

1. 在线性空间 \mathbf{R}^3 中, $\boldsymbol{\alpha} = (x_1, x_2, x_3)^T \in \mathbf{R}^3$. 判断下列变换是否为线性变换.

$$(1) T_1(\boldsymbol{\alpha}) = (2x_1 - x_3, x_2 + x_3, x_1 + x_3)^T$$

$$(2) T_2(\boldsymbol{\alpha}) = (\sin(x_1), 0, 0)^T$$

$$(3) T_3(\boldsymbol{\alpha}) = (x_1^2, x_2^2, x_3^2)^T$$

$$(4) T_4(\boldsymbol{\alpha}) = (\sin(x_1), \cos(x_2), 1)^T.$$

$$(1)T_1(\boldsymbol{\alpha}) = (2x_1 - x_3, x_2 + x_3, x_1 + x_3)^T, T_1(\boldsymbol{\beta}) = (2y_1 - y_3, y_2 + y_3, y_1 + y_3)^T$$

$$T_1(\boldsymbol{\alpha} + \boldsymbol{\beta}) = (2(x_1 + y_1) - (x_3 + y_3), (x_2 + y_2) + (x_3 + y_3), (x_1 + y_1) + (x_3 + y_3))^T = T_1(\boldsymbol{\alpha}) + T_1(\boldsymbol{\beta}).$$

$$T_1(k\boldsymbol{\alpha}) = (2kx_1 - kx_3, kx_2 + kx_3, kx_1 + kx_3)^T = kT_1(\boldsymbol{\alpha}).$$

所以是线性变换

$$(2)T_2(\boldsymbol{\alpha}) = (\sin(x_1), 0, 0)^T, T_2(\boldsymbol{\beta}) = (\sin(y_1), 0, 0)^T$$

$$T_2(\boldsymbol{\alpha} + \boldsymbol{\beta}) = (\sin(x_1 + y_1), 0, 0)^T \neq T_2(\boldsymbol{\alpha}) + T_2(\boldsymbol{\beta}).$$

所以不是线性变换

$$(3)T_3(\boldsymbol{\alpha}) = (x_1^2, x_2^2, x_3^2)^T, T_3(\boldsymbol{\beta}) = (y_1^2, y_2^2, y_3^2)^T$$

$$T_3(\boldsymbol{\alpha} + \boldsymbol{\beta}) = ((x_1 + y_1)^2, (x_2 + y_2)^2, (x_3 + y_3)^2)^T \neq T_3(\boldsymbol{\alpha}) + T_3(\boldsymbol{\beta}).$$

所以不是线性变换

$$(4)T_4(\boldsymbol{\alpha}) = (\sin(x_1), \cos(x_2), 1)^T, T_4(\boldsymbol{\beta}) = (\sin(y_1), \cos(y_2), 1)^T$$

$$T_4(\boldsymbol{\alpha} + \boldsymbol{\beta}) = (\sin(x_1 + y_1), \cos(x_2 + y_2), 1)^T \neq T_4(\boldsymbol{\alpha}) + T_4(\boldsymbol{\beta}).$$

所以不是线性变换

2. 设 $C[a,b]$ 为闭区间上的全体连续函数所组成的实数域上的线性空间
在 $C[a,b]$ 内, 定义变换如下:

$$\sigma: f(x) \rightarrow \int_a^x f(t)dt = F(x)$$

即让 $C[a,b]$ 内每一个向量 $f(x)$ 对应于它的变上限积分 $(f(x) \text{ 的一个原函数})$
证明 σ 是线性变换。

假设 $f(x) \in C[a,b], g(x) \in C[a,b]$, 根据积分的性质有

$$\sigma(f(x) + g(x)) = \int_a^x [f(t) + g(t)]dt = \int_a^x f(t)dt + \int_a^x g(t)dt = \sigma(f(x)) + \sigma(g(x)),$$

又对 $\forall k \in \mathbb{R}$, 有

$$\sigma(kf(x)) = \int_a^x kf(t)dt = k \int_a^x f(t)dt = k\sigma(f(x)).$$

故 σ 是线性变换.

