

20230107A] 21-47

线性代数附加题 5.

1. (1) 由于 V 是 3 维空间, 故 $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_4$ 线性相关, 则有 $\sum_{i=1}^4 c_i \vec{v}_i = \vec{0}$

令 $\vec{u} = \sum_{c_i > 0} c_i \vec{v}_i = \sum_{c_j < 0} (-c_j) \vec{v}_j$ 若两边均不为 $\vec{0}$, 则 $(\sum_{c_i > 0} c_i \vec{v}_i, \sum_{c_j < 0} c_j \vec{v}_j) = (\sum_{c_i > 0} c_i \vec{v}_i, \sum_{c_j < 0} (-c_j) \vec{v}_j) < 0$ 矛盾.
因此有 $\vec{u} = \sum_{c_i > 0} c_i \vec{v}_i = \vec{0}$ $(\vec{u}, \vec{v}_3) = (\sum_{c_i > 0} c_i \vec{v}_i, \vec{v}_3) < 0$ 矛盾. 因此不存在.

$$(2) \vec{v}_1 = (1, 0, 0)$$

$$\vec{v}_2 = (-1, 1, 0)$$

$$\vec{v}_3 = (-1, -2, 1)$$

$$\vec{v}_4 = (-1, -2, -8) \text{ 即成基.}$$

(3) 若有 3 个向量线性相关, 不妨设为 $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$ 且 $\sum_{i=1}^3 c_i \vec{v}_i = \vec{0}$

若 c_i 均大于 0 或均小于 0, $(\sum_{i=1}^3 c_i \vec{v}_i, \vec{v}_4) = 0$, 又 $(\sum_{i=1}^3 c_i \vec{v}_i, \vec{v}_4) < 0$ 矛盾.

因此 c_i 有正有负. 不妨设 $c_1 > 0$

由对称性不妨设 $c_1 > 0, c_2 < 0, c_3 < 0$. 则 $c_1 \vec{v}_1 = (-c_2) \vec{v}_2 + (-c_3) \vec{v}_3$ $(c_1 \vec{v}_1, c_1 \vec{v}_1) > 0$.

故 3 个向量线性无关, 设 $\vec{v}_4 = \sum_{i=1}^3 c_i \vec{v}_i$. 若有 $c_i > 0$.

又 $(c_1 \vec{v}_1, c_1 \vec{v}_1) = (c_1 \vec{v}_1, (-c_2) \vec{v}_2 + (-c_3) \vec{v}_3) < 0$ 矛盾.

则 $\vec{v}_4 + \sum_{c_i < 0} (-c_i) \vec{v}_i = \sum_{c_i > 0} c_i \vec{v}_i$ 两边和 $\vec{v}_4 + \sum_{c_i < 0} (-c_i) \vec{v}_i$ 内积, 知矛盾. 因此 $c_i < 0$

故第 4 个向量是前 3 个向量负系数线性组合.

3. 给定 V 的一组标准正交基 $\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n$. 则 $\vec{u} = (\vec{u}, \vec{e}_1) \vec{e}_1 + \dots + (\vec{u}, \vec{e}_n) \vec{e}_n$

令 $a_i = T(\vec{e}_i)$ $c_i = (\vec{v}, \vec{e}_i)$. 则 $T(\vec{v}) = \sum_{i=1}^n c_i a_i$

$(\vec{v}, \vec{u}) = \sum_{i=1}^n c_i (\vec{u}, \vec{e}_i)$. 又因为对 $\forall \vec{v} \in V$ 均成立, 故 $(\vec{u}, \vec{e}_i) = a_i$. 因此 \vec{u} 存在且唯一.

4. 由第三题知 $u(x) = T(\vec{e}_1) \vec{e}_1 + T(\vec{e}_2) \vec{e}_2 + T(\vec{e}_3) \vec{e}_3$

$$T(\vec{e}_1) = \int_{-1}^1 \cos x x dx = 0$$

$$T(\vec{e}_2) = \int_{-1}^1 x \cos \pi x dx = 0$$

$$T(\vec{e}_3) = \int_{-1}^1 x^2 \cos \pi x dx = -\frac{4}{\pi^2}$$

$$\text{故 } u(x) = -\frac{4}{\pi^2} x^2$$