

Линейные пространства.

Определение (линейного пространства).

Линейным (векторным) пространством называется непустое множество V элементов произвольной природы $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z}, \dots$, то есть $V = \{\vec{x}, \vec{y}, \vec{z}, \dots\}$, условно называемых векторами, над которыми определены две операции: сложения двух векторов $\oplus: \forall \vec{x}, \vec{y} \in V \Rightarrow \vec{x} \oplus \vec{y} \in V$, и умножения вектора на число $\otimes: \forall \vec{x} \in V, \forall \alpha \in P \Rightarrow \alpha \otimes \vec{x} \in V$, P – некоторое числовое множество, удовлетворяющие восьми аксиомам:

1. $\vec{x} \oplus \vec{y} = \vec{y} \oplus \vec{x}, \forall \vec{x}, \vec{y} \in V$;
2. $(\vec{x} \oplus \vec{y}) \oplus \vec{z} = \vec{x} \oplus (\vec{y} \oplus \vec{z}), \forall \vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \in V$;
3. существует нуль-вектор $\vec{0} \in V$ такой, что $\vec{x} \oplus \vec{0} = \vec{x}$ для любого $\vec{x} \in V$;
4. для каждого $\vec{x} \in V$ существует ему противоположный элемент $-\vec{x} \in V$ такой, что $\vec{x} \oplus (-\vec{x}) = \vec{0}$;
5. $1 \otimes \vec{x} = \vec{x}, \forall \vec{x} \in V$;
6. $\alpha \otimes (\beta \otimes \vec{x}) = (\alpha\beta) \otimes \vec{x}, \forall \vec{x} \in V, \forall \alpha, \beta \in P$;
7. $\alpha \otimes (\vec{x} \oplus \vec{y}) = (\alpha \otimes \vec{x}) \oplus (\alpha \otimes \vec{y}), \forall \vec{x}, \vec{y} \in V, \forall \alpha \in P$;
8. $(\alpha + \beta) \otimes \vec{x} = (\alpha \otimes \vec{x}) \oplus (\beta \otimes \vec{x}), \forall \vec{x} \in V, \forall \alpha, \beta \in P$.

Свойства линейного пространства:

1. В линейном пространстве существует единственный нулевой элемент.
2. В линейном пространстве V для каждого вектора $\vec{x} \in V$ существует единственный ему противоположный вектор $-\vec{x} \in V$.
3. Для вектора $-\vec{x} \in V$ противоположным вектором является $\vec{x} \in V$.
4. $0 \otimes \vec{x} = \vec{0}, \forall \vec{x} \in V$.
5. $-1 \otimes \vec{x} = -\vec{x}, \forall \vec{x} \in V$.
6. Произведение любого числа α на нулевой вектор есть нулевой вектор, то есть $\alpha \otimes \vec{0} = \vec{0}, \forall \alpha \in P$.
7. Если $\alpha \otimes \vec{x} = \vec{0}$ и $\alpha \neq 0$, то $\vec{x} = \vec{0}$.
8. Если $\alpha \otimes \vec{x} = \vec{0}$ и $\vec{x} \neq \vec{0}$, то $\alpha = 0$.

Определение. Система векторов $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n$ линейного пространства V называется **линейно зависимой**, если существует набор чисел $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$, среди которых хотя бы одно не равно нулю, такой, что $(\alpha_1 \otimes \vec{x}_1) \oplus (\alpha_2 \otimes \vec{x}_2) \oplus \dots \oplus (\alpha_n \otimes \vec{x}_n) = \vec{0}$.

Определение. Система векторов $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n$ линейного пространства V называется **линейно независимой**, если векторное равенство $(\alpha_1 \otimes \vec{x}_1) \oplus (\alpha_2 \otimes \vec{x}_2) \oplus \dots \oplus (\alpha_n \otimes \vec{x}_n) = \vec{0}$ выполняется тогда и только тогда, когда $\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0$.

Теорема. Если к системе r линейно зависимых векторов присоединить любые m векторов, то получим систему $m+r$ линейно зависимых векторов.

Теорема. Если из системы r линейно независимых векторов отбросить любые $m, m < r$, векторов, то получим систему $r-m$ линейно независимых векторов.

Теорема. Для того, чтобы векторы $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n, n > 1$, линейного пространства V были линейно зависимы, необходимо и достаточно, чтобы хотя бы один из этих векторов являлся линейной комбинацией остальных.

Определение. Пусть в линейном пространстве V выполнены условия:

- 1) существует n линейно независимых векторов;
- 2) любая система $n+1$ векторов линейно зависима.

Тогда число n называется **размерностью линейного пространства V** и обозначается $\dim V = n$.

Определение. **Базисом n -мерного линейного пространства V** называется любая упорядоченная система n линейно независимых векторов этого пространства.

