

练习：线性映射

张朝龙

目录

1	3.a.1	1
2	3.a.2	2
3	3.a.3	3
4	3.a.4	4
5	3.a.7	4
6	3.a.8	4
7	3.a.9	5
8	3.a.10	5
9	3.a.11	6

1 3.a.1

问题 设 $b, c \in \mathbf{R}$ ，定义 $T: \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^2$ 如下：

$$T(x, y, z) = (2x - 4y + 3z + b, 6x + cxyz)$$

证明 T 是线性的当且仅当 $b = c = 0$

解答： 首先：如果 T 是线性的，必有 $T(0) = 0$ ，从而有 $(b, 0) = (0, 0)$ ，即 $b = 0$ 。



另外有 $T(1, 1, 1) = T(1, 1, 0) + T(0, 0, 1)$, 推出 $(1 + b, 6 + c) = (-2 + b, 6) + (3 + b, 0)$, 即有 $c = 0$

接下来证明 $b = c = 0$ 所以 T 是线性的。因为 $b = c = 0$, 则 T 可以写成:

$$T(x, y, z) = (2x - 4y + 3z, 6x)$$

这个映射是如下线性映射的特例。

从 \mathbf{F}^n 到 \mathbf{F}^m , 设 m, n 是正整数, $A_{j,k} \in \mathbf{F}, j = 1, \dots, m, k = 1, \dots, n$, 定义 $T \in \mathcal{L}(\mathbf{F}^n, \mathbf{F}^m)$ 为:

$$T(x_1, x_2, \dots, x_n) = (A_{1,1}x_1 + \dots + A_{1,n}x_n, \dots, A_{m,1}x_1 + \dots + A_{m,n}x_n) \quad (1.1)$$

式 1.1 可以写成矩阵的形式为:

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m,1} & A_{m,2} & \dots & A_{m,n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad (1.2)$$

2 3.a.2

问题 设 $b, c \in \mathbf{R}$, 定义 $T: \mathcal{P}(\mathbf{R}) \rightarrow \mathbf{R}^2$ 如下:

$$Tp = (3p(4) + 5p'(6) + bp(1)p(2), \int_{-1}^2 x^3 p(x) dx + c \sin p(0)) \quad (2.1)$$

证明 T 是线性的当且仅当 $b = c = 0$

解答: 假设 $p, q \in \mathcal{P}(R)$, 若 T 是线性映射则有:

$$T(p + q) = Tp + Tq$$

把 (2.1) 带入上式, 可得 $b = c = 0$

然后证明假设 $b = c = 0$, T 是线性映射。按照线性映射的定义来。把定义附在下面, 证明过程略。

定义 2.1 从 V 到 W 的线性映射是具有以下性质的函数 $T: V \rightarrow W$:

加性: 对所有 $u, v \in V$ 都有 $T(u + v) = T(u) + T(v)$

齐次: 对所有的 $\lambda \in \mathbf{F}$ 和 $v \in V$ 都有 $T(\lambda v) = \lambda(Tv)$



3 3.a.3

问题 设 $T \in \mathcal{L}(\mathbf{F}^n, \mathbf{F}^m)$, 证明存在标量 $A_{j,k}, j = 1, \dots, m, k = 1, \dots, n$ 使得对任意 $x_1, \dots, x_n \in \mathbf{F}^n$ 都有

$$T(x_1, \dots, x_n) = (A_{1,1}x_1 + \dots + A_{1,n}x_n, \dots, A_{m,1}x_1 + \dots + A_{m,n}x_n) \quad (3.1)$$

解答: 我们这里准备提前使用一下矩阵的概念。

$$T(x_1, x_2, \dots, x_n) = (A_{1,1}x_1 + \dots + A_{1,n}x_n, \dots, A_{m,1}x_1 + \dots + A_{m,n}x_n) \quad (3.2)$$

式3.2可以写成矩阵的形式为:

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m,1} & A_{m,2} & \dots & A_{m,n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad (3.3)$$

令:

$$\mathbf{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix} \quad (3.4)$$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m,1} & A_{m,2} & \dots & A_{m,n} \end{bmatrix} \quad (3.5)$$

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad (3.6)$$

则有 $\mathbf{y} = \mathbf{A}\mathbf{x}$

进而 $\mathbf{y}_1 + \mathbf{y}_2 = \mathbf{A}(\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2)$



