

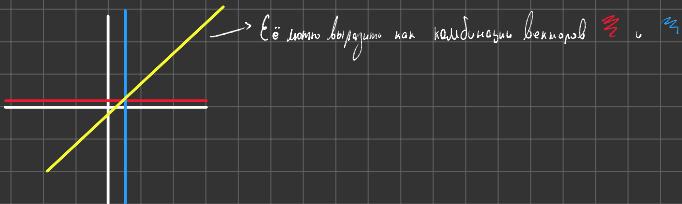
# С

# Семинар 23.01.2023.

Даниэль Радиан Претре (сертификат №) - 244

Задача: Верно ли, что если  $U_1, U_2, U_3 \subseteq V$ ,  $U_1 \cap U_2 = U_1 \cap U_3 = U_2 \cap U_3 = \{0\}$  то они линейно независимы?

Ответ: В общем случае нетерто. как конт-пример можно взять 3 различные прямые в  $\mathbb{R}^2$ .



Линейные однородные бикомплексные трансформации.

$\forall V, W$  над  $F$ , где  $V \rightarrow W$  - однородное.

если  $\alpha, \beta \in F$ ,  $a, b \in V$  :  $g(\alpha a + \beta b) = \alpha g(a) + \beta g(b)$ .

Однородное - идентичные если они имеют одинаковую степень.

Задача.

$\forall V$  над  $F$  линейности и гомоморфно  $F^n$ . Имею, если  $(e_1, \dots, e_n)$  - базис, то однородное

$$x_1 e_1 + \dots + x_n e_n \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ для них имеется гомоморфизм.}$$

Задача.

Задача  $g: V \rightarrow W$  однородно отображение однородных векторов приведенных базисов в  $V$ . Тогда эти однородные могут быть гомоморфными.

Признак линейного однородного

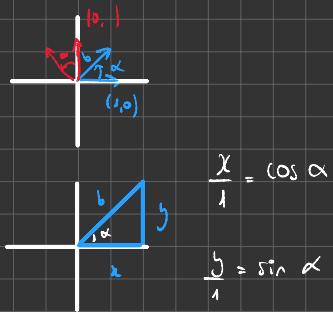
$$A(g, e, f) \rightarrow (g(e_1), \dots, g(e_n)) = (f_1, \dots, f_n) = A.$$

Получаем что в её же смысле с новым базисом

бесстра  $g(e_j)$  в базисе  $f$ .

Задача:  $\forall g: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  - такое что  $g(x, e) = f = (e_1, e_2)$  - симметрия базиса. Найти  $A(g, e, f)$ .

Рекомендация: Одржати координате вектора  $e_1$  та координате вектора  $b$  в координатном базисе  $(\cos \alpha, \sin \alpha)$ , т.е.



$$\frac{x}{b} = \cos \alpha$$

$$A = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}. \quad \text{Образ.}$$

$$\frac{y}{b} = \sin \alpha$$

Задача:

Найти изображение  $A \cdot A$  в замкнутом базисе

Как сдвигать координаты линейного отображения

$$\text{оп.: } V \rightarrow W \text{ линейно, } v \in V = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n. \quad e_1, \dots, e_n - \text{базис } V.$$

$$W \ni f(v) = y_1 f_1 + \dots + y_m f_m. \quad f_1, \dots, f_m - \text{базис } W.$$

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow$  В координатах  $g$ -это умножение на матрицу  $A$ .

Чтобы провести сдвиги базисов.

$$g: V \rightarrow \text{линейно.}$$

$$e = (e_1, \dots, e_n), e' - \text{базис } V \quad e' = e \cdot C \quad \Rightarrow \text{Поменяйте параллограма } e \times e'$$

$$f = (f_1, \dots, f_m), f' - \text{базис } W \quad f' = f \cdot D. \quad \underline{\underline{f \leftarrow f'}}$$

загадка.

$$V = \mathbb{R}[x]_{\leq 2} \quad W = \mathbb{R}^2$$

$g: V \rightarrow W$  линейное отображение в доказательстве  $e = \{x - x^2, x^2, 1 + 2x^2\}$  доказательство

$$\text{где } A = A(q, e, P) = \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -5 & 2 & 5 \end{pmatrix}$$

$$f = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} - \text{доказательство}$$

Найдем  $g(1 + 2x + 3x^2)$ .

