# Линейная алгебра

## Чепелин Вячеслав

# Содержание

1	Лиі	Линейные формы.																				
	1.1	Практ	гика 1																			 . 2
		1.1.1	Задача 1																			 . 2
		1.1.2	Задача 2																			 . 2
		1.1.3	Задача 3																			 . 2
		1.1.4	Задача 4																			 . 3
	1.2	Дз 1.																				 . 4
		1.2.1	Задача 1																			 . 4
<b>2</b>	Тен	зоры.																				5
_		_	гика 1											_		_				_	_	 _
		2.1.1	Задание 1.																			
		2.1.2	Задание 2.																			
		2.1.3	Задание 3.																			_
		2.1.4	Задание 4.																			
		2.1.5	Задание 5.																			
		2.1.6	Задание 6.																			
		2.1.7	Задание 7.																			
	2.2	Домаі	шнее задание																			
		2.2.1	Задание 1.																			
		2.2.2	Задание 2.																			
		2.2.3	Задание 3.																			
		2.2.4	Задание 4.																			
3	Инс	форма	IINA U KADU	<b>3</b>																		11

## 1 Линейные формы.

## 1.1 Практика 1.

#### 1.1.1 Задача 1.

 $V_3$  — пространство геометрических векторов. Отображение  $f:V_3\to\mathbb{R}$  определено равенством  $\forall \overline{x}\in V_3, f(\overline{x})=(\overline{x},\overline{a}),$  где  $\overline{a}=\overline{i}+2\overline{j}-3\overline{k}.$ 

- 1. Доказать, что  $f \in V_3^*$
- 2. найти коэффициенты f относительно стандартного базиса пространства  $V_3$ .

#### Решение:

Ну давайте, докажем, что это линейная форма.

$$\forall x_1, x_2 \in V_3, \lambda \in R: f(x_1 + \lambda x_2) = (x_1 + \lambda x_2, a) = (x_1, a) + \lambda(x_2, a) = f(x_1) + \lambda f(x_2)$$

Откуда линейная форма.

Теперь найдем коэффициенты f относительного стандартного базиса. Для этого мы должны применить функцию. К базисным векторам:

$$f(e_1) = 1, f(e_2) = 2, f(e_3) = -3,$$
 то есть  $a_f = (1, 2, -3)$  — в стандартном базисе

#### 1.1.2 Задача 2.

 $P_n$  - пространство многочленов степени не выше n. Отображение  $f: P_n \to \mathbb{R}$  определено равенством  $\forall p \in P_n: f(p) = p(t_0)$ , где  $t_0$  - фиксированное константа из  $\mathbb{R}$ .

- 1. Доказать, что  $f \in P_n^*$
- 2. Найти коэффициенты f относительно канонического базиса пространства  $P_n$
- 3. Найти коэффициенты f относительно базиса  $1, (t-t_0)$  и так далее.

#### Решение:

Показать, что это линейная форма крайне тривиально. Подставляя канонический базис мы получим  $a_f = (1, t_0, \dots, t^n)$ , подставляя сдвинутый базис получим  $a_f = (1, 0, 0, 0, \dots, 0)$ 

#### 1.1.3 Задача 3.

 $e_1, e_2, e_3$  - базис линейного пространства V.  $\forall x = x^i e_i \in V : f(x) = x^1 + 2x^2 + 3x^3$ . Найти выражение для f в базисе  $e_1' = e_1 + e_2, e_2' = e_2 + e_3, e_3' = e_3 + e_1$ .

#### Решение:

Тут можно поступать разными образами. Можно просто подставить в функцию новые базисы и найти их значения. Можно найти обратную матрицу перехода и по ней получить новые значения. В общем тривиально, думать не хочу.

### 1.1.4 Задача 4.

 $P_2$  - пространство многочленов степени не выше 2.

- 1. линейная форма  $\delta$  сопоставляет каждому многочлену его свободный член. Разложить  $\delta$  в комбинацию линейных форм  $f^1, f^2, f^3$ , где  $f^j$  определены равенством  $\forall p \in P_2, f^j(p) = p(j)$
- 2. Для базиса  $f^1, f^2, f^3$  построить сопряженный к нему и с помощью найти координаты  $\delta$  в базисе  $f^1, f^2, f^3$ .