Теорема. Если $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$ – базис n – мерного линейного пространства V , то любой вектор \vec{x} этого пространства линейно выражается через векторы $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$, то есть

$$\vec{x} = (\alpha_1 \otimes \vec{e}_1) \oplus (\alpha_2 \otimes \vec{e}_2) \oplus \dots \oplus (\alpha_n \otimes \vec{e}_n), \quad (1)$$

причем коэффициенты разложения $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ определены однозначным образом.

Теорема. Если $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$ – система линейно независимых векторов линейного пространства V и любой вектор \vec{x} этого пространства линейно выражается через векторы $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$, то $\dim V = n$.

Определение. Выражение (1) называется **разложением вектора \vec{x} по базису $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$** , а числа $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ называются **координатами вектора \vec{x} в этом базисе**.

Задание 1. Выясните, образует ли линейное пространство данное множество с естественными операциями сложения двух векторов и умножения вектора на действительное число.

1.1. множество всех нечетных чисел;

1.2. множество всех чисел кратных 7;

1.3. множество всех плоских векторов, сумма координат которых является положительным числом;

1.4. множество всех плоских векторов, сумма координат которых равна нулю;

1.5. множество всех плоских векторов, коллинеарных данной прямой;

1.6. множество всех плоских векторов, перпендикулярных к данной прямой;

1.7. множество всех векторов, параллельных плоскости $x - 3y + 2z = 0$;

1.8. множество функций, определенных на отрезке $[a; b]$, таких, что $f(a) = 1$;

1.9. множество функций, определенных на отрезке $[a; b]$, таких, что $f(x) \geq 0, \forall x \in [a; b]$;

1.10. множество функций, определенных на отрезке $[a; b]$, таких, что $f(b) = 0$;

1.11. множество всех диагональных матриц третьего порядка;

1.12. множество всех многочленов степени не выше n ;

1.13. множество всех многочленов степени выше n ;

1.14. множество всех сходящихся к единице числовых последовательностей;

1.15. множество всех решений системы линейных однородных уравнений;

1.16. множество всех решений однородного линейного дифференциального уравнения n – порядка с постоянными коэффициентами.

В случае положительного ответа укажите размерность и какой-нибудь базис этого линейного пространства.

Ответ: **1.1.** не образует; **1.2.** не образует; **1.3.** не образует; **1.4.** образует, $\dim V = 1$, $\vec{e} = (1; -1)$; **1.5.** образует, $\dim V = 1$, $\vec{e} = (B; -A)$, где $l: Ax + By + C = 0$ – данная прямая; **1.6.** образует, $\dim V = 1$, $\vec{e} = (A; B)$, где $l: Ax + By + C = 0$ – данная прямая; **1.7.** образует, $\dim V = 2$, $\vec{e}_1 = (1; 1; 1)$, $\vec{e}_2 = (1; -1; -2)$;

1.8. не образует; **1.9.** не образует; **1.10.** образует; **1.11.** образует, $\dim V = 3$, $E_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$,

$E_2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, $E_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$; **1.12.** образует, $\dim V = n + 1$, $f_1(x) = 1$, $f_2(x) = x$,

$f_3(x) = x^2, \dots, f_{n+1}(x) = x^n$; **1.13.** не образует; **1.14.** не образует; **1.15.** образует, $\dim V = n - r$, где r – ранг матрицы системы; **1.16.** образует, $\dim V = n$, где $y^{(n)} + a_1 y^{(n-1)} + a_2 y^{(n-2)} + \dots + a_{n-1} y' + a_n y = 0, a_i \in R, i = 1, 2, \dots, n$, – данное уравнение.

Задание 2. Исследуйте линейную зависимость векторов.

2.1. $\vec{a} = (1; 1; 2)$, $\vec{b} = (0; 1; 1)$, $\vec{c} = (1; 1; 1)$;

2.2. $\vec{a} = (-1; 3; -6)$, $\vec{b} = (5; -4; 8)$, $\vec{c} = (1; -2; 4)$;

$$2.3. A_1 = \begin{pmatrix} 2 & 5 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 4 & -1 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ -3 & 1 \end{pmatrix}, A_4 = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 5 & 2 \end{pmatrix};$$

$$2.4. A_1 = \begin{pmatrix} -1 & 6 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -3 & 1 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}, A_4 = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ -1 & 2 \end{pmatrix};$$

$$2.5. \bar{x}_1 = e^t, \bar{x}_2 = \operatorname{sh} t, \bar{x}_3 = \operatorname{ch} t;$$

$$2.6. \bar{x}_1 = \sin^2 t, \bar{x}_2 = 5 \cos^2 t, \bar{x}_3 = 1;$$

$$2.7. f_1(x) = 2x^4 - 3, f_2(x) = x^4 - 4x^3 - x + 1, f_3(x) = 2x^3 + x^2, f_4(x) = 3x^4 + 2x^3 + 3x^2 + x - 7;$$

$$2.8. f_1(x) = x^4 + 1, f_2(x) = x^3 + 2, f_3(x) = x^2 + 3, f_4(x) = x + 4, f_5(x) = x^4 + x^3 + x^2 + x + 1.$$

Ответ: 2.1. линейно независимы; 2.2. линейно зависимы; 2.3. линейно независимы; 2.4. линейно независимы; 2.5. линейно зависимы; 2.6. линейно зависимы; 2.7. линейно независимы; 2.8. линейно независимы.

