

第 30 讲 线性变换与换基

2019 年 12 月 25 日

定义 1. 设 $T: V \rightarrow W$ 是从线性空间 V 到线性空间 W 的映射, 如果 T 满足

$$(a) \quad T(\alpha + \beta) = T(\alpha) + T(\beta), \quad \forall \alpha, \beta \in V,$$

$$(b) \quad T(c\alpha) = cT(\alpha), \quad \forall c \in \mathbb{R}, \alpha \in V,$$

则称 T 是线性变换 (linear transformation), V, W 分别称为 T 的出发域和到达域。

注 1. 性质 (a)(b) 等价于

$$(c) \quad T(c\alpha + d\beta) = cT(\alpha) + dT(\beta), \quad \forall c, d \in \mathbb{R}, \alpha, \beta \in V.$$

在 (c) 中令 $c = d = 1$ 得 (a), 令 $d = 0$ 得 (b). 反之, 从 (a) 推出 $T(c\alpha + d\beta) = T(c\alpha) + T(d\beta)$, 再由 (b) 知 $T(c\alpha) = cT(\alpha)$, $T(d\beta) = dT(\beta)$.

命题 1. 若 T 是线性变换, 则

$$(i) \quad T(\mathbf{0}) = \mathbf{0},$$

$$(ii) \quad T(c_1\alpha_1 + \dots + c_k\alpha_k) = c_1T(\alpha_1) + \dots + c_kT(\alpha_k), \quad \forall c_1, \dots, c_k \in \mathbb{R}, \alpha_1, \dots, \alpha_k \in V.$$

证明. (i) $T(\mathbf{0}) = T(\mathbf{0} + \mathbf{0}) = T(\mathbf{0}) + T(\mathbf{0})$, 故 $T(\mathbf{0}) = \mathbf{0}$. 注意, 括号中的 $\mathbf{0}$ 是出发域中的零向量, 不在括号中的 $\mathbf{0}$ 是到达域中的零向量. 或者, $T(\mathbf{0}) = T(0\mathbf{0}) = 0T(\mathbf{0}) = \mathbf{0}$. (ii) 重复使用 (a)(b) 即可. \square

例 1. 设 $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, 则 $\mathcal{A}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m, \mathbf{x} \mapsto A\mathbf{x}$ 是线性变换. 这是因为矩阵乘法满足 $A(\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2) = A\mathbf{x}_1 + A\mathbf{x}_2$, $A(c\mathbf{x}) = c(A\mathbf{x})$.

命题 2. 若 $\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m, \mathbf{x} \mapsto \varphi(\mathbf{x})$ 是线性变换, 则存在唯一的矩阵 $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ 使得 $\varphi(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}, \forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$.

证明. 由命题 1(ii) 知, 若已知线性变换在某些向量处的取值, 则线性 (linearity) 决定了这个线性变换在这些向量的任意线性组合处的取值. 取 \mathbb{R}^n 的自然基 $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$, 并令 $A = \begin{bmatrix} \varphi(\mathbf{e}_1) & \cdots & \varphi(\mathbf{e}_n) \end{bmatrix}$, 则 $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ 且对任意的 $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)$, 下式成立

$$\varphi(\mathbf{x}) = \varphi(x_1\mathbf{e}_1 + \dots + x_n\mathbf{e}_n) = x_1\varphi(\mathbf{e}_1) + \dots + x_n\varphi(\mathbf{e}_n) = \begin{bmatrix} \varphi(\mathbf{e}_1) & \cdots & \varphi(\mathbf{e}_n) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = A\mathbf{x}.$$

A 的存在性证毕, 还需证明满足条件的矩阵 A 唯一. 若 A 满足 $\varphi(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ 对任意的 $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 成立, 则 A 的第 j 列等于 $A\mathbf{e}_j = \varphi(\mathbf{e}_j)$, 即 A 由 φ 唯一确定. \square

注 2. 例 1 和命题 2 合在一起说明了从 \mathbb{R}^n 到 \mathbb{R}^m 的线性变换与 $m \times n$ 阶实矩阵一一对应. 例如, 从 \mathbb{R} 到 \mathbb{R} 的线性变换只有 $f(x) = cx$ ($c \in \mathbb{R}$).