#### Решение:

Найдем каждую f в базисе  $e_1, e_2, e_3$ . Для этого мы должны подставить в f-ки наши базисные вектора. Получим:

 $a_{f^1}=(1,1,1); a_{f^2}=(1,2,4); a_{f^3}=(1,3,9).$  Получили вот такую штучку. Теперь надо с помощью них собрать  $a_\delta=(1,0,0).$  Для этого можно решить уравнение но я бы перешел дальше.

$$S = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 9 \end{pmatrix}$$
. Тогда найдем  $T = S^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 1 \\ -2, 5 & 4 & -1, 5 \\ 0, 5 & -1 & 0, 5 \end{pmatrix}$ . Теперь, чтобы найти координаты в базисе  $f$  мы доджны:

$$a' = aT = (1,0,0) \begin{pmatrix} 3 & -3 & 1 \\ -2,5 & 4 & -1,5 \\ 0,5 & -1 & 0,5 \end{pmatrix} = (3,-3,1)$$

Все верно!!!

## 1.2 Дз 1.

#### 1.2.1 Задача 1.

На пространстве  $P_2$  — многочленов степени не выше второй заданы две системы линейных форм  $f^i$  и  $g^j$ :

$$\forall p \in P_2 : f^i(p) = p(i), i = 1, 2, 3$$
  
 $\forall p \in P_2 : q^j = p^{(j-1)}(2), j = 1, 2, 3$ 

- 1. Проверить, что каждая из систем является базисом в пространстве  $(P_2)^*$
- 2. Построить сопряженные базисы к каждой из систем
- 3. Найти матрицы S и T
- 4. Написать ковариантный и контрвариантный законы преобразования координат

#### Решение:

Сперва распишем все в сопряженным к базису  $e_1, e_2, e_3$ . Для этого подставим в  $f^i, g^j$   $e_1, e_2, e_3$ .

$$a_{f^1} = (1, 1, 1), a_{f^2} = (1, 2, 4), a_{f^3} = (1, 3, 9)$$
  
 $a_{g^1} = (1, 2, 4), a_{g^2} = (0, 1, 4), a_{g^3} = (0, 0, 2)$ 

В принципе видно, что ранги системы векторов равны 3 в обоих случаях, откуда базисы в  $(P_2)^*$ 

Теперь напишем 
$$S_f = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 9 \end{pmatrix}, S_g = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}, T_f = S_f^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 1 \\ -2, 5 & 4 & -1, 5 \\ 0, 5 & -1 & 0, 5 \end{pmatrix}, T_g = S_g^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0, 5 \end{pmatrix}$$

Теперь напишем ковариантный и контрвариантный законы координат:

x' = Sx - контрвариатное. a' = aT - ковариантное.

#### 2 Тензоры.

#### 2.1Практика 1.

### 2.1.1 Задание 1.

Отображение f: R³ × (R³)\* → R определено равенством ∀ x ∈ R³, ∀ y ∈ (R³)\*

1) 
$$f(x,y) = 3x^{1}y_{2} - x^{2}y_{2} + 2x^{2}y_{3} - 4x^{3}y_{1} - 2x^{3}y_{2};$$

2) 
$$f(x,y) = 3x^{1}y_{2} - x^{2}y_{2} + 2x^{2}y_{3} - 4x^{3}(y_{1})^{2} - 2x^{3}y_{2}$$

2) 
$$f(x,y) = 3x^{4}y_{2} - x^{2}y_{2} + 2x^{2}y_{3} - 4x^{3}(y_{1})^{2} - 2x^{3}y_{2};$$
  
3)  $f(x,y) = 3x^{4}y_{2} - x^{2}y_{2} + 2x^{2}y_{3} + 3 - 4x^{3}y_{1} - 2x^{3}y_{2}.$ 

Является ли отображение f тензором? Если да, то какого типа и какова матрица тензора?

Фиксируем e<sub>1</sub>, · · · , e<sub>n</sub> базис пространства V.

$$\forall f \in V^* \ \forall \ x = x^i e_i \in V \ f(x) = x^i a_i.$$

Отображение  $g: V^* \to \mathbb{R}$  определено равенством  $\forall f \in V^*$   $g(f) = a_1 + a_2 + \cdots a_n$ . Является ли отображение д тензором? Если да, то какого типа и какова матрица тензора?

