

$$U = \left\langle \underset{A_1}{\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}}, \underset{A_2}{\begin{pmatrix} -2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}}, \underset{A_3}{\begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}} \right\rangle$$

Выявим матрицы пораздающие  $U$  в векторы и выберем из них те, которые являются базисом  $U$ .

$$A_1 \rightarrow V_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \quad A_2 \rightarrow V_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad A_3 \rightarrow V_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 2 \\ 1 & -1 & 2 \\ -1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{II \rightarrow II - I \\ III \rightarrow III - I \\ IV \rightarrow IV + I}} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{II \rightarrow II - III} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow \{V_1, V_2\}$  - базис  $U$ .

Поскольку мы перешли от матриц к векторам, требуется найти 2 линейно-независимых подпр-ва  $W$ , т.е.  $\mathbb{R}^4 = U \oplus W$

То есть  $\dim W = 2$  и векторы базиса  $U$  и векторы базиса  $W$  линейно независимы

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 1 & -1 \\ 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{II \rightarrow II + 2I \\ \text{столбцы}}} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

1 вариант

$$W = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Тогда  $\dim W = 2$  и  $\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \neq 0 \Rightarrow \mathbb{R}^4 = U \oplus W$

2 вариант

$$W = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Тогда  $\dim W = 2$  и  $\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \neq 0 \Rightarrow \mathbb{R}^4 = U \oplus W$

Нельзя заметить что это разные подпр-ва, т.к. вектор  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  принадлежит первому, но не принадлежит второму.

$$V: \begin{cases} x_1 - x_2 - x_3 = 0 \\ x_2 + x_5 = 0 \end{cases}$$

$$U = \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle \quad W = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$u_1 \quad u_2 \quad w_1$

Представим  $V$  в виде мин. оболочки базисных векторов

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \text{GCR:} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$v_1 \quad v_2 \quad v_3$

$$\Rightarrow V = \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$$

1)  $\dim U = 2$

$$\dim W = 1 \Rightarrow \dim V = \dim U + \dim W$$

$$\dim V = 3$$

2) Проверим, что  $U$  и  $W$  линейно независимы. Для этого убедимся в том, что отображение из базиса  $U \cup W$  линейно независимо:

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{I \leftrightarrow III} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} II \rightarrow II - I \\ III \rightarrow III - 2I \\ V \rightarrow V + I \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} I \leftrightarrow V \\ IV \rightarrow IV - III \\ V \rightarrow V + III \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow$  ~~линейно~~  $u_1, u_2, w_1$  линейно независимы

3) Покажем, что  $u_1, u_2, w_1 \in V$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{II \rightarrow III - I} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} II \leftrightarrow IV \\ IV \rightarrow IV + II \\ V \rightarrow V - II \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{I \rightarrow I + II} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow u_1 = v_1 - v_3$$

$$u_2 = v_2$$

$$w_1 = v_1 + v_2 + v_3$$

$u_3$  1), 2), 3) следует, что  $V = U \oplus W$ .

а) Нет, не является:

$$F(g+h) = \frac{d}{dx} (g+h) - 2x = \frac{dg}{dx} + \frac{dh}{dx} - 2x \neq \frac{dg}{dx} - 2x + \frac{dh}{dx} - 2x = F(g) + F(h)$$

б) Является. Проверим необходимые св-ва.

$$F(g+h) = \frac{d}{dx} (g+h) - 2(g+h) = \frac{dg}{dx} + \frac{dh}{dx} - 2g - 2h = F(g) + F(h)$$

$$F(2g) = \frac{d}{dx} 2g - 2(2g) = 2 \frac{dg}{dx} - 2 \cdot 2g = 2 \left( \frac{dg}{dx} - 2g \right) = 2 F(g)$$

в) Является. Проверим необходимые св-ва.

$$F(g+h)(x) = \frac{1}{x} \int_0^x (g+h)(t) dt = \frac{1}{x} \int_0^x g(t) + h(t) dt = \frac{1}{x} \int_0^x g(t) dt + \frac{1}{x} \int_0^x h(t) dt = F(g)(x) + F(h)(x)$$

$$F(2g)(x) = \frac{1}{x} \int_0^x (2g)(t) dt = \frac{1}{x} \int_0^x 2g(t) dt = \frac{1}{x} \cdot 2 \int_0^x g(t) dt = 2 F(g)(x)$$

г) Является. Проверим необходимые св-ва.

$$F(g+h)(x) = (g+h)(2x-3) = g(2x-3) + h(2x-3) = F(g)(x) + F(h)(x)$$

$$F(2g)(x) = (2g)(2x-3) = 2g(2x-3) = 2 F(g)(x)$$

д) Является. Проверим необходимые св-ва

$$F \begin{pmatrix} x_1+y_1 \\ x_2+y_2 \\ x_3+y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2(x_1+y_1) - (x_2+y_2) \\ x_1+y_1 + x_3+y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1-x_2 + 2y_1-y_2 \\ x_1+x_3 + y_1+y_3 \end{pmatrix} = F \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} + F \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

$$F \left( \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \right) = F \begin{pmatrix} \lambda x_1 \\ \lambda x_2 \\ \lambda x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2\lambda x_1 - \lambda x_2 \\ \lambda x_1 + \lambda x_3 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 2x_1 - x_2 \\ x_1 + x_3 \end{pmatrix} = \lambda F \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

е) Нет, не является.