例 2. $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, (x, y, z) \mapsto x + 2y + 3z$ 是线性变换. 事实上, f 由矩阵 $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$ 诱导, 是 \mathbb{R}^3 上的线性函数. 一般的, 从 V 到 \mathbb{R} 的线性变换称为 V 上的线性函数.

例 3. 设 $C^1(\mathbb{R})$ 是 \mathbb{R} 上连续可微函数构成的线性空间, $\mathcal{C}(\mathbb{R})$ 是 \mathbb{R} 上连续函数构成的线性空间, 则求导运算 $D: C^1(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}(\mathbb{R}), F(x) \mapsto F'(x)$ 是线性变换. 这是因为导数有如下性质: $(F + G)' = F' + G', (cF)' = cF' (c \in \mathbb{R})$.

例 4. $\int: \mathcal{C}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^1(\mathbb{R}), f(x) \mapsto \int_0^x f(t)dt$ 是线性变换.

例 5. 设 $\mathcal{F}(\mathbb{R})$ 是实轴上 (实值) 函数构成的线性空间, a 是某固定的实数, 则 $\text{ev}_a: \mathcal{F}(\mathbb{R}) \mapsto \mathbb{R}, f(x) \mapsto f(a)$ 是线性变换. 泛函分析里会把 $f(a)$ 写成 $f(x)$ 与 delta 函数 $\delta_a(x)$ 的积分,

例 6 (PS3.5, 30). 设 $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$, 则 $T: M_3(\mathbb{R}) \rightarrow M_3(\mathbb{R}), X \mapsto AX$ 是线性变换.

事实上, $X \mapsto XA, X \mapsto AX - XA, X \mapsto AXA$ 都是 $M_3(\mathbb{R})$ 上的线性变换.

例 7. 考虑满足斐波那契递归公式的数列构成的集合

$$\mathcal{F} = \{(a_0, a_1, a_2, a_3, \dots) : a_i \in \mathbb{R}, a_{i+2} = a_{i+1} + a_i, i \geq 0\}.$$

容易验证

- (a) 若数列 (a_0, a_1, a_2, \dots) 和数列 (b_0, b_1, b_2, \dots) 都满足斐波那契递归公式, 则它们的和 $(a_0 + b_0, a_1 + b_1, a_2 + b_2, \dots)$ 满足斐波那契递归公式.

- (b) 若 (a_0, a_1, a_2, \dots) 满足斐波那契递归公式, 则对任意的实数 λ , 数列 $(\lambda a_0, \lambda a_1, \lambda a_2, \dots)$ 也满足斐波那契递归公式。
- (c) 集合 \mathcal{F} 在这两种运算下构成一个实线性空间。
- (d) $\dim \mathcal{F} = 2$.

证明. 粗略的解释是, 若知道了 \mathcal{F} 中某数列的前两项, 由递归公式就知道了数列的所有项, 所以在确定 \mathcal{F} 中数列时, 我们有两个自由度的选择空间。

精确的解释是, 数列

$$\mathbf{e}_0 = (1, 0, 1, 1, 2, 3, \dots)$$

和经典的斐波那契数列

$$\mathbf{e}_1 = (0, 1, 1, 2, 3, 5, \dots)$$

是 \mathcal{F} 的一组基。它们是初始两项分别等于 $(1, 0)$ 和 $(0, 1)$ 且满足斐波那契递归公式的数列。对任意的 $(a_0, a_1, a_2, \dots) \in \mathcal{F}$, 以下等式成立

$$(a_0, a_1, a_2, \dots) = a_0(1, 0, 1, 1, 2, 3, \dots) + a_1(0, 1, 1, 2, 3, 5, \dots) = a_0 \mathbf{e}_0 + a_1 \mathbf{e}_1.$$

□

- (e) $T: \mathcal{F} \rightarrow \mathcal{F}; (a_0, a_1, a_2, a_3, \dots) \mapsto (a_1, a_2, a_3, a_4, \dots)$ 是 \mathcal{F} 上的线性变换。

证明. 若 $(a_0, a_1, a_2, a_3, \dots) \in \mathcal{F}$, 则 $(a_1, a_2, a_3, a_4, \dots) \in \mathcal{F}$, 故 T 是良定义的。再根据定义验证 T 是线性变换。 □