(Мне стало лень перепечатывать)

#### Решение:

Так ну давайте быстренько

- 1. Да.  $f \in T(3,3)$ . Матрица тензора находится подстановкой базисных векторов, сами посчитаете, дорогие читатели.
- 2. Нет, тк есть  $(y_1)^2$  и ломается линейность.
- 3. Нет, тк есть 3 и ломается линейность.
- 4. Нет, тк мы изначально фиксируем базис для работы этой функции!!!

#### 2.1.2Задание 2.

 $\dim V = 3, D$  - 3-форма на пространстве V такая, что  $D(e_1, e_2, e_3) = 1$ , где  $e_1, e_2, e_3$  - базис пространства V.

- 1. Определить тип тензора D и составить его матрицу
- 2. Записать матрицу любой другой три формы на пространстве V
- 3. выписать формулу для значения D на наборе векторов a, b, c пространства V

### Решение:

 $D \in T(3,0)$ . Ну начнем с того, что у нас D - форма антисимметрична, то есть значения при совпадающих индексах i, j, k будут нулями. Зная это составим матрицу и получим:

$$\begin{pmatrix}
0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\
0 & -1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$$

Если мы хотим получить любую такую матрицу, то нам надо будет лишь подставить  $\alpha$  - значение на базисных векторах:

$$\begin{pmatrix}
0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\alpha & 0 & \alpha & 0 \\
0 & 0 & \alpha & 0 & 0 & 0 & -\alpha & 0 & 0 \\
0 & -\alpha & 0 & \alpha & 0 & 0 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$$

Выписать формулу тривиально, тк это будет просто определитель матрицы.

#### 2.1.3 Задание 3.

Записать формулу замены координат для тензора ранга 2 в матричном виде.

#### Решение:

У нас есть три случая:

1. 
$$\alpha^{ij} \in T(0,2)$$
.

$$\alpha^{\prime kl} = \alpha^{ij} s_i^k s_i^l = (S \alpha S^T)_l^k$$

2. 
$$\alpha_i^i \in T(1,1)$$
.

$$a_{l}^{\prime k} = \alpha_{i}^{i} t_{l}^{j} s_{i}^{k} = (\alpha_{i}^{i} t_{l}^{j}) s_{i}^{k} = (\alpha T)_{l}^{i} s_{i}^{k} = (S \alpha T)_{l}^{k}$$

3. 
$$\alpha_{ij} \in T(2,0)$$
.

$$\alpha'_{kl} = \alpha_{ij} t_k^i t_l^j = (T^T \alpha T)_l^k$$

#### 2.1.4 Задание 4.

Тензор  $\alpha \in T(2,1)$  задан матрицей своих координат

$$\begin{pmatrix}
1 & 3 & 2 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 & 9 \\
4 & 3 & 2 & 1 & 5 & 9 & 8 & 7 & 6 \\
9 & 8 & 7 & 6 & 5 & 4 & 3 & 2 & 1
\end{pmatrix}$$

Вычислить элемент матрицы тензора  $\alpha_{13}^{\prime 2}$  в новом базисе  $e_1'=e_1, e_2'=e_3, e_3'=e_2.$ 

#### Решение:

Ну тут все легко, ведь просто поменяли местами 2 вектора. То есть на самом деле  $\alpha_{13}'^2=\alpha_{12}^3=6$ 

### 2.1.5 Задание 5.

Найти тип и матрицу тензора  $\gamma=\alpha\otimes\beta$  и  $\overline{\gamma}=\beta\otimes\alpha$ , где  $\alpha$  и  $\beta$  заданы соответственно своими матрицами.

1. 
$$\alpha \in T(0,1), \alpha = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \beta \in T(2,0), \beta = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$

2. 
$$\alpha \in T(0,1), \alpha = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \beta \in T(1,1), \beta = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$

#### Решение:

Решим сначала первый случай. Заметим, что в данном случае  $\gamma = \overline{\gamma}$ . И будем делать все по формуле:

$$\gamma_{jk}^{i} = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 7 & 2 & 5 & 8 & 3 & 6 & 9 \\ -1 & -4 & -7 & -2 & -5 & -8 & -3 & -6 & -9 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Теперь второй пункт:

$$\gamma_k^{ij} = \alpha^i \cdot \beta_k^j = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 7 & 2 & 5 & 8 & 3 & 6 & 9 \\ -1 & -4 & -7 & -2 & -5 & -8 & -3 & -6 & -9 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\overline{\gamma}_k^{ij} = \beta_k^i \cdot \alpha^j = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 2 & -2 & 0 & 3 & -3 & 0 \\ 4 & -4 & 0 & 5 & -5 & 0 & 6 & -6 & 0 \\ 7 & -7 & 0 & 8 & -8 & 0 & 9 & -9 & 0 \end{pmatrix}$$

