

Chương 3: Không gian tuyến tính

Nguyễn Thị Thái Hà
Email: nttha@utc2.edu.vn

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

Ta xét các dãy có thứ tự gồm n số thực

$$(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

Nếu ký hiệu dãy số trên bởi x thì ta viết

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n).$$

Đặt

$$\mathbb{R}^n = \{(x_1, x_2, \dots, x_n) \mid x_1, x_2, \dots, x_n \in \mathbb{R}\}.$$

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

Phép toán tuyến tính trong \mathbb{R}^n

Định nghĩa

Cho x, y là hai phần tử của \mathbb{R}^n với biểu diễn tường minh là $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, $y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$. Ta nói rằng x, y là hai phần tử bằng nhau nếu $x_i = y_i$ với mỗi $i = 1, 2, \dots, n$ và ký hiệu là $x = y$.

Định nghĩa

Cho x, y là hai phần tử nào đấy của \mathbb{R}^n với $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, $y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$ và $\lambda \in \mathbb{R}$ là một số thực tùy ý. Tổng của x với y được ký hiệu là $x + y$. Tích của số λ với phần tử $x \in \mathbb{R}^n$ được ký hiệu là λx . Chúng được cho bởi công thức

$$\begin{aligned}x + y &= (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_n + y_n), \\ \lambda x &= (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n).\end{aligned}$$

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

Tập hợp \mathbb{R}^n và các cấu trúc toán học trên nó.

Ví dụ

Trong tập hợp \mathbb{R}^4 cho các phần tử

$$x = (1, 2, -2, 1), \quad y = (3, 1, 4, 2)$$

Với định nghĩa của phép cộng nêu trên ta có

$$x + y = (1, 2, -2, 1) + (3, 1, 4, 2) = (4, 3, 2, 3).$$

$$2x = 2(1, 2, -2, 1) = (2, 4, -4, 2),$$

$$(-3)y = -3(3, 1, 4, 2) = (-9, -3, -12, -6)$$

và

$$2x + (-3)y = (2, 4, -4, 2) + (-9, -3, -12, -6) = (-7, 1, -16, -4).$$

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

Trong không gian \mathbb{R}^n , ta gọi phần tử $(0, 0, \dots, 0)$ của \mathbb{R}^n được cấu tạo từ một dãy gồm n số 0 là **phần tử không** và ký hiệu phần tử này là θ .

Cho $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ là một phần tử của \mathbb{R}^n . Nếu đổi dấu tất cả các số thực cấu tạo nên phần tử x thì ta thu được một phần tử mới của \mathbb{R}^n . Ta gọi phần tử thu được là **phần tử đối của x** và ký hiệu là $-x$.

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^4 cho phần tử

$$x = (2, -3, 0, 1).$$

Phần tử đối của x là

$$-x = (-2, 3, 0, -1).$$

$$\theta_{\mathbb{R}^2} = (0, 0)$$

$$\theta_{\mathbb{R}^3} = (0, 0, 0)$$

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

Các tính chất sau đây là các đặc trưng của cấu trúc tuyến tính trong \mathbb{R}^n :

- ❶ Tính chất giao hoán của phép cộng

$$x + y = y + x, \quad \text{với mọi } x, y \in \mathbb{R}^n.$$

- ❷ Tính chất kết hợp của phép cộng

$$(x + y) + z = x + (y + z), \quad \text{với mọi } x, y, z \in \mathbb{R}^n.$$

- ❸ Tính chất trung hòa của phần tử không

$$x + \theta = x, \quad \text{với mọi } x \in \mathbb{R}^n.$$

- ❹ Tính chất khử của phần tử đối

$$x + (-x) = \theta, \quad \text{với mọi } x \in \mathbb{R}^n.$$

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

Tập hợp \mathbb{R}^n và các cấu trúc toán học trên nó.

5. Tính chất bất biến của phép nhân vô hướng với đơn vị 1

$$\underline{1} x = x, \quad \text{với mọi } x \in \mathbb{R}^n.$$

6. Tính chất phân phối của phép nhân vô hướng đối với phép cộng của hệ số

$$(\underline{\lambda + \mu})x = \lambda x + \mu x, \quad \text{với mọi } x \in \mathbb{R}^n \text{ và với mọi } \lambda, \mu \in \mathbb{R}.$$

7. Tính chất kết hợp của phép nhân vô hướng đối với phép nhân của hệ số

$$\underline{\lambda(\mu x)} = (\lambda\mu)x, \quad \text{với mọi } x \in \mathbb{R}^n \text{ và với mọi } \lambda, \mu \in \mathbb{R}.$$

8. Tính chất phân phối của phép nhân vô hướng đối với phép cộng của phần tử

$$\underline{\lambda(x + y)} = \lambda x + \lambda y, \quad \text{với mọi } x, y \in \mathbb{R}^n \text{ và với mọi } \lambda \in \mathbb{R}.$$

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

$$0x = \theta, \text{ với mọi } x \in \mathbb{R}^n,$$

$$\lambda\theta = \theta \text{ với mọi } \theta \in \mathbb{R}^n.$$

Định nghĩa

Cho $x, y \in \mathbb{R}^n$, ta định nghĩa hiệu x trừ y chính là tổng của phần tử x và phần tử đối của y . Ký hiệu kết quả thu được là $x - y$.

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^4 cho các véc tơ

$$x = (1, 2, 0, -1); \quad y = (2, 1, 3, 2).$$

3.1. Cấu trúc tuyến tính của không gian \mathbb{R}^n

Tập hợp \mathbb{R}^n và các cấu trúc toán học trên nó.

