

线性代数

Linear Algebra

刘鹏

复旦大学通信科学与工程系

光华楼东主楼1109 Tel: 65100226
pliu@fudan.edu.cn

答疑1: 设 A 是方阵, $A^k = O$, 对某个正整数 k 成立.
证明下列方阵可逆, 并求之.

$$(1) I - A; \quad (2) I + A; \quad (3) I + A + \frac{A^2}{2!} + \cdots + \frac{A^{(k-1)}}{(k-1)!}.$$

解(1)思路: 级数 $(I - A)[I + A + A^2 + \cdots + A^{(k-1)}]$

$$= [I + A + A^2 + \cdots + A^{(k-1)}] - (A + A^2 + \cdots + A^k)$$

$$= I - A^k = I$$

➤ 故 $I - A$ 可逆, 且逆矩阵为

$$[I + A + A^2 + \cdots + A^{(k-1)}]$$

➤ $A^k = O$, A 为幂零阵, 由 $|A^k|=0 \Rightarrow |A|=0$,
 \Rightarrow 幂零阵必不可逆.

$$(2): (I + A)[I - A + A^2 + \cdots + (-1)^{(k-1)} A^{(k-1)}]$$

$$\text{解: } (I + A)[I - A + A^2 + \cdots + (-1)^{(k-1)} A^{(k-1)}]$$

$$= [I - A + A^2 + \cdots + (-1)^{(k-1)} A^{(k-1)}]$$

$$+ [A - A^2 + \cdots + (-1)^{(k-1)} A^k]$$

$$= I + (-1)^{(k-1)} A^k = I$$

$$(3) I + A + \frac{A^2}{2!} + \cdots + \frac{A^{(k-1)}}{(k-1)!}.$$

$$\text{解: } e^x = 1 + \frac{x^1}{1!} + \frac{x^2}{2!} \cdots \frac{x^{n-1}}{(n-1)!}$$

答疑2: 设 A 是 n 阶方阵, 证明:

若 $A^2 = E$, 且 $A \neq E$, 则 $A + E$ 不是可逆矩阵。

证明: 由 $A^2 = E \Rightarrow A^2 = E^2 \Rightarrow A^2 - E^2 = O$

➤ $(A+E)(A-E)=O$

➤ 反证法: 假设 $A+E$ 可逆, 则

$$(A + E)^{-1}(A + E)(A - E) = (A + E)^{-1}O$$

$$E(A - E) = O$$

$$\Rightarrow (A - E) = O, A = E$$

➤ 与已知 $A \neq E$ 矛盾, 故 $A + E$ 不是可逆矩阵.

答疑3：设 A 是 n 阶方阵，满足 $A^2 = E$ ，求证：

$$\text{rank}(A-E) + \text{rank}(A+E) = n .$$

证明： $\text{rank} \begin{pmatrix} A & E \\ E & A \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} O & E - A^2 \\ E & A \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} O & O \\ E & A \end{pmatrix} = n$

$$\text{又：} \text{rank} \begin{pmatrix} A & E \\ E & A \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} A & E \\ A + E & A + E \end{pmatrix}$$

$$= \text{rank} \begin{pmatrix} A - E & E \\ O & A + E \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} A - E & E \\ O & \frac{1}{2}(A + E) \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} A - E & 2E \\ O & A + E \end{pmatrix} \uparrow$$

$$= \text{rank} \begin{pmatrix} A - E & E - A \\ O & A + E \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} A - E & O \\ O & A + E \end{pmatrix}$$

$$= \text{rank}(A - E) + \text{rank}(A + E)$$

➤故 $\text{rank}(A-E) + \text{rank}(A+E) = n$.

分块初等变换的应用

定理：任何矩阵经初等变换后秩不变

⇒ 对分块矩阵亦成立

➤ 可逆矩阵可表示为初等矩阵的乘积 ⇒

可逆矩阵左(右)乘任何矩阵，不改变其秩.

