

Урок 1.

1. Исследовать на линейную зависимость:

$$f_1(x) = e^x, f_2(x) = 1, f_3(x) = x+1, f_4(x) = x - e^x$$

Решение:

$$f_3(x) - f_2(x) - f_1(x) = x+1-1-e^x = x-e^x = f_4(x)$$

Т.к. функции можно выразить друг через друга, значит они линейно зависимы.

2. Исследовать на линейную зависимость:

$$f_1(x) = 2, f_2(x) = x, f_3(x) = x^2, f_4(x) = (x+1)^2$$

Решение:

$$f_4(x) = x^2 + 2x + 1 = f_3(x) + 2f_2(x) + 0,5f_1(x)$$

Т.к. функции можно выразить друг через друга, значит они линейно зависимы.

3. Найти координаты вектора $x = (2, 3, 5) \in \mathbb{R}^3$ в базисе $b_1 = (0, 0, 10), b_2 = (2, 0, 0), b_3 = (0, 1, 0)$.

Решение:

$$x = 0,5b_1 + b_2 + 3b_3$$

$$x = (0,5, 1, 3)$$

4. Найти координаты вектора $3x^2 - 2x + 2 \in \mathbb{R}[x]$:

а) в базисе $1, x, x^2$

б) в базисе $x^2, x-1, 1$

Решение:

$$\text{а) } \cancel{e_1 = (1, 0, 0), e_2 = (0, 1, 0), e_3 = (0, 0, 1)}$$

$$e_1 = (0, 0, 1), e_2 = (0, 1, 0), e_3 = (1^2, 0, 0)$$

$$2e_1 - 2e_2 + 3e_3 \Rightarrow (2, -2, 3)$$

$$\text{б) } e_1 = (x^2, 0, 0), e_2 = (0, x-1, 0), e_3 = (0, 0, 1)$$

$$\text{б.1) } 3e_1 - \frac{2x}{x-1}e_2 + 2e_3 \Rightarrow \left(3, -\frac{2x}{x-1}, 2\right)$$

$$\text{б.2) } 3e_1 - 2e_2 + 0 \cdot e_3 \Rightarrow (3, -2, 0)$$

Решив систему уравнений, т.к. не определена какой из них более предпочтительней.

5, Установить, является ли линейным подпространством:

- а) совокупность всех векторов трехмерного пространства, у которых по крайней мере одна из первых двух координат равна нулю;
- б) все векторы, являющиеся линейными комбинациями данных векторов $\{u_1, u_2, \dots, u_n\}$

Решение:

- а) Возможные варианты векторов:

$$(0, a, b), (c, 0, d), (0, 0, e)$$

Проверим их на условия $u+v \in L$ и $\alpha \cdot u \in L$.

$$(0, a, b) + (c, 0, d) = (c, a, b+d)$$

Первая же проверка показывает, что условие нарушается, поэтому ответ: не является.

- б) Да, является. Это следует из определения: возьмем в n -мерном линейном пространстве конечный набор векторов, тогда совокупность всех линейных комбинаций этих векторов образует линейное подпространство исходного линейного пространства.