Phép tính $x - y$ thực hiện như sau:

$$x - y = (1, 2, 0, -1) - (2, 1, 3, 2) = (-1, 1, -3, -3).$$

Cùng với x, y được cho ở trên, nếu lựa chọn các hệ số $\lambda = 1, \mu = -2$ thì ta cũng tính toán được phần tử $x - 2y$ như sau

$$x - 2y = (1, 2, 0, -1) - (4, 2, 6, 4) = (-3, 0, -6, -5).$$

Các tính chất với phép trừ

❶ Quy tắc chuyển vế

$$x + y = z \Leftrightarrow x = z - y.$$

❷ Quy luật giản ước đối với phép cộng

$$x + y = x + z \Leftrightarrow y = z.$$

3.2. Không gian tuyến tính

Định nghĩa tổng quát của không gian tuyến tính

Định nghĩa

Cho tập U khác tập rỗng và trường \mathbb{K} (chỉ xét $\mathbb{K} = \mathbb{R}; \mathbb{K} = \mathbb{C}$). Ta gọi U là một không gian tuyến tính trên trường \mathbb{K} nếu thỏa ba yêu cầu sau

- i) Trong U có một phép toán hai ngôi và ta gọi phép toán này là phép cộng.
- ii) Với mỗi $x \in U$ và mỗi $\lambda \in \mathbb{K}$, ta có quy tắc kết hợp λ với x thành một phần tử mới thuộc U . ký hiệu phần tử nhận được là λx và gọi quy tắc này là phép nhân vô hướng. Ta gọi các phần tử của \mathbb{K} là các đại lượng vô hướng.
- iii) Phép cộng và nhân vô hướng nêu trên phải thỏa 8 tiên đề sau:

3.2. Không gian tuyến tính

Định nghĩa tổng quát của không gian tuyến tính

Định nghĩa (tiếp)

Tiên đề 1. $x + y = y + x, \quad \forall x, y \in U.$

Tiên đề 2. $(x + y) + z = x + (y + z), \quad \forall x, y, z \in U.$

Tiên đề 3. $x + \theta = \theta + x = x, \quad \forall x \in U.$

Tiên đề 4. Mọi phần tử trong U đều có phần tử đối
 $x + x' = x' + x = \theta.$

Tiên đề 5. $1x = x, \quad \forall x \in U.$

Tiên đề 6.

$$(\lambda + \mu)x = \lambda x + \mu x, \quad \forall x \in U, \quad \forall \lambda, \mu \in \mathbb{K}.$$

Tiên đề 7. $\lambda(\mu x) = (\lambda\mu)x, \quad \forall x \in U, \quad \forall \lambda, \mu \in \mathbb{K}.$

Tiên đề 8. $\lambda(x + y) = \lambda x + \lambda y, \quad \forall x, y \in U, \quad \forall \lambda \in \mathbb{K}.$

3.2. Không gian tuyến tính

Định nghĩa tổng quát của không gian tuyến tính

Chú ý

Cho U là một không gian tuyến tính.

- ➊ Nếu trường $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ thì ta gọi U là một không gian tuyến tính thực.
- ➋ Nếu trường $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ thì ta gọi U là không gian tuyến tính phức.

3.2. Không gian tuyến tính

Các tính chất cơ bản của không gian tuyến tính

Mệnh đề

Cho U là một không gian tuyến tính. Khi đó ta có các khẳng định sau

- Phép cộng trong U chỉ có duy nhất một phần tử trung hòa θ .
- Mỗi phần tử thuộc U có duy nhất một phần tử đối.
- $0.x = \theta, \quad \forall x \in U,$
- $(-1).x = -x, \quad \forall x \in U.$
- $\lambda\theta = \theta \quad \forall \lambda \in \mathbb{K}.$

3.2. Không gian tuyến tính

Định nghĩa tổng quát của không gian tuyến tính

Chú ý

Cho U là không gian tuyến tính và $x, y, z \in U$. Ta có các tính chất sau:

- Ta gọi tổng của x và phần tử đối $(-y)$ của y là " x trừ đi y " và ký hiệu là $x - y$.
- Quy tắc chuyển vế

$$x + y = z \Leftrightarrow x = z - y.$$

- Luật giản ước đối với phép cộng

$$x + y = x + z \Leftrightarrow y = z.$$

3.3. Các ví dụ về không gian tuyến tính

Không gian \mathbb{C}^n

Ta xét tập hợp

$$\mathbb{C}^n = \{(z_1, z_2, \dots, z_n) \mid z_i \in \mathbb{C}\}.$$

Cho phần tử $z, z' \in \mathbb{C}^n$ với $z = (z_1, z_2, \dots, z_n)$, $z' = (z'_1, z'_2, \dots, z'_n)$. Ta nói z, z' là hai phần tử bằng nhau và ký hiệu là $z = z'$ nếu $z_i = z'_i$ với mọi $i = 1, 2, \dots, n$. Trong tập \mathbb{C}^n ta cũng xây dựng phép cộng hai phần tử và phép nhân một phần tử với một số phức giống như các phép toán trong không gian \mathbb{R}^n . Tương tự ta cũng chỉ ra được \mathbb{C}^n với hai phép toán này là một không gian tuyến tính phức.

3.3. Các ví dụ về không gian tuyến tính

Không gian các đa thức $P[t; \mathbb{R}]$,

Ký hiệu $P[t; \mathbb{R}]$ là tập hợp các đa thức của biến t với hệ số thực. Một phần tử trong $P[t; \mathbb{R}]$ có biểu diễn tổng quát là

$$P(t) = a_n t^n + a_{n-1} t^{n-1} + \dots + a_1 t + a_0,$$

trong đó các hệ số a_0, a_1, \dots, a_n là $(n+1)$ số thực. Nếu $a_n \neq 0$ thì ta nói $P(t)$ là đa thức bậc n và ký hiệu là $\deg P(t) = n$. Lấy hai phần tử P, Q tùy ý trong $P[t; \mathbb{R}]$ và lấy $\lambda \in \mathbb{R}$ tùy ý. Nếu $n = \max\{\deg P, \deg Q\}$ thì ta biểu diễn được P, Q dưới dạng sau:

$$P(t) = a_n t^n + a_{n-1} t^{n-1} + \dots + a_1 t + a_0;$$

$$Q(t) = b_n t^n + b_{n-1} t^{n-1} + \dots + b_1 t + b_0.$$

Ta nói hai đa thức P, Q là hai đa thức bằng nhau nếu

$$P(t) = Q(t) \quad \forall t \in \mathbb{R}.$$

3.3. Các ví dụ về không gian tuyến tính

Không gian các đa thức $P[t; \mathbb{R}]$

Trong tập hợp $P[t; \mathbb{R}]$, tổng $P + Q$ và tích λP được định nghĩa là

$$(P + Q)(t) = (a_n + b_n)t^n + (a_{n-1} + b_{n-1})t^{n-1} + \dots + (a_1 + b_1)t + (a_0 + b_0)$$
$$\lambda P(t) = (\lambda a_n)t^n + (\lambda a_{n-1})t^{n-1} + \dots + (\lambda a_1)t + (\lambda a_0).$$

Hai phép toán trên thỏa mãn 8 tiên đề trong định nghĩa của không gian tuyến tính. Như vậy $P[t; \mathbb{R}]$ là một không gian tuyến tính thực.