⇒ 对分块矩阵亦成立

➤ 矩阵 $A_{m \times n}$ 与 $B_{m \times n}$ 等价 ⇔ 它们的秩相同

⇒ 分块亦成立

☑ 将矩阵分块与初等变换两个工具相结合 ⇒
一组行或者一组列的初等变换

➤ 将单位矩阵分块

$$E_n = \begin{bmatrix} E_r & \mathbf{O} \\ \mathbf{O} & E_s \end{bmatrix}$$

⇒ 做初等变换:

$$R_{r,s} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{O} & E_s \\ E_r & \mathbf{O} \end{bmatrix}$$

$$C_{r,s} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{O} & E_r \\ E_s & \mathbf{O} \end{bmatrix}$$

$$R_r(k) \rightarrow \begin{bmatrix} k & \mathbf{O} \\ \mathbf{O} & E_s \end{bmatrix}$$

$$C_s(k) \rightarrow \begin{bmatrix} E_r & \mathbf{O} \\ \mathbf{O} & k \end{bmatrix}$$

$$R_{r,s}(k) \rightarrow \begin{bmatrix} E_r & \mathbf{k} \\ \mathbf{O} & E_s \end{bmatrix}$$

$$C_{r,s}(k) \rightarrow \begin{bmatrix} E_r & \mathbf{O} \\ \mathbf{k} & E_s \end{bmatrix}$$

例如:

$$R_{r,s} \rightarrow \begin{bmatrix} O & E_s \\ E_r & O \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C & D \\ A & B \end{bmatrix}$$

$$C_{r,s} \rightarrow \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} O & E_r \\ E_s & O \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} B & A \\ D & C \end{bmatrix}$$

$$R_r(k) \rightarrow \begin{bmatrix} k & O \\ O & E_s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} kA & kB \\ C & D \end{bmatrix}$$

$$R_{r,s}(k) \rightarrow \begin{bmatrix} E_r & k \\ O & E_s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A + kC & B + kD \\ C & D \end{bmatrix}$$

$$C_{r,s}(k) \rightarrow \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E_r & O \\ k & E_s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A + kB & B \\ C + kD & D \end{bmatrix}$$

例1 求证: $\text{rank}(A \mid B) \leq \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$

证1: A 与 B 的行向量组 \Rightarrow 线性无关的最大可能形式

证2: $\text{rank}(A) + \text{rank}(B) = \text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix}$

$$= \text{rank} \left\{ \begin{bmatrix} E & 1 \\ O & E \end{bmatrix} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix} \right\} = \text{rank} \left\{ \begin{pmatrix} A & B \\ O & B \end{pmatrix} \right\}$$

➤ 子阵的秩 \leq 矩阵的秩

$$\therefore \text{rank}(A \mid B) \leq \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$$

例2 求证:

(1) 对 $A \in F^{m \times n}, B \in F^{p \times q}, C \in F^{p \times n}$, 有

$$\text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix} = \text{rank}(A) + \text{rank}(B) \leq \text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix}$$

(2) 对 $A, B \in F^{m \times n}$, 有: $\text{rank}(A + B) \leq \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$

(3) 对 $A \in F^{m \times n}, B \in F^{n \times p}$, 有

$$\begin{aligned} \text{rank}(A) + \text{rank}(B) - n &\leq \text{rank}(AB) \\ &\leq \min\{\text{rank}(A), \text{rank}(B)\} \end{aligned}$$

(1) 对 $A \in F^{m \times n}$, $B \in F^{p \times q}$, $C \in F^{p \times n}$, 有

$$\text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix} = \text{rank}(A) + \text{rank}(B) \leq \text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix}$$

证(1): 设 $\text{rank}(A)=r$, $\text{rank}(B)=s$, 则存在可逆矩阵 P_1, P_2 及 Q_1, Q_2 使得

$$P_1 A Q_1 = \begin{bmatrix} E_r & O \\ O & O \end{bmatrix} \quad P_2 B Q_2 = \begin{bmatrix} E_s & O \\ O & O \end{bmatrix}$$

取可逆方阵: $P = \begin{bmatrix} P_1 & O \\ O & P_2 \end{bmatrix}$, $Q = \begin{bmatrix} Q_1 & O \\ O & Q_2 \end{bmatrix}$

$$\text{则: } P \begin{bmatrix} A & O \\ O & B \end{bmatrix} Q = \begin{bmatrix} P_1 A Q_1 & O \\ O & P_2 B Q_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_r & & & \\ & O & & \\ & & E_s & \\ & & & O \end{bmatrix}$$