例 8. 以下例子都不是线性变换

- (1) $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto 2x + 1$, 原因: $f(0) \neq 0$. 一般的, 形如 $x \mapsto Ax + \mathbf{b}$ 的变换称为仿射变换 (affine transformation).
- (2) $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto x^2$, 原因: $f(x+y) = (x+y)^2 = x^2 + 2xy + y^2 \neq x^2 + y^2 = f(x) + f(y)$, $f(cx) = c^2x^2 \neq cx^2 = cf(x)$.
- (3) $x^3, e^x, \sin(x)$ 都不是 \mathbb{R} 上的线性变换。

定义 2. 若线性变换 $T: V \rightarrow W$ 还是双射 (既单又满), 则称 T 是可逆线性变换。

命题 3. (1) 可逆线性变换的逆变换仍是线性变换。

(2) 线性变换的复合仍是线性变换。

(3) 若 $T: V \rightarrow W$ 是线性变换, V_1, W_1 分别是 V, W 的子空间且 $T(V_1) \subseteq W_1$, 则 $T_1: V_1 \rightarrow W_1, \alpha \mapsto T(\alpha)$ 是线性变换。

证明. (1) 设 $T: V \rightarrow W$ 是可逆线性变换, T 的逆变换是

$$T^{-1}: W \rightarrow V, \quad \gamma \mapsto T^{-1}(\gamma),$$

其中 $T^{-1}(\gamma)$ 是 V 中唯一满足 $T(T^{-1}(\gamma)) = \gamma$ 的向量。设 $\gamma_1, \gamma_2 \in W$, 则由 T 的线性知

$$T(T^{-1}(\gamma_1) + T^{-1}(\gamma_2)) = T(T^{-1}(\gamma_1)) + T(T^{-1}(\gamma_2)) = \gamma_1 + \gamma_2,$$

故

$$T^{-1}(\gamma_1 + \gamma_2) = T^{-1}(\gamma_1) + T^{-1}(\gamma_2).$$

类似可证明 $T^{-1}(c\gamma) = cT^{-1}(\gamma)$.

(2) 若 $S: U \rightarrow V, T: V \rightarrow W$ 都是线性变换, T 与 S 的复合 $T \circ S$ 定义如下

$$(T \circ S)(\alpha) = T(S(\alpha)), \quad \alpha \in U,$$

故对任意的 $\alpha, \beta \in U$,

$$(T \circ S)(\alpha + \beta) = T(S(\alpha + \beta)) = T(S(\alpha) + S(\beta)) = T(S(\alpha)) + T(S(\beta)) = (T \circ S)(\alpha) + (T \circ S)(\beta).$$

类似可以证明 $(T \circ S)(c\alpha) = c(T \circ S)(\alpha)$, 故 $T \circ S$ 是线性变换。

(3) 显然。 □

定理 4. 设 $T: V \rightarrow W$ 是线性变换, 令

$$\ker(T) = \{\alpha \in V \mid T(\alpha) = \mathbf{0}\},$$

$$\operatorname{im}(T) = \{T(\alpha) \mid \alpha \in V\},$$

则

(1) $\ker(T)$ 是 V 的线性子空间, 称为 T 的核。

(2) $\operatorname{im}(T)$ 是 W 的线性子空间, 称为 T 的像。

(3) T 是单射当且仅当 $\ker(T) = \mathbf{0}$.

(4) T 是满射当且仅当 $\operatorname{im}(T) = W$.

(5) 若 $\dim V < \infty$, 则 $\dim V = \dim \ker(T) + \dim \operatorname{im}(T)$.

证明. 作业题做过。 □

例 9. (1) 矩阵 A 诱导的线性变换 \mathcal{A} 的核是 $N(A)$, 像是 $C(A)$.

(2) 例 2 中线性函数 f 的核是 \mathbb{R}^3 中的平面 $x + 2y + 3z = 0$, 像是 \mathbb{R} .

(3) 例 5 中 ev_a 的核是满足 $f(a) = 0$ 的函数构成的子空间, 像是 \mathbb{R} .