3.4. Không gian con

Định nghĩa không gian con

Định nghĩa

Cho U là một không gian tuyến tính trên trường \mathbb{K} và M là một tập con khác rỗng của U . Ta gọi M là một không gian con của U . Nếu M đóng kín với phép cộng và phép nhân, nghĩa là

i) Với mỗi cặp (x, y) mà $x, y \in M$, ta luôn có $x + y \in M$.

ii) Với mỗi $x \in M$ và với mỗi $\lambda \in \mathbb{K}$ ta luôn có $\lambda x \in M$.

Khi đó, M là một không gian tuyến tính với hai phép toán này

3.4. Không gian con

Định nghĩa không gian con

Ví dụ

Ta đã biết rằng $P_n[t]$ là không gian tuyến tính. nếu $m \leq n$ thì $P_m[t]$ là tập con của $P_n[t]$. Các phép toán tuyến tính trong những không gian này được xác định hoàn toàn như nhau. Như vậy ta khẳng định được rằng:

- Với mọi số nguyên dương n , $P_n[t]$ là không gian con của không gian tuyến tính $P[t]$;
- Với mọi m, n nguyên dương sao cho $m \leq n$, $P_m[t]$ là không gian con của không gian tuyến tính $P_n[t]$.

Nhận xét

Nếu M là một không gian con của không gian tuyến tính U thì phần tử không của không gian U cũng là phần tử của M , hay là $\theta_U \in M$.

3.4. Không gian con

Định nghĩa không gian con

Cách chứng minh một tập con của không gian U là một không gian con

- ❶ Chỉ ra $M \neq \emptyset$. Ta thường thực hiện bằng cách chỉ ra rằng $\theta \in M$.
- ❷ Chỉ ra M là tập con đóng kín với phép cộng và phép nhân.

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính thực \mathbb{R}^3 , xét các tập con được cho như sau:

$$M = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 + x_2 + x_3 = 0\},$$

$$N = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 + x_2 + x_3 \geq 0\},$$

$$P = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 - x_2 = 0\},$$

$$Q = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 x_2 = 0\}.$$

3.4. Không gian con

Ví dụ về không gian con

Thứ nhất, các tập con được xét đều là tập con khác rỗng.

Thứ hai, các kết quả về việc xác minh hai yếu tố đóng kín đối với phép cộng và đóng kín đối với phép nhân được ghi lại lại trong bảng dưới đây

Tập hợp con	Kết quả kiểm tra tính đóng kín của phép cộng	Kết quả kiểm tra tính đóng kín của phép nhân	Tập hợp đó có là không gian con của \mathbb{R}^3 hay không?
M	Có	Có	Có
N	Có	Không	Không
P	Có	Có	Có
Q	Không	Có	Không

3.4. Không gian con

Ví dụ về không gian con

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^3 , cho tập con

$$M = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 + x_2 + x_3 = 0\}.$$

Hãy chứng minh rằng M là một không gian con của \mathbb{R}^3 .

Giải: Phần tử không $\theta = (0, 0, 0) \in \mathbb{R}^3$. Tổng của các số thực cấu tạo thành phần tử θ là

$$0 + 0 + 0 = 0$$

nên $\theta \in M$. Từ đây, ta suy ra $M \neq \emptyset$.

Lấy $x, y \in M$ tùy ý. Giả sử $x = (x_1, x_2, x_3), y = (y_1, y_2, y_3)$. Do $x, y \in M$ nên ta có

$$x_1 + x_2 + x_3 = y_1 + y_2 + y_3 = 0.$$

Ta có

$$x + y = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, x_3 + y_3).$$

3.4. Không gian con

Ví dụ về không gian con

Khi đó

$$(x_1 + y_1) + (x_2 + y_2) + (x_3 + y_3) = (x_1 + x_2 + x_3) + (y_1 + y_2 + y_3) = 0 + 0 = 0.$$

Từ đó ta suy ra $x + y \in M$.

Tiếp theo ta xét $x \in M$ như mô tả ở trên và $\lambda \in \mathbb{R}$ tùy ý. Ta có

$$\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \lambda x_3).$$

Khi đó

$$\lambda x_1 + \lambda x_2 + \lambda x_3 = \lambda(x_1 + x_2 + x_3) = \lambda 0 = 0.$$

Từ đó suy ra $\lambda x \in M$.

Vậy M là không gian con của \mathbb{R}^3 .

3.4. Không gian con

Ví dụ về không gian con

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^3 , cho tập con

$$N = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 + x_2 + x_3 \geq 0\}.$$

Hãy chỉ ra rằng N không phải là một không gian con của \mathbb{R}^3 .

Giải: Xét phần tử $x_0 = (1, 1, 1)$. Tổng của các số thực cấu tạo thành phần tử x_0 là

$$1 + 1 + 1 = 3.$$

Vì $3 > 0$ nên $x_0 \in N$. Tiếp theo chọn $\lambda_0 = -2$. Ta có

$$\lambda_0 x_0 = -2(1, 1, 1) = (-2, -2, -2).$$

Từ các số thực cấu tạo thành phần tử $\lambda_0 x_0$ ta có

$$(-2) + (-2) + (-2) = -6.$$

Vì $-6 < 0$ nên $\lambda_0 x_0 \notin N$. Tập N không phải là tập đóng kín đối với phép nhân vô hướng. Như vậy, N không phải là một không gian con.

3.4. Không gian con

Mệnh đề

Trong không gian tuyến tính U cho tập con $M \neq \emptyset$. Khi đó, M là một không gian con của U nếu và chỉ nếu M thỏa mãn: với mọi $x, y \in M$, với mọi $\lambda, \mu \in \mathbb{K}$, phần tử $\lambda x + \mu y$ là phần tử thuộc M .

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^3 , cho tập con

$$P = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 - x_2 = 0\}.$$

Hãy chỉ ra rằng P là một không gian con của \mathbb{R}^3 .

Giải: Xét $\theta = (0, 0, 0) \in \mathbb{R}^3$. Hiệu của hai số thực đầu tiên trong ba số thực cấu tạo lên θ là $0 - 0 = 0$ nên $\theta \in P$. Từ đây, ta suy ra $P \neq \emptyset$.