#### 2.1.6 Задание 6.

6.  $\dim V=3$ . Найти значение тензора  $\gamma=\alpha\otimes\beta$  на наборе векторов  $\xi_1=2e_1-e_2$ ,  $\xi_2=e_1+2e_2-e_3$ ,  $\xi_3=e_2+e_3$  и  $\eta^1=3\omega^1-2\omega^2+\omega^3$ ,  $\eta^2=\omega^2+2\omega^3$ , если  $\alpha=2\omega^2\otimes e_2+(\omega^1+3\omega^2)\otimes(e_1-2e_2+3e_3)$ , а все координаты тензора  $\beta$  в стандартном базисе пространства  $T_{(2,1)}$  равны 2.

#### Решение:

Для этого, я должен раскидать  $\xi, \eta$  между a, b.  $a \in T(1,1), b \in T(2,1)$ . Жестко раскидываем векторочки по функциональному свойству и выиграли.

#### 2.1.7 Задание 7.

$$\alpha \in T(1,1), x \in T(0,1), \gamma = \alpha \otimes x$$

Написать две возможные свертки.

#### Решение:

просто в тупую

## 2.2 Домашнее задание 2.

#### 2.2.1 Задание 1.

1.  $\alpha = (e_1 - e_2 - e_3) \otimes (-2e_2 + e_3) \otimes 2e_2 - e_3 \otimes (-e_1 + e_2 + 2e_3) \otimes e_1$ 

а) найти матрицу тензора  $\beta$ , полученного из тензора  $\alpha$  транспонированием по правилу  $\beta^{ijk} = \alpha^{kji}$ .

б) найти  $\beta(\eta^1, \eta^2, \eta^3)$ , если  $\eta^1 = \omega^1 + \omega^2 + \omega^3$ ,  $\eta^2 = 2\omega^1 - \omega^2 - \omega^3$ ,  $\eta^3 = 3\omega^1 - \omega^2 + \omega^3$ ; решить задачу двумя способами, используя перестановку аргументов тензора  $\alpha$  и перестановку функций в сумме тензорных произведений, определяющих тензор  $\alpha$ .

#### Решение:

а) Давайте найдем нашу  $\sigma$ . Она равна (321). То есть, у нас такое транспонирование. Давайте тогда сначала надйем матрицу  $\alpha \in T(0,3)$ . Если я не дурачок и умею считать, то получается

$$\alpha = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & -4 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 4 & -2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & -2 & 0 & 4 & -2 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Теперь транспонируем, у нас зафиксирован столбец:

$$\beta = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & -2 \\ 0 & -4 & 2 & 0 & 4 & -2 & 0 & 4 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Все верно!

b) Найдем  $\beta(\eta^1,\eta^2,\eta^3)=\beta(w^1+w^2+w^3,2w^1-w^2-w^3,3w^1-w^2+w^3)$  Раскладываем эту штуку по линейности и получаем ответ. Но мне куда более нравится:

$$\beta(\eta^1, \eta^2, \eta^3) = \alpha(\eta^3, \eta^2, \eta^1)$$

Дальше мы просто подставляем в искомую и получаем  $3 \cdot 1 \cdot 2 - (1 \cdot -5 \cdot 1) = 11$ 

#### 2.2.2 Задание 2.

2. Тензор  $\alpha \in T_{(0,3)}$  задан матрицей. Выяснить, является ли тензор симметричным (антисимметричным), и если да, то по каким индексам:

$$\alpha = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & | -1 & 2 & -1 & | & 1 & -2 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & | & 0 & 0 & 0 & | & -1 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & -1 & | & 1 & -2 & 1 & | & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Ответ: тензор кососимметричен по 1 и 3-му индексам.

Я не знаю как это нормально делать, на глаз?