(4) 例 6 中 T 的核是

$$\{X = \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1 & \mathbf{x}_2 & \mathbf{x}_3 \end{bmatrix} \mid \mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3 \in N(A)\},$$

像是

$$\{Y = \begin{bmatrix} \mathbf{y}_1 & \mathbf{y}_2 & \mathbf{y}_3 \end{bmatrix} \mid \mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2, \mathbf{y}_3 \in C(A)\}.$$

例 10. 例 3 中求导算子的核是常值函数构成的子空间 \mathbb{R} , 像是 $\mathcal{C}(\mathbb{R})$. 例 4 中积分算子的核是零, 像是满足 $F(0) = 0$ 的连续可微函数构成的子空间, 记为 Z . 事实上, 微积分基本定理告诉我们, $\frac{d}{dx} \int_0^x f(t)dt = f(x)$, 换言之

$$D \circ \int = \mathbf{1}_{\mathcal{C}(\mathbb{R})},$$

从这个等式可以推出 D 是满射, \int 是单射. 实轴上导数处处为 0 的函数只有常数函数, 所以

$$\ker(D) = \{c : c \in \mathbb{R}\}.$$

又因为 $\int_0^x f(t)dt$ 在 0 处的取值是 0, 所以

$$\operatorname{im} \int \subseteq \{F(x) \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}) \mid F(0) = 0\}.$$

反之, 若连续可微函数 $F(x)$ 满足 $F(0) = 0$, 则 $F(x) = \int_0^x F'(t)dt \in \operatorname{im} \int$. 所以

$$\operatorname{im} \int = \{F(x) \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}) \mid F(0) = 0\} = Z.$$

$\mathcal{C}^1(\mathbb{R}) = \mathbb{R} \oplus Z$ 是常值函数 \mathbb{R} 和子空间 Z 的直和, 即任意函数 $F(x)$ 可以唯一的写成如下形式

$$\underbrace{F(x)}_{\in \mathcal{C}^1(\mathbb{R})} = \underbrace{F(0)}_{\in \mathbb{R}} + \underbrace{(F(x) - F(0))}_{\in Z}.$$

容易验证求导算子 D 在 Z 上的限制

$$D|_Z : Z \rightarrow \mathcal{C}(\mathbb{R})$$

和

$$\int : \mathcal{C}(\mathbb{R}) \rightarrow Z$$

互为逆线性变换，而原来的 $D : \mathcal{C}^1(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}(\mathbb{R})$ 和 $\int : \mathcal{C}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{C}^1(\mathbb{R})$ 的复合是

$$(\int \circ D)(F(x)) = \int_0^x F'(t)dt = F(x) - F(0),$$

可以说 $\int \circ D$ 是到 Z 的投影，而另一个方向的复合是 $D \circ \int = \mathbf{1}_{\mathcal{C}(\mathbb{R})}$. 虽然这里涉及到的线性空间是无限维的，但 \int “像” 是 D 的广义逆。

0.1 线性变换的矩阵

从 \mathbb{R}^n 到 \mathbb{R}^m 的线性变换都可以用矩阵表示，那么一般的线性变换是否可以用矩阵表示呢？可以！先在出发域和到达域中选基。

定义 3. 设 V, W 是有限维线性空间， $T : V \rightarrow W$ 是线性变换。设 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 是 V 的一组基， β_1, \dots, β_m 是 W 的一组基， $T(\alpha_j)$ 在基 β_1, \dots, β_m 下的坐标是 (a_{1j}, \dots, a_{mj}) ，即

$$T(\alpha_j) = a_{1j}\beta_1 + \dots + a_{mj}\beta_m = (\beta_1, \dots, \beta_m) \begin{bmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{bmatrix},$$

则称 $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n}$ 是线性变换 T 在 V 的基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 和 W 的基 β_1, \dots, β_m 下的矩阵，我们用如下记号表示

$$T(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = (\beta_1, \dots, \beta_m)A = (\beta_1, \dots, \beta_m) \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}.$$

命题 5. 若 v 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的坐标是 $x = (x_1, \dots, x_n)$ ，即 $v = x_1\alpha_1 + \dots + x_n\alpha_n$ ，则 $T(v)$ 在基 β_1, \dots, β_m 下的坐标是 Ax ，即若 $Ax = y = (y_1, \dots, y_m)$ ，则 $T(x) = y_1\beta_1 + \dots + y_m\beta_m$.