➤ 矩阵经初等变换后秩不变

$$\text{故: } \text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix} = \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$$

$$(1) \text{再考虑: } \text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix} \quad P = \begin{bmatrix} P_1 & O \\ O & P_2 \end{bmatrix}, \quad Q = \begin{bmatrix} Q_1 & O \\ O & Q_2 \end{bmatrix}$$

$$P \begin{bmatrix} A & O \\ C & B \end{bmatrix} Q = \begin{bmatrix} P_1 A Q_1 & O \\ P_2 C Q_1 & P_2 B Q_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_r & & & \\ & O & & \\ & & E_s & \\ C_1 & & & O \end{bmatrix}$$

$$\therefore \text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix} \geq \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$$

$$\text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix} \geq \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$$

例:

$$\text{rank} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 1 & & & 1 \\ & 1 & & 0 \\ & & 1 & 0 \end{array} \right) = 4$$

$$\geq \text{rank}(A) + \text{rank}(B) = 2$$

(2)对 $A, B \in F^{m \times n}$, 有: $\text{rank}(A+B) \leq \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$

证明: $\text{rank}(A) + \text{rank}(B) = \text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix}$

$$= \text{rank} \left\{ \begin{bmatrix} E_m & O \\ 1 & E_m \end{bmatrix} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix} \right\} = \text{rank} \left\{ \begin{pmatrix} A & O \\ A & B \end{pmatrix} \right\}$$

$$= \text{rank} \left\{ \begin{pmatrix} A & O \\ A & B \end{pmatrix} \begin{bmatrix} E_n & O \\ 1 & E_n \end{bmatrix} \right\} = \text{rank} \left\{ \begin{pmatrix} A & O \\ A+B & B \end{pmatrix} \right\}$$

\therefore 由子阵与矩阵秩的关系: $\text{rank}(A+B) \leq \text{rank}(A) + \text{rank}(B)$

或: $\text{rank} \begin{pmatrix} A & O \\ O & B \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} A & A \\ O & B \end{pmatrix} = \text{rank} \begin{pmatrix} A & A+B \\ O & B \end{pmatrix} \geq \text{rank}(A+B)$

(3) 对 $A \in F^{m \times n}, B \in F^{n \times p}$, 有

$$\text{rank}(A) + \text{rank}(B) - n \leq \text{rank}(AB) \leq \min\{\text{rank}(A), \text{rank}(B)\}$$

证明: 矩阵 AB 的列向量组是 A 的列向量的线性组合

$$\Rightarrow r(AB) \leq r(A)$$

矩阵 AB 的行向量组是 B 的行向量的线性组合

$$\Rightarrow r(AB) \leq r(B)$$

$$\therefore \text{rank}(AB) \leq \min\{\text{rank}(A), \text{rank}(B)\}$$

- 矩阵 AB 的列向量组是 A 的列向量的线性组合,
— B 为线性表示的系数矩阵;
- 矩阵 AB 的行向量组是 B 的行向量的线性组合,
— A 为线性表示的系数矩阵。

(3) 对 $A \in F^{m \times n}, B \in F^{n \times p}$, 有

$$\text{rank}(A) + \text{rank}(B) - n \leq \text{rank}(AB) \leq \min\{\text{rank}(A), \text{rank}(B)\}$$

由 (1) 的结果: $\text{rank}(A) + \text{rank}(B) \leq \text{rank}\begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix}$

$$\leq \text{rank}\begin{pmatrix} A & O \\ E & B \end{pmatrix} = \text{rank}\begin{pmatrix} A - AE & O - AB \\ E & B \end{pmatrix}$$

$$= \text{rank}\begin{pmatrix} O & -AB \\ E & B \end{pmatrix} = \text{rank}\begin{pmatrix} O & -AB \\ E & O \end{pmatrix}$$

$$= \text{rank}(AB) + n$$

$$\therefore \text{rank}(A) + \text{rank}(B) - n \leq \text{rank}(AB) \leq \min\{\text{rank}(A), \text{rank}(B)\}$$

线性空间补充说明

- 组成空间的**基本元素**：研究对象的**集合**、**运动**（变换/运算）、运动（变换/运算）**规则**
- 空间的本质**特征**是**容纳运动** —
容纳(符合规则)的运动（变换/运算）
- **基和坐标**：选定基和坐标后
 - ⇒ 对象可用坐标向量“全权代表”
 - ⇒ 用向量/矩阵描述对象及其**运动**.
- 第五章：**线性变换**
- **变换**这个词不陌生吧？

第五章 线性变换

- 从一个集合到另一个集合的映射在数学中扮演着重要的角色. 本章学习线性空间中的映射理论.
- 主要内容: 线性空间内对象的运动,
线性空间间对象的运动
- 研究对象 — 向量; 运动 — 运算、变换;
工具 — 矩阵.
- 向量之间的联系可通过映射来实现.