Контрпример

$$F \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \neq \vec{0}$$

~ 1.6 - 1.7

a)  $F: M_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \rightarrow M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$

$$F(E_{11}) = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{12}) = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{21}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{22}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$$

линейное отображение  
матрица ~~линейного~~:

$$\begin{matrix} & E_{11} & E_{12} & E_{21} & E_{22} \\ \begin{matrix} E_{11} \\ E_{12} \\ E_{21} \\ E_{22} \end{matrix} & \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 3 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 3 & 3 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

б)  $F(X) = AX - X^T A$

$$F(E_{11}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{12}) = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -4 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{21}) = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & -3 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{22}) = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 3 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$$

линейное отображение  
матрица ~~линейного~~:

$$\begin{matrix} & E_{11} & E_{12} & E_{21} & E_{22} \\ \begin{matrix} E_{11} \\ E_{12} \\ E_{21} \\ E_{22} \end{matrix} & \begin{pmatrix} 1 & 0 & 4 & -1 \\ 0 & 1 & -3 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & 0 \\ -3 & -4 & 0 & 3 \end{pmatrix} \end{matrix}$$



№ 1.8

$$F(X) = XA, \text{ причем } X = X^T$$

Зафиксируем базис:

$\{E_{11}, E_{22}, E_{33}, E_{12} + E_{21}, E_{13} + E_{31}, E_{23} + E_{32}\}$  - базис пр-ва симметрических матриц  $3 \times 3$

$\{E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22}, E_{31}, E_{32}\}$  - базис пр-ва матриц  $3 \times 2$ .

$$F(E_{11}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{22}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{33}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{12} + E_{21}) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{13} + E_{31}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$F(E_{23} + E_{32}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Матрица ~~линейного отображения~~ <sup>лин. отобра</sup>:

$$\begin{matrix} & E_{11} & E_{22} & E_{33} & E_{12} + E_{21} & E_{13} + E_{31} & E_{23} + E_{32} \\ \begin{matrix} E_{11} \\ E_{12} \\ E_{21} \\ E_{22} \\ E_{31} \\ E_{32} \end{matrix} & \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

Пусть  $\{x^3, x^2-2x, -x^2+x, -1\}$  — базис  $\mathbb{R}[x]_3$  <sup>№2.1</sup>

Нетрудно заметить, что они лин. независимы, т.к. если представить их при помощи векторов из  $\mathbb{R}^4$ , где элементами вектора являются коэф-ты ~~и~~ и записать их в матрицу, то мы получим

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \neq 0$$

Далее проверим условие обратное условию:

$$1 \cdot x^3 + 1 \cdot (x^2 - 2x) + 1 \cdot (-x^2 + x) + 1 \cdot (-1) = x^3 - x - 1$$

выполняется  $\Rightarrow$  такой базис подобрать.

№2.2

Пример базисов, для которых  $X$  состоит только из нулевых векторов:

$$\left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \end{pmatrix} \right\} \quad \text{и} \quad \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

Пример базисов, для которых  $X$  состоит не только из нулевых векторов:

$$\left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \quad \text{и} \quad \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$X$  представляет из себя подпр-во, базисом которого являются ~~и~~ совпадающие в представлении базиса векторы.

№2.3-2.4

а) Требуется доказать, что для оператора проектирования  $F$  выполнено соотношение  $F^2 = F$ .

$F$  переводит  $v \in V$  в  $u$ , где  $v = u + w$

$F^2$  переводит полученный после  $F$  вектор  $u$  в  $u$ , то есть проектирует

вектор  $u$  на  $u$ . Очевидно, что это будет тот же самый вектор.

б)

$$U = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle \quad W = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$u_1 \quad u_2 \quad w_1$

Нетрудно заметить, что векторы в  $U$  базиса  $U$  и  $W$  линейно независимы и  $\dim \mathbb{R}^3 = \dim U + \dim W$

$$\Rightarrow \mathbb{R}^3 = U \oplus W$$

Зафиксируем базисы:

Пусть  $\{e_1, e_2, e_3\}$  - базис  $V$ ,  $\{u_1, u_2\}$  - базис  $U$ ,  $\{w_1\}$  - базис  $W$

$$F(e_1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$F(e_2) = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$F(e_3) = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Матрица оператора  
проектирования:

$$\begin{matrix} & e_1 & e_2 & e_3 \\ \begin{matrix} u_1 \\ u_2 \end{matrix} & \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

№ 2.5

В матрице линейного оператора поменяются местами  $i$ -я и  $j$ -я строки и  $i$ -й и  $j$ -й столбцы, т.к. мы меняем местами базисные векторы, а их порядок учитывается и в столбцах, и в строках, ведь мы работаем с линейными операторами.