

Задача № 9 из ТР (вариант 1)

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

1. Докажем, что множество  $M$  - это линейное подпространство  $P_3$

1δ) Найдем 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)  $p_1(t), p_2(t) \in M, t \in \mathbb{R}$ .

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

$$\Rightarrow p_1(t) + p_2(t) = (a_1+a_2) \cdot t^3 + (b_1+b_2) \cdot t^2 - \\ - (a_1+a_2) \cdot t + (d_1+d_2) \in M, \text{ т.е.}$$

$M$  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.

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

$\Rightarrow M$  - 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)  $M = \{P_1, P_2, P_3\}$ ,  $\forall p(t) \in M$

$p(t) = a \cdot p_1 + b \cdot p_2 + c \cdot p_3 \Rightarrow p_1, p_2, p_3$  -  
- 3mo наңыр сүйненінің

1)  $M \subset P_3$ , бір  $P_3$   $\ell = \{t^3, t^2, t, 1\}$  -  
еселестікененің базасы.

Наныңғы координатасынаның  $p_1, p_2, p_3$   
бір базасы  $\ell$ .

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

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

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

Составим матрицесі  $A$ , записав координатар  
 $p_1, p_2, p_3$  бір базасы  $\ell$ . бір көрсеткіш, и  
наныңғы екінші ред.

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

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

$p_3(t) = e \cdot A_3^T = 1$  — 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. Дополним базис подпространства  $M$  до базиса  $P_3$ .

$$\dim P_3 = 4.$$

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

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

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \text{rk } B = 5 \Rightarrow B_1 = A_1, B_2 = A_2, B_3 = A_3, B_4 \text{ линейно независим}$$

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

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

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

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

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

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

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

$$2) \dim P_3 = 4$$

$$0) \\ 1) \Rightarrow \{p_1, p_2, p_3, q_1\} - \text{базис } P_3. \\ 2)$$