§ 5.1 线性变换的定义、性质及运算

一、映射

定义 5.1: 设 M 和 N 是两个集合, 如果给定一个法则 σ , 使 M 中的每一个元素 α , 都有 N 中一个确定的元素 β 与它对应, 则称 σ 是集合 M 到 N 的一个映射.

- β 称为元素 α , 在映射 σ 下的像, 记为 $\sigma(\alpha) = \beta$
- α 称为 β 在映射 σ 下的一个原像(源).
- 如果映射 σ 是 M 到 N 的一个映射, 可记为

$$\sigma : M \rightarrow N$$

$$\sigma : M \rightarrow N$$

- 称 M 为映射 σ 的**定义域**或**源集**,
- 把 M 在映射 σ 下的**像的全体**称为**值域**或**像集**, 记为 $\sigma(M)$.
- 显然, 像集 $\sigma(M)$ 是 N 的子集 $\sigma(M) \subseteq N$
- 如果 $\sigma(M) = N$, 就称 σ 是**满射**.
- 如果不同的元素像也不同, 即若 $a_1 \neq a_2$, 一定有 $\sigma(a_1) \neq \sigma(a_2)$, 就称 σ 是**单射**.
- 如果 σ 即是单射又是满射, 就称 σ 是**一一映射**.

例： M 是全体整数的集合，N是全体偶数的集合，定义

$$\sigma(n) = 2n \quad (n \in M)$$

这是 M 到 N 的一个映射，且是一一映射，
—可以看作是把 n 放大 2 倍的线性运算.

例： M 是全体实 n 阶矩阵的集合， 定义

$$\sigma(A) = |A| \quad (A \in M)$$

这是 M 到 R 的一个映射，且是满射。

例： M 是全体实 n 阶矩阵的集合， 定义

$$\sigma(a) = aE \quad (a \in R)$$

其中 E 是 n 阶单位阵，这是 R 到 M 的一个映射，
且是单射。

例： 设 M 是一个集合， 定义

$$\sigma(a) = a \quad (a \in M)$$

即 σ 把每个元素都映射到自身， σ 称为集合 M 的
恒等映射或单位映射.

➤ 显然， 恒等映射是一一对应的.

如果 σ_1 , σ_2 是 M 到 N 的两个映射， 且对任一元素
 $a \in M$, 都有

$$\sigma_1(a) = \sigma_2(a)$$

那么， 称 σ_1 , σ_2 是相等的， 记为 $\sigma_1 = \sigma_2$

二、线性变换的定义

- 线性空间中向量之间的联系，可以通过线性空间内的映射来实现
- 线性空间 V 到自身的映射，称为 V 的一个变换，用 T 表示，即 若 $\alpha \in V$, $\beta = T(\alpha) \in V$
- β 称为 α 在变换 T 下的像， α 称为 β 的原像.
- 变换的概念是函数概念的推广
数的函数 $y = f(x) \Rightarrow$ 向量的函数 $\beta = T(\alpha)$

☑ 定义 5.2(**线性变换**): 数域 P 上 n 维线性空间 V 的一个**变换** T , 对于任意两个**向量** $\alpha, \beta \in V$, $k \in P$, 如果满足下列条件:

$$(1) \quad T(\alpha + \beta) = T(\alpha) + T(\beta)$$

$$(2) \quad T(k\alpha) = k T(\alpha);$$

则称变换 T 为**线性变换**(linear transformation).

例：在平面上，所有从原点出发的向量构成线性空间V，
把平面绕原点旋转 θ 角，就是一个变换，记作 T_θ 。

➤ 它使 V 中任一向量 α ，有唯一的向量 α' 与之对应，即

$$\alpha' = T_\theta(\alpha)$$

$$\text{并且： } T_\theta(\alpha + \beta) = T_\theta(\alpha) + T_\theta(\beta)$$

$$T_\theta(k\alpha) = k T_\theta(\alpha)$$

故 T_θ 为线性变换。

☑ 说明:

1. 线性变换就是保持线性运算(即保持加法和数乘)的映射.