证明. 由 T 的线性知

$$\begin{aligned} T(v) &= T(x_1\alpha_1 + \dots + x_n\alpha_n) \\ &= x_1T(\alpha_1) + \dots + x_nT(\alpha_n) \\ &= x_1(a_{11}\beta_1 + \dots + a_{m1}\beta_m) + \dots + x_n(a_{1n}\beta_1 + \dots + a_{mn}\beta_m) \\ &= \underbrace{(a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n)}_{y_1}\beta_1 + \dots + \underbrace{(a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n)}_{y_m}\beta_m. \end{aligned}$$

□

命题 6. 设 $\alpha'_1, \dots, \alpha'_n$ 是 V 的另一组基, 且

$$(\alpha'_1, \dots, \alpha'_n) = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)P,^1$$

$\beta'_1, \dots, \beta'_m$ 是 W 的另一组基, 且

$$(\beta'_1, \dots, \beta'_m) = (\beta_1, \dots, \beta_m)Q,^2$$

则 T 在基 $\alpha'_1, \dots, \alpha'_n$ 和基 $\beta'_1, \dots, \beta'_m$ 下的矩阵是 $Q^{-1}AP$.

证明. 根据定义验证即可

$$\begin{aligned} T(\alpha'_1, \dots, \alpha'_n) &= T((\alpha_1, \dots, \alpha_n)P) = (T(\alpha_1, \dots, \alpha_n))P \\ &= ((\beta_1, \dots, \beta_m)A)P = (\beta_1, \dots, \beta_m)(AP) \\ &= ((\beta'_1, \dots, \beta'_m)Q^{-1})AP = (\beta'_1, \dots, \beta'_m)(Q^{-1}AP). \end{aligned}$$

第二个等号用到了 T 是线性变换的性质。□

定义 4. 设 $A, B \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$. 若存在可逆阵 P, Q 使得 $B = PAQ$, 则称 A 与 B 相抵。

命题 7. (1) 矩阵的相抵是等价关系。

(2) A 与 B 相抵的充要条件是 $r(A) = r(B)$.³

证明. (1) 容易。(2) 回顾: 存在可逆阵 P 使得 $PA = R = \text{rref}(A)$. 用 R 的主元列的线性组合可以把 R 的自由列都消为 0, 然后把 R 的主元列依次换到最左边, 得到形如 $\begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ 的矩阵, 其中 $r = r(A)$. 对矩阵做初等列变换等价于在矩阵的右边乘初等方阵, 故存在可逆阵 Q 使得

$$PAQ = RQ = \begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

等式右边的矩阵称为 A 的相抵标准型。因为与可逆阵相乘不改变矩阵的秩, 故若 A, B 相抵, 则 $r(A) = r(B)$. 反之, 若 $r(A) = r(B) = r$, 则 A, B 都与 $\begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ 相抵, 再由相抵的对称性和传递性知 A, B 相抵。□

命题 8. (1) 线性变换在不同基下的矩阵是相抵的。

¹ P 是 n 阶可逆阵, 称为从 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 到 $\alpha'_1, \dots, \alpha'_n$ 的过渡矩阵。

² Q 是 m 阶可逆阵, 是从 β_1, \dots, β_m 到 $\beta'_1, \dots, \beta'_m$ 的过渡矩阵。

³这里默认 A, B 大小一样。

(2) 若 A 是线性变换 T 的矩阵, 则任一与 A 相抵的矩阵也是 T 的矩阵。⁴

(3) 设 $T: V \rightarrow W$ 是线性变换, V, W 都是有限维线性空间, 则存在 V 的基和 W 的基使得

$$T \text{ 在这两组基下的矩阵是 } \begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

