mathcal{E}_3 je standardní báze \mathbb{R}^3 .

- (a) Najděte $h(B)$ a $d(B)$.

- (b) Vysvětlete, zda B je monomorfní nebo epimorfní zobrazení.
 (c) Najděte $\varepsilon_3 B$ (což znamená $\varepsilon_3 B \varepsilon_3$).

(d) Najděte bázi $B(P)$, kde $P = \left[\left(\begin{array}{c} -1 \\ 1 \\ -2 \end{array} \right), \left(\begin{array}{c} -2 \\ 3 \\ -4 \end{array} \right) \right]_\lambda$.

Teorie (za každý okruh maximálně 3 body)

Všechna tvrzení uvádějte i s předpoklady!

1. (a) Definujte složené zobrazení.
 (b) Najděte $A, B \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$ tak, že:

$$(i) \ h(AB) = h(A), \quad (ii) \ h(AB) < h(A), \quad (iii) \ h(AB) > h(A).$$

Pokud neexistují, vysvětlete proč.

- (c) Vyslovte větu o linearitě složeného zobrazení a dokažte ji.
 2. (a) Definujte izomorfismus (náповěda: jde o zobrazení se třemi vlastnostmi) a každou z vlastností vysvětlete.
 (b) Definujte izomorfismus vektorových prostorů.
 (c) Vyberte, které z následujících prostorů jsou izomorfní. Vysvětlete.

$$\mathbb{R}^4, \mathbb{C}^4, \mathbb{R}^{2,2}, \mathbb{R}^3.$$

3. (a) Definujte lineárně závislé vektory.
 (b) Vyslovte alternativní definici LZ pro více vektorů.
 (c) Dokažte, že je-li $\vec{x} \in V$, kde V je vektorový prostor nad tělesem T , pak $2\vec{x}$, $3\vec{x}$ jsou lineárně závislé. Dokažte to použitím definice LZ a poté i alternativní definice LZ.
 (d) Mezi následujícími tvrzeními rozhodněte, která jsou pravdivá. U nepravdivých uveďte protipříklad.
 i. Jsou-li vektory LZ a vynecháme-li některý z nich, pak zůstanou LZ.
 ii. Jsou-li vektory LZ, pak mezi nimi existuje vektor, který je lineární kombinací předchozích vektorů.

Hodnocení

K výsledku praktické části jsou nejprve přičteny plusové body u těch z vás, kteří získali během semestru přes 35 bodů (za každý bod navíc je přičten 1 bod), a poté je aplikováno následující hodnocení:

- Máte-li z nějakého příkladu či nějaké teoretické okruhu 0 bodů, pak okamžitě hodnocení F.
- Kdo získá 13 – 14 bodů (z 20 možných) z praktické části a získá 6 bodů z teorie, má nárok na hodnocení dostatečně E. V opačném případě nedostatečně F.
- Kdo získá 15 – 16 bodů z praktické části a získá 6 bodů z teorie, má nárok na hodnocení uspokojivě D.
- Kdo získá 17 – 18 bodů z praktické části a získá 7 bodů z teorie, má nárok na hodnocení dobře C. Pokud chce získat hodnocení velmi dobře B, musí pokračovat ve zkoušení ústně.
- Kdo získá ≥ 19 bodů z praktické části a odpoví úplně správně na všechny teoretické otázky, má nárok na hodnocení velmi dobře B. Pokud chce získat hodnocení výborně A, musí pokračovat ve zkoušení ústně.