

12 Typy a prostory lineárních zobrazení

Cíle cvičení:

- procvičit hledání jader a obrazů lineárních zobrazení,
- naučit se využívat dimenze jádra a obrazu k popisu typu lineárního zobrazení,
- naučit se pracovat s prostory lineárních zobrazení a s lineárními formami.

Řešené příklady:

Úloha 12.1. Pro lineární zobrazení $f: \mathbb{Z}_5^3 \rightarrow \mathbb{Z}_5^2$ s maticí vzhledem ke kanonickým bázím $\begin{pmatrix} 4 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$ najděte bázi podprostorů $\text{Ker } f$ a $\text{Im } f$ a rozhodněte, zda je f monomorfismus, epimorfismus či izomorfismus.

Úloha 12.2. Uvažujme lineární zobrazení $f: \mathbb{Z}_5^3 \rightarrow \mathbb{Z}_5^3$ s maticí $[f]_{K_3}^M = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 2 & 2 & 1 \\ 4 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ vzhledem k bázi

$M = \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$ a kanonické bázi K_3 . Ověřte, že f je izomorfismus, a najděte matice f a f^{-1} vzhledem ke kanonickým bázím.

Úloha 12.3. Uvažujme lineární zobrazení $\varphi: \mathbb{Z}_7^3 \rightarrow \mathbb{Z}_7^2$ nad tělesem \mathbb{Z}_7 dané podmínkami

$$\varphi \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad \varphi \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \varphi \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

Najděte matici $[\varphi]_{K_2}^{K_3}$ lineárního zobrazení φ vzhledem ke kanonickým bázím, spočítejte dimenze podprostorů $\text{Ker } \varphi$ a $\text{Im } \varphi$ a rozhodněte, zda jde o monomorfismus nebo epimorfismus.

Úloha 12.4. Najděte nějakou bázi reálného vektorového prostoru $\text{Hom}(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^2)$ a rozhodněte, zda jsou ve vektorovém prostoru $\text{Hom}(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^2)$ lineárně nezávislá posloupnost lineární zobrazení f, g, h , pokud

- (a) $f \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \quad g \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} y \\ z \end{pmatrix}, \quad h \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} x \\ z \end{pmatrix},$
- (b) $[f]_{K_2}^{K_3} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, [g]_{K_2}^{K_3} = \begin{pmatrix} 1 & 5 & 1 \\ 3 & -2 & 1 \end{pmatrix}, [h]_{K_2}^{K_3} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$, kde K_3 a K_2 jsou kanonické báze,
- (c) $[f]_C^B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix}, [g]_C^B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}, [h]_C^B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$, kde B je báze \mathbb{R}^3 a C je báze \mathbb{R}^2 .

Úloha 12.5. Uvažujme lineární formy na vektorovém prostoru $V = \mathbb{Z}_5^3$ nad tělesem \mathbb{Z}_5 :

$$f_1 \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = x + 2z, \quad f_2 \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = 3x + y + 2z, \quad f_3 \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = 4x + y + z.$$

- (a) Ověřte, že posloupnost $B = (f_1, f_2, f_3)$ tvoří bázi duálního vektorového prostoru $V^d = \text{Hom}(\mathbb{Z}_5^3, \mathbb{Z}_5)$,
- (b) spočítejte souřadnice $[g]^B$ lineární formy $g \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \right) = 4z$,
- (c) najděte bázi podprostoru $\bigcap_{a,b \in \mathbb{Z}_5} \text{Ker}(af_1 + bf_2)$,
- (d) najděte bázi podprostoru všech lineárních forem, jejichž jádro obsahuje vektor $(1, 1, 2)^T$.