3. 设 T 是线性空间 V 上的线性变换,如果 $T^k(\alpha) \neq \mathbf{0}$ 且 $T^n(\alpha) = \mathbf{0}(n > k)$, 证明: $\alpha, T(\alpha), \dots, T^k(\alpha)$ 线性无关。

设 $\alpha, T(\alpha), \dots, T^k(\alpha)$ 线性相关, 则存在不全为零的数 a_0, a_1, \dots, a_k

使 $a_0\alpha + a_1T(\alpha) + \dots + a_kT^k(\alpha) = \mathbf{0}$.

设 a_0, a_1, \dots, a_k 中第一个不为零的数为 a_i

则 $a_iT^i(\alpha) + \dots + a_kT^k(\alpha) = \mathbf{0}$.

又 m 是 $k+1, \dots, n$ 中使得 $T^m(\alpha) = \mathbf{0}$ 最小的一个, 用 T^{m-i-1} 作用于上式, 有 $a_iT^{m-1}(\alpha) = \mathbf{0}$.

因为 $T^{m-1}(\alpha) \neq \mathbf{0}$, 从而 $a_i = 0$, 矛盾.

故 $\alpha, T(\alpha), \dots, T^k(\alpha)$ 线性无关.

设线性变换 T 在基 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ 下的矩阵为 $A, |A|=5$, 且 T 在基 $\alpha_n, \alpha_{n-1}, \dots, \alpha_1$ 下的矩阵为 B . 求 $|B|$.

$$\text{设 } A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}, \text{ 则有 } B = \begin{bmatrix} a_{nn} & a_{n,n-1} & \cdots & a_{n1} \\ a_{n-1,n} & a_{n-1,n-1} & \cdots & a_{n-1,1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{1n} & a_{1,n-1} & \cdots & a_{11} \end{bmatrix}, |B| = |A| = 5.$$

5. 已知 \mathbf{R}^3 中的一组基 $\boldsymbol{\eta}_1 = (-1, 1, 1)^T, \boldsymbol{\eta}_2 = (1, 0, -1)^T, \boldsymbol{\eta}_3 = (0, 1, 1)^T$, 线性变换 T 在基 $\boldsymbol{\eta}_1, \boldsymbol{\eta}_2, \boldsymbol{\eta}_3$ 下的矩阵为

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \text{ 求 } T \text{ 在基 } \boldsymbol{\varepsilon}_1 = (1, 0, 0)^T, \boldsymbol{\varepsilon}_2 = (0, 1, 0)^T, \boldsymbol{\varepsilon}_3 = (0, 0, 1)^T \text{ 下的矩阵。}$$

因为 $(\boldsymbol{\eta}_1, \boldsymbol{\eta}_2, \boldsymbol{\eta}_3) = (\boldsymbol{\varepsilon}_1, \boldsymbol{\varepsilon}_2, \boldsymbol{\varepsilon}_3) \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$, 从而由基 $\boldsymbol{\eta}_1, \boldsymbol{\eta}_2, \boldsymbol{\eta}_3$ 到基 $\boldsymbol{\varepsilon}_1, \boldsymbol{\varepsilon}_2, \boldsymbol{\varepsilon}_3$ 的过渡矩阵为 $\begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}^{-1}$.

由于 T 在基 $\boldsymbol{\eta}_1, \boldsymbol{\eta}_2, \boldsymbol{\eta}_3$ 下的矩阵为 $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$,

所以 T 在基 $\boldsymbol{\varepsilon}_1 = (1, 0, 0), \boldsymbol{\varepsilon}_2 = (0, 1, 0), \boldsymbol{\varepsilon}_3 = (0, 0, 1)$ 下的矩阵为

$$\left[\begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \right]^{-1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -2 \\ 2 & 2 & 0 \\ 3 & 0 & 2 \end{bmatrix}.$$