证明. (1) 已证。

(2) 把命题 6 的证明反过去。

(3) 用 T 的任一矩阵的相抵标准形。或者, 任取由 $\ker(T)$ 的基 $\alpha_{r+1}, \dots, \alpha_n$ 扩张得来的 V 的一组基 $\alpha_1, \dots, \alpha_r, \alpha_{r+1}, \dots, \alpha_n$. 在作业中已经证明了 $\beta_1 = T(\alpha_1), \dots, \beta_r = T(\alpha_r)$ 是 $\text{im}(T)$ 的一组基。我们把它扩充为 W 的一组基 $\beta_1, \dots, \beta_r, \beta_{r+1}, \dots, \beta_m$, 则

$$\begin{aligned} T(\alpha_1, \dots, \alpha_r, \alpha_{r+1}, \dots, \alpha_n) &= (T(\alpha_1), \dots, T(\alpha_r), \mathbf{0}, \dots, \mathbf{0}) \\ &= (\beta_1, \dots, \beta_r, \mathbf{0}, \dots, \mathbf{0}) \\ &= (\beta_1, \dots, \beta_r, \beta_{r+1}, \dots, \beta_m) \begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

□

例 11. 设 $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, $\mathcal{A}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ 是 A 诱导的线性变换, 则

(1) \mathcal{A} 在 \mathbb{R}^n 的自然基 e_1, \dots, e_n 和 \mathbb{R}^m 的自然基 e_1, \dots, e_m 下的矩阵是 A .

(2) 若 $A = U\Sigma V^T$ 是 A 的奇异值分解, $U = [\mathbf{u}_1 \ \dots \ \mathbf{u}_m]$, $V = [\mathbf{v}_1 \ \dots \ \mathbf{v}_n]$, 则 \mathcal{A} 在 A 的右奇异向量 $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 和 A 的左奇异向量 $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_m$ 下的矩阵是 Σ .

(3) 若 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 是 \mathbb{R}^n 的一组基, β_1, \dots, β_m 是 \mathbb{R}^m 的一组基, 且令

$$P = [\alpha_1 \ \dots \ \alpha_n], \quad Q = [\beta_1 \ \dots \ \beta_m],$$

则 \mathcal{A} 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 和基 β_1, \dots, β_m 下的矩阵是 $Q^{-1}AP$.

证明. (1) $\mathcal{A}(e_1, \dots, e_n) = AI_n = A = I_m A = (e_1, \dots, e_m)A$.

(2) $\mathcal{A}(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n) = AV = U\Sigma = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_m)\Sigma$.

(3) $\mathcal{A}(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = AP = Q(Q^{-1}AP) = (\beta_1, \dots, \beta_m)(Q^{-1}AP)$. 这和命题 6 中的公式一致, 因为从 \mathbb{R}^n 的基 e_1, \dots, e_n 到基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 的过渡矩阵是 P , 从 \mathbb{R}^m 的基 e_1, \dots, e_m 到基 β_1, \dots, β_m 的过渡矩阵是 Q , \mathcal{A} 在两组自然基下的矩阵是 A . □

⁴1,2 合在一起说明, 线性变换 T 的矩阵恰是一个相抵等价类中的矩阵。

定义 5. 设 $T: V \rightarrow V$ 是有限维线性空间 V 上的线性变换, $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 是 V 的一组基。我们在出发域和到达域中都使用这组基

$$T(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)A,$$

则 T 在这两组相同的基下的矩阵 A 称为 T 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的矩阵。

命题 9. 若 $\alpha_1', \dots, \alpha_n'$ 是 V 的另一组基, 且 $(\alpha_1', \dots, \alpha_n') = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)P$, 则 T 在基 $\alpha_1', \dots, \alpha_n'$ 下的矩阵是 $P^{-1}AP$, 故 T 在不同基下的矩阵是相似的, 而且任一与 A 相似的矩阵 B 均是 T 在某组基下的矩阵。

证明. 在命题 6 中令 $Q = P$ 即可。 □

例 12. 若 $A \in M_n(\mathbb{R})$, 则 $\mathcal{A}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ 在 \mathbb{R}^n 的自然基 e_1, \dots, e_n 下的矩阵是 A . 若 A 可对角化且 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 是 A 的 n 个线性无关的特征向量, 特征值分别是 $\lambda_1, \dots, \lambda_n$, 则 A 在 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的矩阵是 $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$.