3.4. Không gian con

Mệnh đề và áp dụng

Lấy $x, y \in P$ tùy ý và lấy $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ tùy ý. Giả sử $x = (x_1, x_2, x_3), y = (y_1, y_2, y_3)$. Từ $x, y \in P$, ta có đẳng thức

$$x_1 - x_2 = y_1 - y_2 = 0.$$

Ta có

$$\lambda x + \mu y = (\lambda x_1 + \mu y_1, \lambda x_2 + \mu y_2, \lambda x_3 + \mu y_3).$$

Khi đó

$$(\lambda x_1 + \mu y_1) - (\lambda x_2 + \mu y_2) = \lambda(x_1 - x_2) + \mu(y_1 - y_2) = \lambda 0 + \mu 0 = 0.$$

Từ đó suy ra $\lambda x + \mu y \in P$. Như vậy, P là một không gian con của \mathbb{R}^3 .

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Tổ hợp tuyến tính của một hệ hữu hạn phần tử

Định nghĩa

Cho $(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ là một hệ bao gồm m phần tử của không gian tuyến tính U . Ta gọi mỗi biểu thức có dạng

$$\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_m a_m$$

là một tổ hợp tuyến tính của hệ (a) .

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^3 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ với

$$a_1 = (2, 1, 1), \quad a_2 = (1, -1, 3), \quad a_3 = (2, 3, 4).$$

Ta có tổ hợp tuyến tính

$$2a_1 + 4a_2 - a_3 = (4, 2, 2) + (4, -4, 12) - (2, 3, 4) = (6, -5, 10)$$

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Tổ hợp tuyến tính của một hệ hữu hạn phần tử

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^4 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3, a_4\}$ với

$$a_1 = (1, -1, 2, 1), \quad a_2 = (2, 3, 1, 1), \quad a_3 = (3, 2, 3, 2), \quad a_4 = (1, -6, 5, 2).$$

Hãy tính các tổ hợp tuyến tính sau

a) $a_1 - 3a_2 + 2a_3 - a_4,$

b) $7a_1 - 5a_2 + 2a_3 - 3a_4.$

Giải:

$$\begin{aligned} \text{a) } a_1 - 3a_2 + 2a_3 - a_4 &= (1, -1, 2, 1) - (6, 9, 3, 3) \\ &\quad + (6, 4, 6, 4) - (1, -6, 5, 2) = (0, 0, 0, 0). \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{b) } 7a_1 - 5a_2 + 2a_3 - 3a_4 &= (7, -7, 14, 7) - (10, 15, 5, 5) + (6, 4, 6, 4) \\ &\quad - (3, -18, 15, 6) = (0, 0, 0, 0). \end{aligned}$$

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Tổ hợp tuyến tính của một hệ hữu hạn phần tử

Định nghĩa

Cho $(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ trong không gian tuyến tính U và phần tử $x \in U$. Nếu tồn tại m hằng số $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$ thuộc \mathbb{K} sao cho

$$x = \lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_m a_m \quad (*)$$

thì ta gọi x là tổ hợp tuyến tính của hệ (a) . Ta gọi đẳng thức $(*)$ là biểu diễn tuyến tính của x theo các phần tử a_1, a_2, \dots, a_m .

Phần tử θ cũng là một tổ hợp tuyến tính của hệ (a) :

$$\theta = 0 a_1 + 0 a_2 + \dots + 0 a_m.$$

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Tổ hợp tuyến tính của một hệ hữu hạn phần tử

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^4 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ với
 $a_1 = (1, 1, 1, 1), \quad a_2 = (1, -1, 1, 2), \quad a_3 = (2, 3, 1, 2).$

Hãy chỉ ra rằng phần tử $x = (6, 6, 4, 7)$ là một tổ hợp tuyến tính của hệ (a) .

Giải: Giả sử rằng $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ là ba số thực sao cho
$$x = \lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \lambda_3 a_3.$$

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Tổ hợp tuyến tính của một hệ hữu hạn phần tử

Ta biến đổi đẳng thức này như sau:

$$\begin{aligned}\lambda_1(1, 1, 1, 1) + \lambda_2(1, -1, 1, 2) + \lambda_3(2, 3, 1, 2) &= (6, 6, 4, 7) \\ \Leftrightarrow (\lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3, \lambda_1 - \lambda_2 + 3\lambda_3, \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3, \lambda_1 + 2\lambda_2 + 2\lambda_3) &= (6, 6, 4, 7) \\ \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 = 6 \\ \lambda_1 - \lambda_2 + 3\lambda_3 = 6 \\ \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 4 \\ \lambda_1 + 2\lambda_2 + 2\lambda_3 = 7 \end{cases}\end{aligned}$$

Giải hệ theo phương pháp khử Gauss ta thu được nghiệm

$\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 1, \lambda_3 = 2$. Như vậy ta khẳng định được x có biểu diễn trên hệ (a) là

$$x = a_1 + a_2 + 2a_3.$$

Tương ứng, phần tử x là một tổ hợp tuyến tính của hệ (a).

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Tổ hợp tuyến tính của một hệ hữu hạn phần tử

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^4 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ với
 $a_1 = (1, 1, 1, 0), a_2 = (2, -1, 1, 0), a_3 = (1, 2, 4, 3)$.

Hãy chỉ ra rằng phần tử $x = (2, 1, 3, 5)$ không phải là một tổ hợp tuyến tính của hệ (a) .

Giải: Giả sử rằng tồn tại ba số thực $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ sao cho ta có đẳng thức
$$x = \lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \lambda_3 a_3.$$

Ta biến đổi đẳng thức này như sau

$$\begin{aligned}\lambda_1(1, 1, 1, 0) + \lambda_2(2, -1, 1, 0) + \lambda_3(1, 2, 4, 3) &= (2, 1, 3, 5) \\ \Leftrightarrow (\lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3, \lambda_1 - \lambda_2 + 2\lambda_3, \lambda_1 + \lambda_2 + 4\lambda_3, 3\lambda_3) &= (2, 1, 3, 5)\end{aligned}$$

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Tổ hợp tuyến tính của một hệ hữu hạn phần tử

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3 = 2 \\ \lambda_1 - \lambda_2 + 2\lambda_3 = 1 \\ \lambda_1 + \lambda_2 + 4\lambda_3 = 3 \\ 3\lambda_3 = 5 \end{cases}$$

Sinh viên giải hệ bằng phương pháp Gauss. Sau một vài biến đổi ta chỉ ra rằng $r(A) = 3$ và $r(\overline{A}) = 4$. Do $r(A) \neq r(\overline{A})$ nên hệ phương trình vô nghiệm và đó là điều phải chứng minh.