### 2.2.3 Задание 3.

3. Тензор  $\alpha$  ∈  $T_{(2,2)}$  задан матрицей.

$$\alpha = \begin{pmatrix} 3 & 6 & 5 & 2 \\ \frac{9}{1} & \frac{2}{1} & \frac{1}{2} & \frac{4}{3} \\ 0 & 1 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

Найти матрицы тензоров  $\alpha_{kl}^{(ij)}, \alpha_{(kl)}^{(ij)}, \alpha_{(kl)}^{ij}, \alpha_{kl}^{[ij]}, \alpha_{[kl]}^{ij}, \alpha_{[kl]}^{[ij]}, \alpha_{(kl)}^{[ij]}, \alpha_{(kl)}^{[ij]}$ 

#### Решение:

Симметрирование - круглые скобки. Альтернирование - квадратные

1) 
$$\alpha_{kl}^{(ij)} = \begin{pmatrix} 3 & 15/2 & 5 & 3/2 \\ 15/2 & 2 & 3/2 & 4 \\ 1 & 1/2 & 2 & 7/2 \\ 1/2 & 1 & 7/2 & 1 \end{pmatrix}$$

В данном случае слой и сечение зафиксированы, так что чилл море песок, нам всего лишь надо просимметрировать квадратные матрички.

2) В данном случае порядок симметрирования не имеет значения.

$$\alpha_{(kl)}^{(ij)} = \begin{pmatrix} 3 & 15/2 & 3 & 1\\ 15/2 & 2 & 1 & 5/2\\ 3 & 1 & 2 & 7/2\\ 1 & 5/2 & 7/2 & 1 \end{pmatrix}$$

3) 
$$\alpha_{(kl)}^{ij} = \begin{pmatrix} 3 & 6 & 3 & 3/2 \\ 9 & 2 & 1/2 & 5/2 \\ 3 & 3/2 & 2 & 3 \\ 1/2 & 5/2 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

4) 
$$\alpha_{kl}^{[ij]} = \begin{pmatrix} 0 & -3/2 & 0 & 1/2 \\ 3/2 & 0 & -1/2 & 0 \\ 0 & 1/2 & 0 & -1/2 \\ -1/2 & 0 & 1/2 & 0 \end{pmatrix}$$

В данном примере у нас происходит альтернирование в каждой части

5) 
$$\alpha_{[kl]}^{ij} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1/2 & 3/2 \\ -2 & -1/2 & 0 & 0 \\ -1/2 & -3/2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$7)\alpha_{[kl]}^{(ij)} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1/2 & 3/2 \\ -2 & -1/2 & 0 & 0 \\ -1/2 & -3/2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

8) 
$$\alpha_{(kl)}^{[ij]} = \begin{pmatrix} 0 & -3/2 & 0 & 1/2 \\ 3/2 & 0 & -1/2 & 0 \\ 0 & 1/2 & 0 & -1/2 \\ -1/2 & 0 & 1/2 & 0 \end{pmatrix}$$

#### 2.2.4 Задание 4.

4\*. Тензор 
$$\alpha \in T_{(1,1)}$$
 задан матрицей  $\begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ . Вычислить  $\alpha_i^i, \, \alpha_{[i}^i \alpha_j^j, \, \alpha_{[i}^i \alpha_j^j \alpha_k^k]$ . Замечание:  $\beta = \alpha \otimes \alpha$ ;  $\beta_{km}^{ij} = \alpha_k^i \alpha_m^j$ ;  $\alpha_{[k}^i \alpha_{m]}^j = \beta_{[km]}^{ij}$ ; аналогично  $\alpha_{[i}^i \alpha_j^j \alpha_k^k]$ . Ответ:  $\alpha_i^i = \text{tr} A = 5$ ;  $\alpha_{[i}^i \alpha_{i]}^j = M_{12}^{12} + M_{13}^{13} + M_{23}^{23} = 5$ ;  $\alpha_{[i}^i \alpha_i^j \alpha_k^k] = \det A = 6$ .

#### Решение.

Ну в первом случае это просто след матрицы.

$$\beta_{kl}^{ij} = \alpha_k^i \otimes \alpha_k^j$$

Заметим, что альтернируя по нижним индексам, мы получим, что на совпадающих i,j стоят нули, откуда нам надо сложить только челиков, на несовпадающих. При этом не забыв про альтернировать. Откуда уже вроде получается нужное

# 3 Информация о курсе

Поток — y2024.

Группы М3138-М3139.

Преподаватель — Кучерук Екатерина Аркадьевна.

Это мои конспектики с практик. Может кому полезно будет :)