例 13. 设 $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$, $T = T_A: M_2(\mathbb{R}) \rightarrow M_2(\mathbb{R})$, $X \mapsto AX$. 在 $M_2(\mathbb{R})$ 中取基

$$E_{11} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, E_{12} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, E_{21} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, E_{22} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

对任意的 $X = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$, 计算得 $AX = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a+c & b+d \\ c & d \end{bmatrix}$. X 在 $E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22}$ 下的坐标是 (a, b, c, d) , AX 在 $E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22}$ 下的坐标是 $(a+c, b+d, c, d)$. 因为

$$\begin{bmatrix} a+c \\ b+d \\ c \\ d \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}}_M \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{bmatrix},$$

故 T 在 $E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22}$ 下的矩阵是 M . 或者, 从上面的公式可以看出 $T(E_{11}) = E_{11}$, $T(E_{12}) = E_{12}$, $T(E_{21}) = E_{11} + E_{21}$, $T(E_{22}) = E_{12} + E_{22}$, 故

$$T(E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22}) = (E_{11}, E_{12}, E_{11} + E_{21}, E_{12} + E_{22}) = (E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22}) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

例 14. 设 $V = \mathbb{R}[x]_{\deg \leq 2}$ 是次数小于等于 2 的一元实系数多项式构成的线性空间, $D: V \rightarrow V$, $p(x) \mapsto p'(x)$ 是 V 上的求导变换。因为 $D(1) = 0$, $D(x) = 1$, $D(x^2) = 2x$, 即

$$D(1, x, x^2) = (0, 1, 2x) = (1, x, x^2) \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

所以 D 在基 $1, x, x^2$ 下的矩阵是 $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$. 若 $p(x) = a + bx + cx^2$, 则 $p(x)$ 在 $1, x, x^2$ 下的坐标是 (a, b, c) , 又 $p'(x) = b + 2cx$, 故 $p'(x)$ 在 $1, x, x^2$ 下的坐标是 $(b, 2c, 0)$. 如命题 5 所料, $p(x)$ 和 $D(p(x)) = p'(x)$ 在基 $1, x, x^2$ 下的坐标以及 D 在基 $1, x, x^2$ 下的矩阵满足以下等式

$$\begin{bmatrix} b \\ 2c \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix}.$$

若取 $1, x, \frac{x^2}{2}$ 为 V 的基, 则

$$D(1, x, \frac{x^2}{2}) = (0, 1, x) = (1, x, \frac{x^2}{2}) \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

因此 $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ 和 $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ 是 D 在不同基下的矩阵, 故它们相似。具体的, 我们有

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 2 \end{bmatrix}}_{P^{-1}} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & \frac{1}{2} \end{bmatrix}}_P,$$

这里的 P 是从基 $1, x, x^2$ 到基 $1, x, \frac{x^2}{2}$ 的过渡矩阵。

0.2 线性变换的复合与矩阵乘法

若 $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, $B \in M_{n \times k}(\mathbb{R})$ 诱导的线性变换分别是 $\mathcal{A}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\mathcal{B}: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^n$, 则 $(\mathcal{A} \circ \mathcal{B})(\mathbf{x}) = \mathcal{A}(\mathcal{B}(\mathbf{x})) = \mathcal{A}(B\mathbf{x}) = A(B\mathbf{x}) = (AB)\mathbf{x}$, 即 \mathcal{A} 与 \mathcal{B} 的复合 $\mathcal{A} \circ \mathcal{B}$ 是 AB 诱导的从 \mathbb{R}^k 到 \mathbb{R}^m 的线性变换。

命题 10. 设 U, V, W 是有限维线性空间, $T: V \rightarrow W, S: U \rightarrow V$ 是线性变换, $\alpha_1, \dots, \alpha_k$ 是 U 的一组基, β_1, \dots, β_n 是 V 的一组基, $\gamma_1, \dots, \gamma_m$ 是 W 的一组基。若 S 在 U 的基 $\alpha_1, \dots, \alpha_k$ 和 V 的基 β_1, \dots, β_n 下的矩阵是 B , T 在 V 的基 β_1, \dots, β_n 和 W 的基 $\gamma_1, \dots, \gamma_m$ 下的矩阵是 A , 则 $T \circ S$ 在 U 的基 $\alpha_1, \dots, \alpha_k$ 和 W 的基 $\gamma_1, \dots, \gamma_m$ 下的矩阵是 AB .