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Hệ sinh

Định nghĩa

Cho không gian tuyến tính U và $(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ là một hệ gồm m phần tử của không gian U . Ta gọi hệ (a) là một hệ sinh của U nếu mọi phần tử $x \in U$ luôn tồn tại các hệ số $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$ trong trường \mathbb{K} sao cho x có biểu diễn tuyến tính

$$x = \lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_m a_m.$$

Ví dụ

Hãy chỉ ra rằng $(a) = \{a_1; a_2; a_3\}$ là một hệ sinh của không gian \mathbb{R}^3 . với $a_1 = (1, 1, 2)$, $a_2 = (1, 2, 1)$, $a_3 = (2, 1, 1)$.

Giải: Xét phần tử $x \in \mathbb{R}^3$. Giả sử rằng $x = (x_1, x_2, x_3)$. Ta cần chỉ ra rằng luôn tồn tại các số thực $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ sao cho đẳng thức sau xảy ra $x = \lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \lambda_3 a_3$.

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Hệ sinh

Ta có biến đổi như sau:

$$\begin{aligned}\lambda_1(1, 1, 2) + \lambda_2(1, 2, 1) + \lambda_3(2, 1, 1) &= (x_1, x_2, x_3) \\ \Leftrightarrow (\lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3, \lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3, 2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3) &= (x_1, x_2, x_3) \\ \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 = x_1 \\ \lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3 = x_2 \\ 2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = x_3 \end{cases}\end{aligned}$$

Ta nhận thấy rằng việc chỉ ra hệ (a) là một hệ sinh của \mathbb{R}^3 chính là việc chứng minh hệ phương trình tuyến tính trên có nghiệm với mọi x_1, x_2, x_3 .

Do $\det A = -4 \neq 0$ nên hệ phương trình trên là hệ Cramer và luôn luôn có nghiệm với mọi x_1, x_2, x_3 . Như vậy ta khẳng định được hệ (a) là một hệ sinh của \mathbb{R}^3 .

3.5. Tổ hợp tuyến tính

Hệ sinh

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^n cho hệ $(e) = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ với

$$e_1 = (1, 0, \dots, 0), e_2 = (0, 1, \dots, 0), \dots, e_n = (0, 0, \dots, 1).$$

Ta sẽ chỉ ra rằng hệ (e) là một hệ sinh của \mathbb{R}^n . Thật vậy, xét phần tử $x \in \mathbb{R}^n$ tùy ý. Giả sử rằng $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$. Ta có tính toán như sau:

$$\begin{aligned} x &= (x_1, x_2, \dots, x_n) \\ &= (x_1, 0, \dots, 0) + (0, x_2, \dots, 0) + \dots + (0, 0, \dots, x_n) \\ &= x_1(1, 0, \dots, 0) + x_2(0, 1, \dots, 0) + \dots + x_n(0, 0, \dots, 1) \\ &= x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n. \end{aligned}$$

Phân tích trên cho thấy rằng mọi phần tử của \mathbb{R}^n đều có biểu diễn trên hệ (e) và ta kết luận được (e) là một hệ sinh của \mathbb{R}^n .

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ độc lập tuyến tính

Định nghĩa

Cho U là một không gian tuyến tính trên trường \mathbb{K} và cho $(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ là một hệ gồm m phần tử của U . Ta gọi hệ (a) là một hệ độc lập tuyến tính nếu như đẳng thức

$$\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_m a_m = \theta, \quad \lambda_i \in \mathbb{K}, i = 1, 2, \dots, m$$

chỉ có thể xảy ra khi

$$\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_m = 0.$$

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^n cho hệ $\varepsilon = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ với

$$e_1 = (1, 0, \dots, 0), e_2 = (0, 1, \dots, 0), \dots, e_n = (0, 0, \dots, 1).$$

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ độc lập tuyến tính

Ta khẳng định rằng hệ ε là một hệ độc lập tuyến tính. Thật vậy, giả sử rằng $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ là n số thực sao cho

$$\lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \dots + \lambda_n e_n = \theta.$$

Biến đổi đẳng thức trên theo trình tự như sau:

$$\begin{aligned} \lambda_1(1, 0, \dots, 0) + \lambda_2(0, 1, \dots, 0) + \dots + \lambda_n(0, 0, \dots, 1) &= (0, 0, \dots, 0) \\ \Leftrightarrow (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) &= (0, 0, \dots, 0) \\ \Leftrightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n &= 0. \end{aligned}$$

Kết quả biến đổi cho phép ta đưa ra khẳng định đã nêu ở trên.

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ độc lập tuyến tính

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^3 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ với

$$a_1 = (1, 1, 2), \quad a_2 = (1, 2, 1), \quad a_3 = (2, 1, 1).$$

Hãy chỉ ra rằng hệ $\{a_1, a_2, a_3\}$ là một hệ độc lập tuyến tính.

Giải: Giả sử rằng $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ là ba số thực sao cho

$$\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \lambda_3 a_3 = \theta.$$

$$\lambda_1(1, 1, 2) + \lambda_2(1, 2, 1) + \lambda_3(2, 1, 1) = (0, 0, 0)$$

$$\Leftrightarrow (\lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3, \lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3, 2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3) = (0, 0, 0)$$

$$\Leftrightarrow \lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 = 0$$

$$\lambda_1 + 2\lambda_2 + \lambda_3 = 0 \quad 2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0$$

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ độc lập tuyến tính

Ký hiệu A là ma trận hệ số của hệ thuần nhất trên. Ta tính định thức của A

$$\det A = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 2 + 2 + 2 - 8 - 1 - 1 = -4.$$

Do $\det A = -4 \neq 0$ nên hệ thuần nhất thu được trên cũng chính là một hệ Cramer. Như vậy hệ có nghiệm duy nhất và nghiệm duy nhất đó phải là nghiệm tầm thường

$$\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0.$$

Vậy hệ (a) là hệ độc lập tuyến tính.

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ phụ thuộc tuyến tính

Định nghĩa

Trong không gian tuyến tính U cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ gồm m phần tử của U . Ta gọi hệ (a) là hệ phụ thuộc tuyến tính nếu như hệ này không phải là hệ độc lập tuyến tính.

