

1. Rozhodnite, či je zobrazenie T lineárne. V prípadoch, keď je T lineárne, napíšte jeho maticu vzhľadom na štandardné bázy ($\mathcal{E}$, presnejšie $\mathcal{E}_n$ štand. báza v R^n).

- a. $T: R^3 \rightarrow R^2, T(x_1, x_2, x_3) = (x_1 - 2x_2, x_2 + 3x_3)$
 b. $T: R^3 \rightarrow R^2, T(x_1, x_2, x_3) = (x_1 \cdot x_2, x_2 + x_3)$
 c. $T: R^3 \rightarrow R^3, T(x_1, x_2, x_3) = (2x_1 - x_2, x_3, x_1 + x_2 + x_3)$
 d. $T: R^3 \rightarrow R^3, T(x_1, x_2, x_3) = (x_1 - x_2 + x_3, 2x_2 - x_3, x_1 + 2x_2 - x_3)$
 e. $T: R^3 \rightarrow R^3, T(x_1, x_2, x_3) = (x_1x_2, 2x_2 - x_3, x_1 + 2x_2 - x_3)$

Výsledky: a. $T_{\mathcal{E}_3\mathcal{E}_2} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}$, c. $T_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ d. $T_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$ b.,e.: T nie je lineárny operator

2. Napíšte matice lineárneho operátora $[T]_{\mathcal{E}\mathcal{E}}, [T]_{\mathcal{B}\mathcal{B}}, [T]_{\mathcal{E}\mathcal{B}}, [T]_{\mathcal{B}\mathcal{E}}$. Je niektorý z vektorov báz $\mathcal{B}, \mathcal{E}$ vlastným vektorom operátora T ?

- a. $T: R^2 \rightarrow R^2, T\mathbf{x} = \mathbf{x}, \mathcal{E} = \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2\}, \mathbf{e}_1 = (1, 0), \mathbf{e}_2 = (0, 1); \mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2\}, \mathbf{b}_1 = (-1, 1), \mathbf{b}_2 = (1, -2)$.
 b. $T: R^2 \rightarrow R^2, T(x_1, x_2) = (x_1 - 3x_2, 3x_1 + x_2), \mathcal{E}$ a $\mathcal{B}$ sú rovnaké ako v príklade a.
 c. $T: R^3 \rightarrow R^3, T(x_1, x_2, x_3) = (x_1 - 3x_2, 3x_1 + x_2 + x_3, 0), \mathcal{E} = \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}, \mathbf{e}_1 = (1, 0, 0), \mathbf{e}_2 = (0, 1, 0), \mathbf{e}_3 = (0, 0, 1); \mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_3\}, \mathbf{b}_1 = (0, 1, 1), \mathbf{b}_2 = (1, 0, 0), \mathbf{b}_3 = (0, 1, 0)$
 d. $T: R^3 \rightarrow R^3, T(x_1, x_2, x_3) = (2x_1 - x_2 + x_3, 2x_1 + 2x_2 - x_3, x_1 + 2x_2 - x_3), \mathcal{E}$ a $\mathcal{B}$ sú rovnaké ako v príklade c.
 e. $T: R^3 \rightarrow R^3, T(x_1, x_2, x_3) = (x_2 + x_3, x_1 + 2x_2 - 2x_3, x_2 - x_3), \mathcal{E}$ a $\mathcal{B}$ sú rovnaké ako v príklade c.
 f. $T: R^3 \rightarrow R^3, T(x_1, x_2, x_3) = (4x_1 + x_3, -2x_1 + x_2, -2x_1 + x_3), \mathcal{E}$ je rovnaká ako v príklade c.,
 $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_3\}, \mathbf{b}_1 = (0, 1, 0), \mathbf{b}_2 = (-1, 2, 2), \mathbf{b}_3 = (-1, 1, 1)$.

- a. $T_{\mathcal{E}\mathcal{E}} = T_{\mathcal{B}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{E}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} -2 & -1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$
 b. $T_{\mathcal{E}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{E}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} -5 & 5 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 10 & -15 \\ 6 & -8 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} -4 & 7 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}$
 c. $T_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 0 \\ 3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{E}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & -3 & 0 \\ 3 & 1 & 1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} -3 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$
 d. $T_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 2 & 2 & -1 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{E}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 1 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$
 e. $T_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{E}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
 f. $T_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{E}\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 2 \\ -6 & 0 & -3 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}, T_{\mathcal{B}\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} 0 & -2 & -3 \\ 1 & 4 & 3 \\ 0 & 4 & 3 \end{pmatrix}$

3. Pre lineárne zobrazenia z príkladov 1 a 2 určte dimenziu jadra a oboru hodnôt.

($\dim \text{Ker } T, \dim \text{Ran } T$) = 1a (1,2); 1c (0,3); 1d (0,3)
 2a (0,2); 2b (0,2); 2c (1,2); 2d (0,3); 2e (0,3); 2f (0,3)

4. Rozhodnite, či je $\mathbf{u} \in R^{4 \times 1}$ vlastný vektor matice $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$. Ak áno, napíšte príslušné vlastné číslo.

- a. $\mathbf{u} = (0 \ 1 \ 0 \ 0)^\top$, $[\lambda=2]$ b. $\mathbf{u} = (1 \ 1 \ -1 \ 2)^\top$, $[\text{nie je}]$
 c. $\mathbf{u} = (3 \ 3 \ 3 \ 3)^\top$, $[\lambda=4]$ d. $\mathbf{u} = (-3 \ 0 \ 3 \ 0)^\top$, $[\text{nie je}]$