# 第09讲 基底变换 课堂互动答案

作者: 欧新宇 (Xinyu OU)

本文档所展示的测试结果,均运行于: Intel Core i7-7700K CPU 4.2GHz

## 【课堂互动一】基于基底变换的坐标变换

- 1.  $[x]_U \to [x]_V$ 表示的含义是()。
- A. 将坐标x从基底V迁移到基底U
- B. 将坐标x从基底U迁移到基底V
- C. 将向量U的x坐标分量迁移到向量V
- D. 将向量V的x坐标分量迁移到向量U

答案及解析: B

- 2. 一般情况下,下面哪个符号用于表示空间的标准基。
- A. u
- B. *v*
- C.e
- D. a

答案及解析: (

- 3. 令  $u = (4,3)^T$ ,  $v = (-1,2)^T$ , 若存在向量x = 3u v, 则向量x的坐标为()。
- A. [[3\*4+(-1)\*(-1), 3\*3+(-1)\*2]] = [[13, 7]]
- B.[[3\*4+(-1)\*(-1)],[3\*3+(-1)\*2]]=[[13],[7]]
- C. [[4\*3, -1\*3], [-1\*3, 2\*(-1)]] = [[12, -3], [-3, -2]]
- D. [[4\*3, -1\*3], [-1\*3, 2\*(-1)]] = [[12, -3], [-3, -2]]

答案及解析: B

### 【课堂互动二】 从矩阵乘法的角度理解基底变换

- 1. 给定一个矩阵 $A=\begin{bmatrix}2&1\\1&2\end{bmatrix}$ ,若以A的列向量组为基的空间中存在向量 $u=[6,8]^T$ 。则向量u在标准基和以矩阵A为基的空间中的坐标分别表示为: ( ) 。
- A. (6,8) (6,8)
- B. (6,8) (20,22)
- C. (20,22) (6,8)
- D. (20,22) (20,22)

答案及解析: C

因为向量u存在于空间A中,因此相对于空间A,u的坐标为(6,8). 而相对于标准基的空间,其坐标为

$$Au = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 20 \\ 22 \end{bmatrix}.$$

2. 如果一个向量所存在的空间R的维度确定了,那么它就有一个固定的位置,这个位置就称为向量的坐标。无论其他量如何变化,该坐标值都不会变化。

A. 对

#### B. 错

答案及解析: B

空间中向量的坐标与基底关系密切,若基底发生变化,即使维度不变,坐标也会跟着变化。

3. 三阶方阵和三阶向量相乘将满足以下哪一个公式?

Α

$$Au = egin{bmatrix} a & b & c \ d & e & f \ g & h & i \end{bmatrix} egin{bmatrix} x \ y \ z \end{bmatrix} = x egin{bmatrix} a \ d \ g \end{bmatrix} + y egin{bmatrix} b \ e \ h \end{bmatrix} + z egin{bmatrix} c \ f \ i \end{bmatrix}$$

$$\mathsf{B.}\ Au = \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} + y \begin{bmatrix} d \\ e \\ f \end{bmatrix} + z \begin{bmatrix} g \\ h \\ i \end{bmatrix}$$

答案及解析: A

4. 向量的空间位置由其所参考的基底和相对于基底的位置决定,简单说,向量的空间位置可以表示为基 底乘以对应的坐标。

#### A. 对

B. 错

答案及解析: A

5. 给定一组向量 $U=(\begin{bmatrix}a\\c\end{bmatrix},\begin{bmatrix}b\\d\end{bmatrix}$ ), 及以该向量组A为基底的坐标c(x,y)。 问: 如果将该坐标迁移到以标准基为基底的空间后,新坐标为( )。

A. (x, y)

B. (ax+bx, cy+dy)

#### C. (ax+by, cx+dy)

D. (ay+by, cx+dx)

答案及解析: C

从标准基e到特定基底u的转移矩阵为,矩阵U的逆矩阵,因此,可以得到新的坐标

$$d = Uc = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ax + by \\ cx + dy \end{bmatrix}$$

## 【课堂互动三】 从标准基开始的基底变换

1. 给定基底V和基于基底V的坐标c, 我们可以得到该坐标在标准基下的坐标x为()。

A. x=Uc

B. x=cU

C. x=U/c

D. x=c/U

答案及解析: A

2. 令 $u_1=(1,-1)^T,u_2=(2,2)^T$ 。则坐标 $x=(1,2)^T$ 相应于 $[u_1,u_2]$ 的坐标向量为()。

A. 
$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

B. 
$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\mathsf{C.} \left[ \begin{array}{cc} 1 & 2 \\ -1 & 2 \end{array} \right]^{-1} \left[ \begin{array}{c} 1 \\ 2 \end{array} \right]$$

D. 
$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}^{-1}$$

答案及解析: C

从 $[u_1,u_2]$ 到 $[e_1,e_2]$ 的转移矩阵为: $U=[u_1,u_2]$ .

由此,从 $[e_1,e_2]$ 到 $[u_1,u_2]$ 的转移矩阵为: $U^{-1}$ 

因此,坐标x相应于 $[u_1,u_2]$ 的坐标向量为:  $c=U^{-1}x=\begin{bmatrix}1&2\\-1&2\end{bmatrix}^{-1}\begin{bmatrix}1\\2\end{bmatrix}$ 

## 【课堂互动四】 从任意基开始的基底变换

1. 从 $[v_1,v_2]$ 到 $[u_1,u_2]$ 的转换可以看成是一个两步的过程。首先从 $[v_1,v_2]$ 转换为标准基 $[e_1,e_2]$ ,然后再从标准基转换为 $[u_1,u_2]$ 。那么如果给定基于V的坐标w,我们可以得到基于U的坐标x的求解公式为: ( ) 。

A. 
$$x = UVw$$

B. 
$$x = UV^{-1}w$$

C. 
$$x = U^{-1}Vw$$

D. 
$$x = U^{-1}V^{-1}w$$

**答案及解析**: C

从 $[v_1,v_2]$ 到 $[e_1,e_2]$ 的转移矩阵为V,而从 $[e_1,e_2]$ 到 $[u_1,u_2]$ 的转移矩阵为 $U^{-1}$ 。因此,我们可以得到:  $Vw=d \mathcal{D} U^{-1}d=x$ ,其中d为w在标准基下的坐标。于是, $x=U^{-1}d=U^{-1}Vw$ 。

2. 下列用于求解矩阵A的逆矩阵B的Python代码,正确的一个是 ()。

A. B = np.inv(A)

B. B = scipy.inv(A)

C. B = linalg.inv(A)

D. B = np.dot(A)

答案及解析: C