6. 在 \mathbf{R}^3 中, 已知 $\alpha_1 = (-1, 0, 2), \alpha_2 = (0, 1, 1), \alpha_3 = (3, -1, 0)$ 是 \mathbf{R}^3 的一组基, 并且
 $T\alpha_1 = (-5, 0, 3), T\alpha_2 = (0, -1, 6), T\alpha_3 = (-5, -1, 9)$, 求线性变换 T 在基 $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ 下的矩阵,
 T 在基 $\varepsilon_1 = (1, 0, 0), \varepsilon_2 = (0, 1, 0), \varepsilon_3 = (1, 0, 0)$ 下的矩阵。

$$\text{设 } T\alpha_1 = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix}, \text{ 有 } \begin{cases} -x_1 + 3x_3 = -5 \\ x_2 - x_3 = 0 \\ 2x_1 + x_2 = 3 \end{cases}, \text{ 解得 } \begin{cases} x_1 = 2 \\ x_2 = -1 \\ x_3 = -1 \end{cases}, \text{ 故 } T\alpha_1 = 2\alpha_1 - \alpha_2 - \alpha_3, \text{ 同理 } T\alpha_2 = 3\alpha_1 + \alpha_3, T\alpha_3 = 5\alpha_1 - \alpha_2. \text{ 因此 } T \text{ 在基 } \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3 \text{ 下的矩阵为 } \begin{bmatrix} 2 & 3 & 5 \\ -1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{设 } \varepsilon_1 = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix}, \text{ 从而有 } \begin{cases} -x_1 + 3x_3 = 1 \\ x_2 - x_3 = 0 \\ 2x_1 + x_2 = 0 \end{cases}, \text{ 解得 } \begin{cases} x_1 = -\frac{1}{7} \\ x_2 = \frac{2}{7} \\ x_3 = \frac{2}{7} \end{cases}, \text{ 故 } \varepsilon_1 = -\frac{1}{7}\alpha_1 + \frac{2}{7}\alpha_2 + \frac{2}{7}\alpha_3, \text{ 同理 } \varepsilon_2 = -\frac{3}{7}\alpha_1 + \frac{6}{7}\alpha_2 - \frac{1}{7}\alpha_3, \varepsilon_3 = \frac{3}{7}\alpha_1 + \frac{1}{7}\alpha_2 + \frac{1}{7}\alpha_3.$$

$$\text{又因为 } \begin{cases} T\alpha_1 = (-5, 0, 3) = -5\varepsilon_1 + 3\varepsilon_3 \\ T\alpha_2 = (0, -1, 6) = -\varepsilon_2 + 6\varepsilon_3 \\ T\alpha_3 = (-5, -1, 9) = -5\varepsilon_1 - \varepsilon_2 + 9\varepsilon_3 \end{cases},$$

$$\text{代入得 } T\varepsilon_1 = T(-\frac{1}{7}\alpha_1 + \frac{2}{7}\alpha_2 + \frac{2}{7}\alpha_3) = -\frac{1}{7}T\alpha_1 + \frac{2}{7}T\alpha_2 + \frac{2}{7}T\alpha_3 = -\frac{1}{7}(-5\varepsilon_1 + 3\varepsilon_3) + \frac{2}{7}(-\varepsilon_2 + 6\varepsilon_3) + \frac{2}{7}(-5\varepsilon_1 - \varepsilon_2 + 9\varepsilon_3) = -\frac{5}{7}\varepsilon_1 - \frac{4}{7}\varepsilon_2 + \frac{27}{7}\varepsilon_3$$

$$\text{同理 } T\varepsilon_2 = \frac{20}{7}\varepsilon_1 - \frac{5}{7}\varepsilon_2 + \frac{18}{7}\varepsilon_3, T\varepsilon_3 = -\frac{20}{7}\varepsilon_1 - \frac{2}{7}\varepsilon_2 + \frac{24}{7}\varepsilon_3, \text{ 因此 } T \text{ 在基 } \varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3 \text{ 下的矩阵为 } \begin{bmatrix} -\frac{5}{7} & \frac{20}{7} & -\frac{20}{7} \\ -\frac{4}{7} & -\frac{5}{7} & -\frac{2}{7} \\ \frac{27}{7} & \frac{18}{7} & \frac{24}{7} \end{bmatrix}.$$