Nhận xét Hệ $(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ là một hệ phụ thuộc tuyến tính nếu và chỉ nếu tồn tại dãy $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$ không đồng thời bằng không để cho

$$\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_m a_m = \theta.$$

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ phụ thuộc tuyến tính

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^3 ta xét hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3, a_4\}$ với

$$a_1 = (1, 0, 0), \quad a_2 = (0, 1, 0), \quad a_3 = (0, 0, 1), \quad a_4 = (1, 2, 3).$$

Thực hiện các tính toán ta có

$$a_4 = (1, 2, 3) = (1, 0, 0) + 2(0, 1, 0) + 3(0, 0, 1) = a_1 + 2a_2 + 3a_3.$$

Từ đây ta thu được đẳng thức

$$a_1 + 2a_2 + 3a_3 - a_4 = \theta.$$

Trong đẳng thức trên, tổ hợp tuyến tính ở vế trái có chứa các hệ số khác 0. Điều này khẳng định hệ (a) là hệ phụ thuộc tuyến tính.

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ phụ thuộc tuyến tính

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^3 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ với

$$a_1 = (1, 1, -2), \quad a_2 = (1, -2, 1), \quad a_3 = (-2, 1, 1).$$

Hãy chỉ ra rằng hệ $\{a_1, a_2, a_3\}$ là một hệ phụ thuộc tuyến tính.

Giải: Giả sử rằng $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ là ba số thực sao cho ta có đẳng thức

$$\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \lambda_3 a_3 = \theta.$$

$$\lambda_1(1, 1, -2) + \lambda_2(1, -2, 1) + \lambda_3(-2, 1, 1) = (0, 0, 0)$$

$$\Leftrightarrow (\lambda_1 + \lambda_2 - 2\lambda_3, \lambda_1 - 2\lambda_2 + \lambda_3, -2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3) = (0, 0, 0)$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 - 2\lambda_3 = 0 \\ \lambda_1 - 2\lambda_2 + \lambda_3 = 0 \\ -2\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0 \end{cases}$$

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ phụ thuộc tuyến tính

Ký hiệu A là ma trận hệ số của hệ thuần nhất thu được ở trên. Ta tính định thức của A

$$\det A = \begin{vmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & -2 & 1 \\ -2 & 1 & 1 \end{vmatrix} = -2 - 2 - 2 + 8 - 1 - 1 = 0.$$

Do $\det A = 0$ nên hệ thuần nhất ở trên có nghiệm không tầm thường. Từ đó ta khẳng định được rằng hệ (a) là hệ phụ thuộc tuyến tính.

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Nhận diện nhanh hệ độc lập tuyến tính /phụ thuộc tuyến tính

Trong không gian vector U để xét $(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ độc lập tuyến tính hay phụ thuộc tuyến tính, ta thực hiện:

- 1 Lập ma trận A có các hàng (hoặc cột) là các vector a_1, a_2, \dots, a_n .
- 2 Đưa A về ma trận bậc thang. Tìm hạng A .
 - Nếu $r(A) = m$ thì $\{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ độc lập tuyến tính.
 - Nếu $r(A) \neq m$ thì $\{a_1, a_2, \dots, a_m\}$ phụ thuộc tuyến tính.

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^4 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3, a_4\}$ với

$$a_1 = (2, 0, 0, 0), \quad a_2 = (1, 1, 0, 0), \quad a_3 = (-2, 1, 3, 0), \quad a_4 = (-1, 4, 3, 0).$$

Hãy cho biết hệ (a) là hệ độc lập tuyến tính hay là hệ phụ thuộc tuyến tính.

Giải: Ta lập được A như sau:

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Ta thấy rằng A là ma trận hình thang và $r(A) = 3$. Do $r(A)$ nhỏ hơn số phần tử của hệ (a) nên hệ (a) phụ thuộc tuyến tính.

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Các tính chất

- ❶ Hệ một phần tử $\{x\}$ là hệ phụ thuộc tuyến tính khi và chỉ khi $x = \theta$.
- ❷ Hệ một phần tử $\{x\}$ là hệ độc lập tuyến tính khi và chỉ khi $x \neq \theta$.
- ❸ Hệ có hai phần tử $\{x, y\}$ là hệ phụ thuộc tuyến tính khi và chỉ khi hai phần tử của hệ tỷ lệ (tức là $x = \lambda y$ hoặc $y = \lambda x$ với λ nào đấy).
- ❹ Tập con khác rỗng của một hệ độc lập tuyến tính cũng là hệ độc lập tuyến tính.
- ❺ Một hệ chứa hệ con phụ thuộc tuyến tính thì hệ đó cũng phụ thuộc tuyến tính.
- ❻ Áp dụng
 - Trong một hệ độc lập tuyến tính mọi phần tử đều khác θ .
 - Hệ có chứa phần tử θ là hệ phụ thuộc tuyến tính.
 - Hệ có chứa hai phần tử tỷ lệ là hệ phụ thuộc tuyến tính.

3.6. Hệ độc lập tuyến tính và hệ phụ thuộc tuyến tính

Hệ phụ thuộc tuyến tính

- Nếu lược bỏ một phần tử ra khỏi một hệ độc lập tuyến tính thì các phần tử còn lại cũng độc lập tuyến tính.
- Nếu thêm một phần tử vào một hệ phụ thuộc tuyến tính thì ta nhận được một hệ mới cũng là hệ phụ thuộc tuyến tính.

3.7 Cơ sở và số chiều

Cơ sở và số chiều của một không gian tuyến tính

Định nghĩa

Trong không gian tuyến tính U cho một dãy có thứ tự gồm n phần tử $(e) = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$.

Ta gọi dãy phần tử (e) là một hệ cơ sở của không gian U nếu nó thỏa mãn hai yêu cầu sau:

- i) Hệ (e) là một hệ độc lập tuyến tính.
- ii) Hệ (e) là một hệ sinh của không gian U .

3.7 Cơ sở và số chiều

Cơ sở và số chiều của một không gian tuyến tính

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^n hệ $(e) = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ với

$$e_1 = (1, 0, \dots, 0), e_2 = (0, 1, \dots, 0), \dots, e_n = (0, 0, \dots, 1).$$

Ta khẳng định được hệ (e) là một cơ sở của \mathbb{R}^n . Cơ sở (e) trong ví dụ này được gọi là **cơ sở chính tắc** của \mathbb{R}^n .

Ví dụ

Xét không gian $M_2(\mathbb{R})$ gồm các ma trận vuông thực cấp 2. Ta xét hệ $(e) = \{E_1, E_2, E_3, E_4\}$ với

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, E_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, E_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, E_4 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Hệ (e) được giới thiệu ở trên là một cơ sở của $M_2(\mathbb{R})$.

