**第三章 线性映射**

**1. 证明:因为V是有限维向量空间, 且dimV=1，所以假设u是V的一个基,则对于所有 v∈V，b∈F都有Tv=T(bu)=bTu；又因为T∈L(V),所以存在w∈V,a∈F,使得w=au=Tu.所以Tv=T(bu)=bTu=bau=abu=av,命题得证。**

**2. 举例：**

**注意：该例子说明只满足加性或者只满足齐性的映射不一定就是线性映射，其证明过程超出本书范围。**

**3. 证明：假设(u1,u2,…,um)是U的一个基，则对于任意一个向量u∈U都可以被(u1,u2,…,um)线性表出，即存在a1,a2,…,am∈F,使得u=a1u1+a2u2+...+amum，因为U是V的子空间，所以(u1,u2,…,um)是V的一个线性无关组，可以扩充成V的一个基,不妨假设(u1,u2,…,um)扩充成V的一个基(u1,u2,…,um,v1,v2,...,vn),则u可以被(u1,u2,…,um,v1,v2,...,vn)线性表出。令存在一组b1,b2,...,bn∈F,使得b1v1+b2v2+...+bnvn=0(注：这里的bj可以全为0，也可以不全为0),则u=u+0=a1u1+a2u2+...+amum+b1v1+b2v2+...+bnvn 。定义T∈L(V,W),Tu=T(a1u1+a2u2+...+amum+b1v1+b2v2+...+bnvn)=a1Su1+a2Su2+...+amSum=S(a1u1+a2u2+...+amum)=Su.命题得证。**

**注意：这里不能定义Tv={Sv,if v∈U**

**0 ,if v⫋U}**

**因为T不是线性的。**

**4. 证明：**

**~~(1)~~** ~~由题设得知~~**~~V=nullT+{au:u∈V,a∈F}~~**

**(1) 先证nullT∩{au:u∈V,a∈F} = {0}。假设向量v∈nullT∩{au:u∈V,a∈F},则Tv=T(au)=aTu=0,所以a=0(因为Tu≠0),所以nullT∩{au:u∈V,a∈F} = {0}。**

**(2) 再证V = nullT + {au:u∈V,a∈F}(容易忽略这点)。注意，对于任意v∈V,都有v = (v-Tv/Tuu)+ Tv/Tuu，所以T(v-Tv/Tuu)=Tv-T(Tv/Tuu)=0∈nullT;又因为 Tv/Tuu∈{au:u∈V,a∈F},所以V = nullT + {au:u∈V,a∈F}得证。**

**由命题1.9可知结论成立。**

**5. 证：假设a1,…,an∈F使得a1Tv1+...+anTvn=0，又因为T∈L(V,W)，所以a1Tv1+...+anTvn=T(a1v1+...+anvn)=0。又因为T是单映射， 所以0是唯一被映射成0的向量，即 a1v1+...+anvn=0;又因为(v1,…,vn)线性无关，所以a1=…=an=0,即a1Tv1+...+anTvn=0当且仅当a1=…=an=0,所以(Tv1,…,Tvn)线性无关，命题成立。**

**6. 证：假设S1,…,Sn∈L(V,W), 则由S1是单的线性映射可得(S1S2...Sn)(v) = S1((S2...Sn)(v)) = S1((S2...Sn)(u)) =S1((S2...Sn)(u)) 可得 (S2...Sn)(v)=(S2...Sn)(u)，其中v,u∈V且(S1...Sn)(v), (S2...Sn)(v),…, Sn(v), (S1...Sn)(u), (S2...Sn)(u),…, Sn(u)均有意义；同理可由(S2...Sn)(v)= S2((S3...Sn)(v))= S2((S3...Sn)(u))=(S2...Sn)(u)；如此类推，最后可得Sn(v)=Sn(u), 由Sn是单的线性映射可得v=u, 命题得证。**

**7. 证：假设向量v∈V，因为T是满的线性映射，所以Tv∈W; 又因为(v1,…,vn)张成V， 所以存在一组a1,…,an∈F, 使得v = a1v1+...+anvn， 所以Tv = T( a1v1+...+anvn) = a1Tv1+...+anTvn,即任意一个Tv∈W都是(Tv1,…,Tvn)的一个线性组合， 即(Tv1,…,Tvn)张成W， 命题得证。**

**8. 证：因为0∈U且0∈nullT，所以U∩ nullT = {0};**