2. 一般用大写字母表示线性变换,
如: T, D, E, \dots

而向量 α 在 T 下的像, 记为 $T(\alpha)$ 或 $T\alpha$.

3. 线性变换可以在线性空间内部进行, 也可以在不同的线性空间之间进行.

➤ 有时也称线性变换 $T: V \rightarrow V$ 为线性算子
(linear operator)

例：设 A 为一 n 阶实矩阵，对任意向量 $\alpha \in \mathbb{R}^n$,

令 $T(\alpha) = \alpha A$, 则 T 为 \mathbb{R}^n 中的线性变换.

证： $T(\alpha + \beta) = (\alpha + \beta)A = \alpha A + \beta A = T(\alpha) + T(\beta)$

$$T(k\alpha) = (k\alpha)A = k(\alpha A) = kT(\alpha)$$

故 T 为 \mathbb{R}^n 中的线性变换.

例：如果 $T(\alpha) = 1$ ，那么 T 是变换，但
不是线性变换。

因为 $T(\alpha + \beta) = 1 \neq T(\alpha) + T(\beta) = 2$

例：在线性空间 $P[x]_n$ 中，求导数也是一种变换，记为 D ，对任意 $f(x) \in P[x]_n$ ，

$$D[f(x)] = f'(x)$$

➤ 由求导法则 $D(f + g) = D(f) + D(g)$

$$D(kf) = kD(f)$$

➤ 故 D 是一种线性变换。

例：几何空间 R^3 中，将任一向量正投影到 xoy 平面上，称为投影变换，记为 Π_{xy} ，设：

$$\alpha = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{bmatrix} \in R^3, \quad \beta = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \in R^3$$

$$\text{则 } \Pi_{xy}(\alpha) = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \Pi_{xy}(\beta) = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{设： } \alpha + \beta = \begin{bmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ a_3 + b_3 \end{bmatrix}, \quad k\alpha = \begin{bmatrix} ka_1 \\ ka_2 \\ ka_3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned}\text{则 } \Pi_{xy}(\alpha + \beta) &= \begin{bmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ 0 \end{bmatrix} \\ &= \Pi_{xy}(\alpha) + \Pi_{xy}(\beta)\end{aligned}$$

$$\Pi_{xy}(k\alpha) = \begin{bmatrix} ka_1 \\ ka_2 \\ 0 \end{bmatrix} = k \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ 0 \end{bmatrix} = k\Pi_{xy}(\alpha)$$

➤ 故 Π_{xy} 是一种线性变换.

两类特殊的线性变换

1. 恒等变换或单位变换 T_E

$$T_E(\alpha) = \alpha, \quad \forall \alpha \in V$$

2. 零变换 T_0

$$T_0(\alpha) = 0\alpha, \quad \forall \alpha \in V$$

三、线性变换的性质

1. 设 T 是线性空间 V 中的一个线性变换, 则

$$T(0) = 0, \quad T(-\alpha) = -T(\alpha);$$

由线性变换的性质, $T(k\alpha) = kT(\alpha)$

$$k \text{ 取 } 0 \text{ 得, } T(0) = T(0 \cdot \alpha) = 0T(\alpha) = 0$$

$$k \text{ 取 } -1 \text{ 得, } T(-\alpha) = T((-1) \cdot \alpha) = -T(\alpha)$$

2. 线性变换保持线性组合与线性关系式不变

$$\text{若: } \beta = k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \cdots + k_m\alpha_m$$

$$\text{则: } T(\beta) = k_1T(\alpha_1) + k_2T(\alpha_2) + \cdots + k_mT(\alpha_m)$$

3. 线性相关的向量经线性变换后, 仍保持线性相关.

$$\text{若: } k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \cdots + k_m\alpha_m = 0$$
$$(k_1, k_2, \cdots, k_m \text{ 不全为零 })$$

$$\begin{aligned}\text{则: } T(0) &= T(k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \cdots + k_m\alpha_m) \\ &= k_1T(\alpha_1) + k_2T(\alpha_2) + \cdots + k_mT(\alpha_m) \\ &= 0\end{aligned}$$

注意 若 $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_m$ 线性无关, 则 $T\alpha_1, T\alpha_2, \cdots, T\alpha_m$ 不一定线性无关.