3.7 Cơ sở và số chiều

Cơ sở và số chiều của một không gian tuyến tính

Định nghĩa

Cho không gian tuyến tính U có một cơ sở gồm n phần tử. Khi đó ta gọi n là số chiều của U và ký hiệu là $\dim U$.

Ví dụ

Ta đã giới thiệu về cơ sở chính tắc của không gian \mathbb{R}^n . Cơ sở này có n phần tử nên ta khẳng định được rằng

$$\dim \mathbb{R}^n = n.$$

3.7 Cơ sở và số chiều

Cơ sở và số chiều của một không gian tuyến tính

Kết quả

Trong không gian tuyến tính U n chiều

- ➊ Mọi hệ độc lập tuyến tính đều có số lượng phần tử không vượt quá n .
- ➋ Mọi hệ có số lượng phần tử không ít hơn $n + 1$ đều là hệ phụ thuộc tuyến tính;
- ➌ Mọi cơ sở đều có đúng n phần tử.
- ➍ Mọi hệ có số phần tử bằng n và độc lập tuyến tính thì đều là cơ sở của không gian U

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^3 cho hệ $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ với
 $a_1 = (3, 5, 1), \quad a_2 = (1, -2, 4), \quad a_3 = (1, 4, 3).$

Hãy chỉ ra rằng hệ (a) là một cơ sở của không gian \mathbb{R}^3 .

Giải: Ký hiệu A là ma trận của hệ (a) trên cơ sở chính tắc của \mathbb{R}^3 . Từ giả thiết ta lập được A như sau

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 5 & -2 & 4 \\ 1 & 4 & 3 \end{pmatrix}.$$

$$\det A = \begin{vmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 5 & -2 & 4 \\ 1 & 4 & 3 \end{vmatrix} = -18 + 4 + 20 + 2 - 15 - 48 = -55.$$

- Do $\det A = -55 \neq 0$ nên $r(A) = 3$. Vì $r(A)$ bằng số phần tử của hệ (a) nên ta khẳng định được hệ (a) độc lập tuyến tính.
- Ta biết rằng mọi hệ độc lập tuyến tính trong \mathbb{R}^3 có số phần tử bằng số chiều của \mathbb{R}^3 đều là cơ sở của chính không gian này.
- Vì $\dim \mathbb{R}^3 = 3$ nên kết luận được rằng hệ (a) là một cơ sở của \mathbb{R}^3 .

3.7 Cơ sở và số chiều

Cơ sở và số chiều của một không gian tuyến tính

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^4 cho hệ $(a) = (a_1, a_2, a_3, a_4)$ với
 $a_1 = (2, 0, 0, 0)$, $a_2 = (2, 1, 0, 0)$, $a_3 = (1, 2, 3, 0)$, $a_4 = (3, 1, 1, -2)$.
Hãy chỉ ra rằng hệ (a) là một cơ sở của \mathbb{R}^4 .

Giải:

3.7 Cơ sở và số chiều

Cơ sở và số chiều của một không gian tuyến tính

Như vậy ta khẳng định được hệ (a) là hệ độc lập tuyến tính. Do $\dim \mathbb{R}^4 = 4$ nên mỗi hệ độc lập tuyến tính bao gồm 4 phần tử trong \mathbb{R}^4 chính là một cơ sở của \mathbb{R}^4 . Vì hệ (a) có 4 phần tử nên ta kết luận được rằng hệ (a) là một cơ sở của \mathbb{R}^4 .

Mệnh đề

Cho M là không gian con của không gian tuyến tính U . Khi đó ta có bất đẳng thức

$$\dim M \leq \dim U.$$

Cách tìm cơ sở của không gian có hệ sinh

content...

Cách tìm cơ sở của không gian nghiệm

content...

3.8 Tọa độ và ứng dụng

Tính duy nhất của biểu diễn

Định nghĩa

Trong không gian tuyến tính U cho hệ cơ sở $(e) = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$. Nếu $x \in U$ có biểu diễn

$$x = x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n$$

thì ta gọi dãy số (x_1, x_2, \dots, x_n) là tọa độ của x trên cơ sở (e) , ký hiệu là $[x]_e$.

$$x = x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n \iff [x]_e = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

3.8 Tọa độ và ứng dụng

Tọa độ

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^3 ta xét cơ sở chính tắc $(e) = \{e_1, e_2, e_3\}$ trong đó $e_1 = (1, 0, 0)$, $e_2 = (0, 1, 0)$, $e_3 = (0, 0, 1)$ và xét phần tử $x = (2, 3, 4)$.

Dễ dàng thu được biểu diễn của x trên cơ sở (e) là

$$x = 2e_1 + 3e_2 + 4e_3.$$

Vậy tọa độ của x trên cơ sở (e) là $[x]_e = (2, 3, 4)$.

Nhận xét

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^n tọa độ của mỗi phần tử x trên cơ sở chính tắc hoàn toàn trùng với biểu diễn tường minh của x .

3.8 Tọa độ và ứng dụng

Tọa độ

Ví dụ

Trong không gian \mathbb{R}^3 cho hệ cơ sở $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ với
 $a_1 = (1, 2, 1), \quad a_2 = (2, -1, 2), \quad a_3 = (1, 2, 3)$
và cho phần tử $x = (4, 3, 6)$.

Quá trình tìm tọa độ $[x]_a$ của x trên cơ sở (a) được quy về việc giải hệ Cramer sau đây

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 = 4 \\ 2x_1 - x_2 + 2x_3 = 3 \\ x_1 + 2x_1 + 3x_3 = 6 \end{cases}$$

Việc giải hệ trên cho kết quả cụ thể là $x_1 = x_2 = x_3 = 1$ và tọa độ của x trên cơ sở (a) là $[x]_a = (1, 1, 1)$.

