

Задача № 4 из ТР (вариант 1)

$$M = \{ p(t) \in P_3 \mid p(-1) = p(1) \} \subset P_3$$

1. Доказать, что множество M - это линейное подпространство P_3

1б) Найти общий вид элементов $p(t) \in M$.

$$p(t) : \deg p(t) \leq 3, p(-1) = p(1)$$

$$\deg p(t) \leq 3 \Rightarrow p(t) = a \cdot t^3 + b \cdot t^2 + c \cdot t + d$$

$$\begin{aligned} \text{т.к. } p(-1) &= p(1), \text{ то } a \cdot (-1)^3 + b \cdot (-1)^2 + c \cdot (-1) + d = \\ &= a \cdot 1^3 + b \cdot 1^2 + c \cdot 1 + d \Rightarrow -a + b - c + d = \\ &= a + b + c + d \Rightarrow -2a = 2c \Rightarrow c = -a, \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\Rightarrow p(t) = a \cdot t^3 + b \cdot t^2 - a \cdot t + d \Rightarrow$$

$$\Rightarrow M = \{ p(t) = a \cdot t^3 + b \cdot t^2 - a \cdot t + d \}.$$

1а) Докажем, что M - линейное подпространство P_3 .

$$1) p_1(t), p_2(t) \in M, \text{ т.е.}$$

$$\begin{cases} p_1(t) = a_1 \cdot t^3 + b_1 \cdot t^2 - a_1 \cdot t + d_1 \\ p_2(t) = a_2 \cdot t^3 + b_2 \cdot t^2 - a_2 \cdot t + d_2 \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow p_1(t) + p_2(t) = (a_1 + a_2) \cdot t^3 + (b_1 + b_2) \cdot t^2 -$$

$$- (a_1 + a_2) \cdot t + (d_1 + d_2) \in M, \text{ т. е.}$$

M замкнуто относительно сложения

$$2) p(t) \in M, \text{ т. е. } p(t) = a \cdot t^3 + b \cdot t^2 - a \cdot t + d,$$

$$\lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow \lambda \cdot p(t) = \lambda \cdot a \cdot t^3 + \lambda \cdot b \cdot t^2 - \lambda \cdot a \cdot t + \lambda \cdot d \in M,$$

т. е. M замкнуто относительно умножения на число.

$$\left. \begin{array}{l} 1) \\ 2) \end{array} \right\} \Rightarrow M - \text{линейное подпространство } P_3 \Rightarrow$$

$\Rightarrow M - \text{линейное пространство.}$

2. Найти размерность и какой-либо базис подпространства M .

$$M = \{ p(t) = a \cdot t^3 + b \cdot t^2 - a \cdot t + d \}$$

$$0) p_1(t) = t^3 - t \in M (a=1, b=0, d=0)$$

$$p_2(t) = t^2 \in M (a=0, b=1, d=0)$$

$$p_3(t) = 1 \in M (a=0, b=0, d=1)$$

2) $M = \langle p_1, p_2, p_3 \rangle, \forall p(t) \in M$
 $p(t) = a \cdot p_1 + b \cdot p_2 + d \cdot p_3 \Rightarrow p_1, p_2, p_3$ -
 - это базис в M

1) $M \subset P_3$, в P_3 $e = \langle t^3, t^2, t, 1 \rangle$ -
 естественный базис.

Найдём координаты многочленов p_1, p_2, p_3
 в базисе e .

$$p_1(t) = t^3 - t = (t^3, t^2, t, 1) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = e \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$p_2(t) = t^2 = (t^3, t^2, t, 1) \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = e \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$p_3(t) = 1 = (t^3, t^2, t, 1) \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = e \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Составим матрицу A , записав координаты
 p_1, p_2, p_3 в базисе e . в её строки, и
 найдём её ранг.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \text{rk} A = 3 \Rightarrow \text{строки } A_1, A_2, A_3$$

линейно независимы \Rightarrow

$$\Rightarrow p_1(t) = e \cdot A_1^T = t^3 - t, \quad p_2(t) = e \cdot A_2^T = t^2,$$

$p_3(t) = e \cdot A_3^T = 1$ — линейно независимая система.

$$\left. \begin{array}{l} 0) \\ 1) \\ 2) \end{array} \right\} \Rightarrow \langle p_1, p_2, p_3 \rangle \text{ — базис } M \Rightarrow \dim M = 3$$

3. Дополнить базис подпространства M до базиса P_3 .

$$\dim P_3 = 4.$$

Нужно добавить к системе p_1, p_2, p_3 один вектор (многочлен) $q_1 \in P_3$, выбрав его так, чтобы система p_1, p_2, p_3, q_1 была линейно независимой.

Построим матрицу B , добавив 1-ю строку к матрице A так, чтобы $\text{rk } B = 4$

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \text{rk } B = 4 \Rightarrow B_1 = A_1, B_2 = A_2, B_3 = A_3, \\ B_4 \text{ — линейно независим}$$

$$\Rightarrow p_1 = e \cdot A_1^T = e \cdot B_1^T, \quad p_2 = e \cdot A_2^T = e \cdot B_2^T,$$

$p_3 = e A_3^T = e B_3^T$, $q_1 = e \cdot B_4^T$ — линейно независимая система векторов P_3 .

$$0) \quad p_1(t) = e \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = t^3 - t \in P_3$$

$$p_2(t) = e \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = t^2 \in P_3$$

$$p_3(t) = e \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 1 \in P_3$$

$$q_1(t) = e \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = t \in P_3$$

1) p_1, p_2, p_3, q_1 — линейно независимая система векторов P_3

$$2) \dim P_3 = 4$$

$$\left. \begin{array}{l} 0) \\ 1) \\ 2) \end{array} \right\} \Rightarrow \langle p_1, p_2, p_3, q_1 \rangle - \text{базис } P_3.$$