Задание 3. Даны линейные пространства:

$$3.1. V = R^3;$$

3.2. V – пространство всех матриц второго порядка;

3.3. V – пространство всех многочленов, степень которых не превосходит трех.

В каждом из этих пространств указан упорядоченный набор векторов и фиксированный вектор \bar{y} .

Докажите, что данный набор векторов образует базис линейного пространства V и найдите координаты вектора \bar{y} в этом базисе.

$$3.1.1. \bar{e}_1 = (1; -2; 4), \bar{e}_2 = (-3; 5; 4), \bar{e}_3 = (1; 0; -2), \bar{y} = (-6; 14; 9);$$

$$3.1.2. \bar{e}_1 = (1; -1; -1), \bar{e}_2 = (0; 1; 0), \bar{e}_3 = (1; 3; 2), \bar{y} = (-1; 4; 2);$$

$$3.2.1. A_1 = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 4 & 0 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}, A_4 = \begin{pmatrix} 1 & -7 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}, Y = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 0 & 1 \end{pmatrix};$$

$$3.2.2. A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -6 & 4 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}, A_4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}, Y = \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix};$$

$$3.3.1. f_1(x) = 1, f_2(x) = -2x + 1, f_3(x) = x^2 - 2x - 3, f_4(x) = x^3 - 1, y(x) = 3x^3 - 7x^2 + 4x + 15;$$

$$3.3.2. f_1(x) = 1, f_2(x) = x + 1, f_3(x) = (x + 1)^2, f_4(x) = (x + 1)^3, y(x) = x^3 - 2x^2 + 3x - 4.$$

Ответ:

$$3.1.1. \bar{y} = \frac{1}{2} \cdot \bar{e}_1 + 3 \cdot \bar{e}_2 + \frac{5}{2} \cdot \bar{e}_3; 3.1.2. \bar{y} = -\frac{4}{3} \cdot \bar{e}_1 + \frac{5}{3} \cdot \bar{e}_2 + \frac{1}{3} \cdot \bar{e}_3;$$

$$3.2.1. Y = \frac{3}{2} \cdot A_1 - \frac{7}{2} \cdot A_2 + \frac{3}{2} \cdot A_3 + \frac{3}{2} \cdot A_4; 3.2.2. Y = -1 \cdot A_1 + 0 \cdot A_2 - 16 \cdot A_3 - 9 \cdot A_4;$$

$$3.3.1. y(x) = 34f_1(x) + 5f_2(x) - 7f_3(x) + 3f_4(x); 3.3.2. y(x) = -10f_1(x) + 10f_2(x) - 5f_3(x) + f_4(x).$$

Задание 4. Решите систему линейных уравнений. Для соответствующей однородной системы определите базис. (фундаментальную систему решений) и размерность пространства ее решений.

$$4.1. \begin{cases} 3x_1 + 2x_2 + x_3 + 3x_4 + 5x_5 = 6, \\ 6x_1 + 4x_2 + 3x_3 + 5x_4 + 7x_5 = 5, \\ 9x_1 + 6x_2 + 5x_3 + 7x_4 + 9x_5 = 8, \\ 3x_1 + 2x_2 + 4x_4 + 8x_5 = 1; \end{cases}$$

$$4.2. \begin{cases} 2x_1 + 3x_2 + 11x_3 + 5x_4 + 2x_5 = 2, \\ x_1 + x_2 + 5x_3 + 2x_4 - x_5 = 1, \\ 2x_1 + x_2 + 3x_3 + 2x_4 + x_5 = -3, \\ x_1 + x_2 + 3x_3 + 4x_4 - x_5 = -3. \end{cases}$$

Ответ: 4.1. общее решение линейной неоднородной системы не существует; общее решение

$$\text{линейной однородной системы} - X = \begin{pmatrix} c_1 \\ -\frac{3}{2}c_1 - 2c_4 - 4c_5 \\ c_4 + 3c_5 \\ c_4 \\ c_5 \end{pmatrix}, c_1, c_4, c_5 \in R, \dim V = 3, E_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{3}{2} \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$

$$E_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, E_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ -4 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}; \textbf{4.2.} \text{ общее решение линейной неоднородной системы} - X = \begin{pmatrix} -2 \\ -6c_5 \\ c_5 + 1 \\ c_5 - 1 \\ c_5 \end{pmatrix}, c_5 \in R;$$

$$\text{общее решение линейной однородной системы} - X = \begin{pmatrix} 0 \\ -6c_5 \\ c_5 \\ c_5 \\ c_5 \end{pmatrix}, c_5 \in R, \dim V = 1, E_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$