4 3.a.4

问题 设 $T \in \mathcal{L}(V, W)$ 且 v_1, \dots, v_m 是 V 中的向量组, 使得 Tv_1, \dots, Tv_m 在 W 中是线性无关的, 证明 v_1, \dots, v_m 是线性无关的。

解答: 假设存在 $a_i \in \mathbf{F}, i = 1, \dots, m$ 使得:

$$a_1v_1 + \dots + a_mv_m = 0 \quad (4.1)$$

则对两边使用线性映射:

$$T(a_1v_1 + \dots + a_mv_m) = T(0) = 0 \quad (4.2)$$

根据线性映射的齐次可加性有:

$$a_1T(v_1) + \dots + a_mT(v_m) = 0 \quad (4.3)$$

因为 $T(v_1), \dots, T(v_m)$ 是线性无关的, 所以有 $a_i = 0, i = 1, \dots, m$
即证明了 v_1, \dots, v_m 是线性无关的。

5 3.a.7

问题 证明每个从一维向量空间到其自身的线性映射都是乘以某个标量。
准确的说, 证明: 若 $\dim V = 1$ 且 $T \in \mathcal{L}(V, V)$, 则有 $\lambda \in \mathbf{F}$ 使得对所有 $v \in V$ 都有 $Tv = \lambda v$

解答: 因为 $\dim V = 1$, 说明 V 的基只有一个向量, 即 V 中的任何一个向量都可以写成另一个非零向量的标量形式, 即 $Tu = au$ 。

现在考虑特定的 $v \in V, v = bu$, 则有:

$$\begin{aligned} Tv &= T(bu) \\ &= bT(u) \\ &= bau \\ &= abu \\ &= av \end{aligned}$$

6 3.a.8

问题 给出一个函数 $\phi: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}$ 使得对于所有 $a \in \mathbf{R}$ 和所有的 $v \in \mathbf{R}^2$ 有:

$$\phi(av) = a(\phi(v)) \quad (6.1)$$



但是 ϕ 不是线性的。

解答： 令 $\phi(x, y) = \sqrt[3]{x^3 + y^3}$ 。

这个函数满足齐次性，对于 $\phi(\lambda(x, y))$ ，有：

$$\begin{aligned}\phi(\lambda x, \lambda y) &= \sqrt[3]{(\lambda x)^3 + (\lambda y)^3} \\ &= \lambda \sqrt[3]{x^3 + y^3} \\ &= \lambda \phi(x, y)\end{aligned}$$

即 ϕ 满足齐次性。但是 ϕ 不满足可加性，即

$$\phi(x_1 + x_2, y_1 + y_2) \neq \phi(x_1, y_1) + \phi(x_2, y_2)$$

7 3.a.9

问题 给出一个函数 $\varphi: \mathbf{C} \rightarrow \mathbf{C}$ ，使得对于所有的 $w, z \in C$ 都有：

$$\varphi(w + z) = \varphi(w) + \varphi(z) \quad (7.1)$$

但是 φ 不是线性的。

解答： 想到了 $\varphi(z) = \Re(z)$ 满足

$$\varphi(u + v) = \varphi(u) + \varphi(v) \quad (7.2)$$

但是对于 $i \in \mathbf{F}$ ，有：

$$\varphi(iu) \neq i\varphi(u) \quad (7.3)$$

这个问题在复数域上很好证明，但是在实数域上暂时还没有想到什么好办法。因为实数域上的加法和标量乘法是等效的，即 $\lambda u = \underbrace{u + \dots + u}_{\lambda}$

8 3.a.10

问题 设 U 是 V 的子空间且 $U \neq V$ ，设 $S \in \mathcal{L}(V, W)$ 且 $S \neq 0$ ，定义 $T: V \rightarrow W$ 如下：

$$Tv = \begin{cases} Sv & v \in U \\ 0 & v \in V, v \notin U \end{cases} \quad (8.1)$$

证明 T 不是 V 上的线性映射。

解答： 首先因为 $U \neq V$ ，所以存在 $v \in V, v \notin U$ 且 $v \neq 0$ ，



9 3.a.11

问题 设 V 是有限维的。证明 V 的子空间上的线性映射可以扩张成 V 上的线性映射。也就是说，证明如果 U 是 V 的子空间， $S \in \mathcal{L}(U, W)$ ，那么存在 $T \in \mathcal{L}(V, W)$ 使得对于所有的 $u \in U$ 都有 $Tu = Su$

解答：