3.8 Tọa độ và ứng dụng

Tính chất của tọa độ

Mệnh đề

Cho không gian tuyến tính n chiều U với hệ cơ sở $(e) = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$. Nếu các phần tử $x, y \in U$ có các tọa độ tương ứng là $(x_1, x_2, \dots, x_n), (y_1, y_2, \dots, y_n)$ thì ta có các khẳng định như sau:

- ❶ Tọa độ của phần tử $x + y$ là
$$(x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_n + y_n).$$
- ❷ Với mỗi hệ số $\lambda \in K$, tọa độ của phần tử λx là
$$(\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n).$$

- Tọa độ của phần tử đối $(-x)$ ứng với x là
$$(-x_1, -x_2, \dots, -x_n);$$

- Tọa độ của hiệu $x - y$ là
$$(x_1 - y_1, x_2 - y_2, \dots, x_n - y_n).$$

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Phép chuyển cơ sở

Cho không gian tuyến tính n chiều U . Trong U ta xét hai cơ sở $(a), (b)$ với

$$(a) = \{a_1, a_2, \dots, a_n\},$$

$$(b) = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}.$$

Ma trận chuyển cơ sở từ (a) sang (b) được ký hiệu

$$T_{ab} = \begin{pmatrix} \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ [b_1]_a & [b_2]_a & \vdots & [b_n]_a \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}$$

Cụ thể ma trận chuyển cơ sở trong không gian 3 chiều

Giả sử không gian tuyến tính 3 chiều U . Trong U ta xét hai cơ sở $(a), (b)$ với

$$(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$$

$$(b) = \{b_1, b_2, b_3\}$$

Biết

$$b_1 = x_{11}a_1 + x_{21}a_2 + x_{31}a_3$$

$$b_2 = x_{12}a_1 + x_{22}a_2 + x_{32}a_3$$

$$b_3 = x_{13}a_1 + x_{23}a_2 + x_{33}a_3.$$

Khi đó

$$T_{ab} = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{bmatrix}$$

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Quan hệ của các ma trận chuyển cơ sở

Cho $(a), (b), (c)$ là các cơ sở của không gian vector U , $x \in U$

- ❶ $T_{ba} = T_{ab}^{-1}$
- ❷ $T_{ac} = T_{ab} \cdot T_{bc}$
- ❸ $[x]_a = T_{ab} \cdot [x]_b$

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Quan hệ của các ma trận chuyển cơ sở

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính ba chiều U cho các cơ sở $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$ và $(b) = \{b_1, b_2, b_3\}$ và cho biết ma trận chuyển cơ sở từ cơ sở (a) sang cơ sở (b) là

$$T_{ab} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 3 & 1 & 2 \\ 4 & 2 & 3 \end{pmatrix}.$$

Từ ma trận chuyển T_{ab} đã biết ta có thể tính toán ma trận chuyển theo chiều ngược lại, tức là ma trận chuyển cơ sở T_{ba} từ cơ sở (b) sang cơ sở (a) . Kết quả thu được là

$$T_{ba} = T_{ab}^{-1} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 & 7 & -4 \\ -1 & -2 & 2 \\ 2 & -8 & 5 \end{pmatrix}.$$

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Quan hệ của các ma trận chuyển cơ sở

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính \mathbb{R}^3 cho hai cơ sở $(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$, $(b) = \{b_1, b_2, b_3\}$ với

$$\begin{aligned} a_1 &= (1, 3, -2), & a_2 &= (2, 2, 3), & a_3 &= (2, -1, 3), \\ b_1 &= (2, -3, 1), & b_2 &= (1, 4, 2), & b_3 &= (2, 5, 4). \end{aligned}$$

Từ hai cơ sở được cho ta lập được các ma trận chuyển cơ sở từ cơ sở chính tắc (e) tới hai cơ sở $(a), (b)$ là

$$T_{ea} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 3 & 2 & -1 \\ -2 & 3 & 3 \end{pmatrix}, \quad T_{eb} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ -3 & 4 & 5 \\ 1 & 2 & 4 \end{pmatrix}.$$

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Quan hệ của các ma trận chuyển cơ sở

Tính toán nghịch đảo của ma trận T_{ea} ta nhận được kết quả

$$T_{ea}^{-1} = \frac{1}{21} \begin{pmatrix} 9 & 0 & -6 \\ -7 & 7 & 7 \\ 13 & -7 & -4 \end{pmatrix}.$$

Như vậy, ma trận chuyển cơ sở từ cơ sở (a) sang cơ sở (b) là

$$\begin{aligned} T_{ab} &= T_{ea}^{-1} \cdot T_{eb} = \frac{1}{21} \begin{pmatrix} 9 & 0 & -6 \\ -7 & 7 & 7 \\ 13 & -7 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ -3 & 4 & 5 \\ 1 & 2 & 4 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{21} \begin{pmatrix} 12 & -3 & -6 \\ -28 & 35 & 49 \\ 43 & -23 & -25 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Công thức biến đổi tọa độ

Ví dụ

Trong không gian tuyến tính ba chiều U cho hai cơ sở

$(a) = \{a_1, a_2, a_3\}$, $(b) = \{b_1, b_2, b_3\}$ và cho biết ma trận chuyển cơ sở từ (a) sang cơ sở (b) là

$$T_{ab} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 4 & 3 & 2 \\ 1 & 3 & -2 \end{pmatrix}.$$

Xét phần tử $x \in U$ sao cho

$$x = 3a_1 + 12a_2 + 5a_3.$$

Tính toán tọa độ $[x]_b$.

Ta có tọa độ của x trên cơ sở (a) là $[x]_a = \begin{pmatrix} 3 \\ 12 \\ 5 \end{pmatrix}$

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Công thức biến đổi tọa độ

Cách 1: Đặt $[x]_b = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$. Ta có đẳng thức

$$[x]_a = T_{ab} [x]_b$$

$$\begin{pmatrix} 3 \\ 12 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 4 & 3 & 2 \\ 1 & 3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x_1 + x_2 - x_3 = 3 \\ 4x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 12 \\ x_1 + 3x_2 - 2x_3 = 5 \end{cases}$$

Giải hệ Cramer thu được ở trên ta thu được kết quả là $[x]_b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$.

3.9 Phép chuyển cơ sở và công thức biến đổi tọa độ

Công thức biến đổi tọa độ

Cách 2: Ta biến đổi công thức

$$[x]_a = T_{ab} [x]_b$$

về đẳng thức

$$[x]_b = T_{ab}^{-1} [x]_a.$$

Tính toán T_{ab}^{-1} từ ma trận T_{ab} đã cho ta thu được

$$T_{ab}^{-1} = \frac{-1}{23} \begin{pmatrix} -12 & -1 & 5 \\ 10 & -3 & -8 \\ 9 & -5 & 2 \end{pmatrix}.$$

Từ đó ta xác định được tọa độ x_b là

$$x_b = T_{ab}^{-1} [x]_a = \frac{-1}{23} \begin{pmatrix} -12 & -1 & 5 \\ 10 & -3 & -8 \\ 9 & -5 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 12 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$