➤ 事实上, 线性变换可能把线性无关的向量组变成线性相关的向量组, 比如: 零变换 T_0

$$T_0(\alpha) = 0\alpha, \quad \forall \alpha \in V$$

四、线性变换的运算

设 V 是数域 P 上的一个线性空间，以 $L(V)$ 表示 V 上全体线性变换所构成的集合，在 $L(V)$ 内可以引进加法、数量乘法和乘法，以及逆变换的运算.

(1) **加法** 如果 $T_1, T_2 \in L(V)$ ，在 V 中定义一个变换

$$(T_1 + T_2)(\alpha) = T_1(\alpha) + T_2(\alpha)$$

称为 T_1 与 T_2 的和

(2) **数量乘法** 对于数域 P 中任意一数, $T \in L(V)$,
在 V 中定义一个**变换**

$$(kT)(\alpha) = k[T(\alpha)]$$

称为 k 与 T 的**数量乘积**

➤ 可以证明, $L(V)$ 构成线性空间
(对加法和数乘封闭).

(3) **乘法** 如果 $T_1, T_2 \in L(V)$, 在 V 中定义一个变换

$$(T_1 T_2)(\alpha) = T_1[T_2(\alpha)]$$

称为 T_1 与 T_2 的**乘积**

$$T_E(\alpha) = \alpha, \quad \forall \alpha \in V$$

(4) **逆变换** 设 $T \in L(V)$, 如果存在一个变换 S , 使得

$$ST = TS = T_E \quad \blacktriangleright \text{例如逆矩阵}$$

称变换 S 为 T 的**逆变换**

- 如果 T 的逆变换存在, 就说 T 是可逆的
- 可以证明, **逆变换是唯一的**, 也是**线性**变换.

证明: $\forall \alpha, \beta \in V, \forall k \in P$

$$\begin{aligned} T^{-1}(\alpha + \beta) &= T^{-1}\left((T T^{-1})(\alpha) + (T T^{-1})(\beta)\right) \\ &= T^{-1}\left(T(T^{-1}(\alpha) + T^{-1}(\beta))\right) \\ &= T^{-1}T\left(T^{-1}(\alpha) + T^{-1}(\beta)\right) \\ &= T^{-1}(\alpha) + T^{-1}(\beta) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} T^{-1}(k\alpha) &= T^{-1}(k(TT^{-1})(\alpha)) \\ &= T^{-1}(k(T(T^{-1}(\alpha)))) \\ &= T^{-1}(T(k(T^{-1}(\alpha)))) \\ &= k(T^{-1}(\alpha)) = kT^{-1}(\alpha) \end{aligned}$$

➤ 所以， T^{-1} 也是线性变换.
(唯一性证明略)

例：设在 R^2 中，线性变换

$$T_1 \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_2 \\ -x_1 \end{bmatrix}, \quad T_2 \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ -x_2 \end{bmatrix}$$

求 $\alpha = [3, -4]^T$ 在 $T_1 T_2$ 与 $T_2 T_1$ 的像。

解：由线性变换乘法的定义

$$(T_1 T_2)(\alpha) = T_1(T_2(\alpha)) = T_1\left(T_2 \begin{bmatrix} 3 \\ -4 \end{bmatrix}\right) = T_1 \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$(T_2 T_1)(\alpha) = T_2(T_1(\alpha)) = T_2\left(T_1 \begin{bmatrix} 3 \\ -4 \end{bmatrix}\right) = T_2 \begin{bmatrix} -4 \\ -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix}$$

- ▶ 由本例可知，线性变换的乘法一般不满足交换律。
- ▶ 本例几何解释？ ▶ T_2 — 镜面反射， T_1 — 顺时针旋转 90°

(5) **方幂** 设 $T \in L(V)$, 规定线性变换的方幂为

$$T^k = \overbrace{T \cdot T \cdots T}^{k \text{ 个}} \quad T^0 = T_E$$

(6) 线性变换的**多项式**

如果给定系数在数域 P 上的一个多项式

$$f(x) = a_0 x^m + a_1 x^{m-2} + \cdots + a_{m-1} x + a_m$$

则定义

$$f(T) = a_0 T^m + a_1 T^{m-2} + \cdots + a_{m-1} T + a_m T_E$$

为线性变换 T 的**多项式**