Решение.

Способ ①

Радиоматрица  $C @ u \in \mathbb{P}$  найдем коэффициенты  $1 + 2x + 3x^2$  в  $e$ .

$C$  мат-перевод с  $(1, x, x^2)$  к  $e$ .

$$\left| \begin{array}{ccc|c} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 2 & 3 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 2 & 3 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right| \rightarrow V = 2e_1 + 3e_2 + e_3.$$

$$g_p(V) = y_1 f_1 + y_2 f_2$$

$$\left| \begin{array}{c} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{array} \right| = A \left| \begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{array} \right| = \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -5 & 2 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \text{находим координаты } g(V) \text{ в } \mathbb{P}.$$

координаты  $g(V)$  координаты  $V$

в базисе  $\mathbb{P}$  в базисе  $e$ .  $2f_1 + f_2 + f_3$

$$g_p(V) = (f_1, f_2) \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 7 \end{pmatrix}. \text{ Находим.}$$

Способ ②.

Использование "явленного" базиса

Теперь  $e = \{1, x, x^2\}$ ,  $f = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ .

Переобразование  $V$ :  $e' = \{x - x^2, x^2, 1 + 2x^2\}$ ,  $f' = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ .

9) про и обр. линейное отображение.

$g: V \rightarrow W$  лин. отобр. бер. т.н.к. ког  $F$ .

$$\ker g = \{v \in V \mid g(v) = 0\} \subseteq V. \rightarrow \text{9) по } g.$$

W

Что нужно показать для  $\ker g \subseteq \operatorname{Im} g$ .

①. Доказать  $\ker g$ .

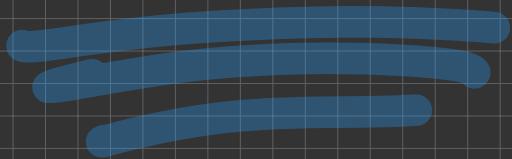
Важно отметить что в координатах вдоль оси  $x_1$  в  $A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \rightarrow A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ , т.е.  $\ker g = \text{секущая плоскость } V$  в коорд.  $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \text{ т.к. } A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = 0$ .

Тогда доказать  $\ker g = \text{доказать что координаты из QCP дают } Ax = 0$ .

②. Доказать  $\operatorname{Im} g$ .

Thm ① 1. Наиболее ясно  $\ker g = \{j_1, \dots, j_c\}$ .

2. Доказательство  $j_1, \dots$



Важно отметить, как выглядят тупиками:

$$\dim U = n - \operatorname{rk} A.$$

9) аяла:  $V, W \subseteq \mathbb{R}^n$

$$\dim V = 4, \dim W = 3.$$

$g: V \rightarrow W$

$$e = (e_1, \dots, e_4) - \text{базис } V \quad f = (f_1, \dots, f_3) - \text{базис } W$$

$$A = A(g, e, f) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 3 & -1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}. \text{ Находим базис } \ker g \text{ и } \operatorname{Im} g.$$

### Aufspannendimension

$$\left[ \begin{array}{l} q: M_n(\mathbb{R}) \rightarrow (\mathbb{R}(z))_{\leq 2} \\ e = (E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22}), \\ f = (x_1, x_2, x_3) \end{array} \right]$$

Rechner:

$$q(e_i) = (f_1, f_2, f_3) \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = f_1 + 2f_2 + f_3$$

j-ten erzeugen A-mo konjugat q(e\_j) ist das zu f.

$$q(e_1) = f_1 + f_2 + f_3; \quad q(e_2) = 3f_2 + f_3;$$

$$q(e_3) = f_1 - f_2.$$