Další základní příklady k počítání:

Úloha 12.6. Určete dimenzi jádra $\text{Ker } h$ a obrazu $\text{Im } h$ lineárního zobrazení h nad tělesem T víte-li, že jeho matice vzhledem k (neznámým) bázím B a C je

(a) $[h]_C^B = \begin{pmatrix} 6 & 4 & 7 \\ 1 & 8 & 3 \end{pmatrix}$ pro $T = \mathbb{Z}_{11}$

(b) $[h]_C^B = \begin{pmatrix} 6 & 4 & 7 \\ 1 & 8 & 3 \end{pmatrix}$ pro $T = \mathbb{R}$

(c) $[h]_C^B = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 1 \end{pmatrix}$ pro $T = \mathbb{Q}$

(d) $[h]_C^B = \begin{pmatrix} 2+i & 1-i & 7+3i & -1 & 6-7i \\ 7-i & 3 & 4-i & 0 & 2i \end{pmatrix}$ pro $T = \mathbb{C}$

Úloha 12.7. Najděte báze jádra a obrazu lineárního zobrazení φ z úlohy 12.3.

Úloha 12.8. Je-li $\begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 & 4 \\ 1 & 1 & 2 & 5 \\ 1 & 2 & 6 & 6 \end{pmatrix}$ matice lineárního zobrazení $f: \mathbb{Z}_7^4 \rightarrow \mathbb{Z}_7^3$ vzhledem k bázím $M = ((1, 1, 0, 0)^T, (0, 1, 1, 0)^T, (0, 0, 1, 1)^T, (1, 0, 0, 0)^T)$ prostoru \mathbb{Z}_7^4 a $N = ((3, 1, 4)^T, (3, 3, 0)^T, (2, 1, 6)^T)$ prostoru \mathbb{Z}_7^3 , určete bázi a dimenzi jádra $\text{Ker } f$ a obrazu $\text{Im } f$.

Obtížnější příklady:

Úloha 12.9. Necht $k \leq n$, V je vektorový prostor V nad tělesem \mathbb{Z}_2 dimenze n a U jeho podprostor dimenze k . Kolik existuje takových lineárních zobrazení $\varphi: V \rightarrow U$, že $U \subseteq \text{Ker } \varphi$?

Úloha 12.10. Pro parametrické lineární zobrazení $f_{a,b}: \mathbb{Z}_7^3 \rightarrow \mathbb{Z}_7^3$ najděte všechna $(a, b) \in \mathbb{Z}_7^2$, pro která je $f_{a,b}$ izomorfismus, jestliže $[f_{a,b}]_B^B = \begin{pmatrix} 1+a & 0 & 1 \\ 2 & b & 1+a \\ 3 & -a & 1 \end{pmatrix}$.

Úloha 12.11. Necht $(\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n)$ je báze vektorového prostoru V . Dokažte, že je posloupnost lineárních forem (f_1, \dots, f_n) bází duálu V^d , právě když je matice $(f_i(\mathbf{b}_j))_{ij}$ regulární.

Výsledky:

12.1. báze $\text{Ker } f$: např. $\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$; báze $\text{Im } f$: jakákoliv báze \mathbb{Z}_5^2 ; jde pouze o epimorfismus

12.2. $[f]_{K_3}^{K_3} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 3 & 0 \end{pmatrix}$, $[f^{-1}]_{K_3}^{K_3} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 3 \\ 0 & 4 & 1 \\ 1 & 3 & 1 \end{pmatrix}$

12.3. $[\varphi]_{K_2}^{K_3} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 2 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix}$, $\dim \text{Ker } \varphi = 2$, $\dim \text{Im } \varphi = 1$, nejde ani o monomorfismus, ani o epimorfismus

12.4. (a) lin. nezávislá (b) lin. závislá (c) lin. nezávislá

12.5. (b) $[g]^B = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$ (c) např. $\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$ (d) např. (h_1, h_2) , kde $h_1((x, y, z)^T) = 4x + y$,
 $h_2((x, y, z)^T) = 3x + z$

12.6. (a) 2, 1 (b) 1, 2 (c) 1, 2 (d) 3, 2

12.7. Báze $\text{Ker } \varphi$ je např. $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$ a báze $\text{Im } \varphi$ je $\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}\right)$.

12.8. $\dim(\text{Im } f) = \text{rank}([f]_N^M) = 2$ a $\dim(\text{Ker } f) = 4 - \dim(\text{Im } f) = 2$.

Báze $\text{Ker } f$ je například $((2, 5, 4, 1)^T, (4, 2, 6, 0)^T)$ a báze $\text{Im } f$ je například $((6, 5, 6)^T, (5, 2, 3)^T)$.

12.9. $2^{k(n-k)}$