证明.

$$\begin{aligned}
 (T \circ S)(\alpha_1, \dots, \alpha_k) &= T(S(\alpha_1), \dots, S(\alpha_k)) \\
 &= T((\beta_1, \dots, \beta_n)B) \\
 &= (T(\beta_1, \dots, \beta_n))B \\
 &= ((\gamma_1, \dots, \gamma_m)A)B \\
 &= (\gamma_1, \dots, \gamma_m)(AB).
 \end{aligned}$$

□

0.3 线性变换的特征值与特征向量

定义 6. 设 V 是有限维线性空间, $T: V \rightarrow V$ 是 V 上的线性变换, $\lambda \in \mathbb{R}$. 如果存在 $0 \neq \alpha \in V$ 使得

$$T(\alpha) = \lambda\alpha, \quad (1)$$

则称 λ 是线性变换 T 的特征值, 满足 (1) 的非零向量 α 称为 T 的属于 λ 的特征向量。

若 $\epsilon_1, \dots, \epsilon_n$ 是 V 的基且 T 在这组基下的矩阵是 A , 则 $T(\alpha) = \lambda\alpha$ 等价于 $Ax = \lambda x$, 其中 x 是 α 在 $\epsilon_1, \dots, \epsilon_n$ 下的坐标。

定义 7. T 在不同基下的矩阵相似, 相似的矩阵有相同的特征多项式, 故我们定义 T 的特征多项式 $\det(\lambda \mathbf{1} - T)$ 是 T 的矩阵的特征多项式。

例 15. 回顾满足斐波那契递归公式的数列构成的线性空间

$$\mathcal{F} = \{(a_0, a_1, a_2, a_3, \dots) : a_i \in \mathbb{R}, a_{i+2} = a_{i+1} + a_i, i \geq 0\}$$

和其上的线性变换

$$T: \mathcal{F} \rightarrow \mathcal{F}; \quad (a_0, a_1, a_2, \dots) \mapsto (a_1, a_2, a_3, \dots).$$

如下数列是 \mathcal{F} 的一组基

$$e_0 = (1, 0, 1, 1, 2, 3, \dots),$$

$$\mathbf{e}_1 = (0, 1, 1, 2, 3, 5, \dots).$$

计算发现

$$T(\mathbf{e}_0) = \mathbf{e}_1, \quad T(\mathbf{e}_1) = \mathbf{e}_0 + \mathbf{e}_1,$$

故 T 在基 $\mathbf{e}_0, \mathbf{e}_1$ 下的矩阵是 $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$

接下来, 我们在 \mathcal{F} 中寻一组“更好”的基. 根据定义, $(a_0, a_1, a_2, \dots) (\neq 0)$ 是 T 的特征向量当且仅当存在 $\lambda \in \mathbb{R}$ 使得

$$T(a_0, a_1, a_2, \dots) = \lambda(a_0, a_1, a_2, \dots). \quad (2)$$

因为

$$\begin{aligned} T(a_0, a_1, a_2, \dots) &= (a_1, a_2, a_3, \dots), \\ \lambda(a_0, a_1, a_2, \dots) &= (\lambda a_0, \lambda a_1, \lambda a_2, \dots), \end{aligned}$$

所以 (2) 式成立当且仅当 $a_{i+1} = \lambda a_i$ ($i \geq 0$), 也就是说

$$(a_0, a_1, a_2, \dots) = (a_0, a_0\lambda, a_0\lambda^2, \dots)$$

是公比为 λ 的等比数列. 因为 $(a_0, a_0\lambda, a_0\lambda^2, \dots)$ 还需满足 $a_{i+2} = a_{i+1} + a_i$, 故 λ 必须满足 $\lambda^2 = \lambda + 1$, 也就是

$$\lambda^2 - \lambda - 1 = 0.$$

这个 2 次方程有两个互异实根 $\lambda_1 = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$, $\lambda_2 = \frac{1-\sqrt{5}}{2}$. 于是

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\epsilon}_1 &= (1, \lambda_1, \lambda_1^2, \dots) \\ \boldsymbol{\epsilon}_2 &= (1, \lambda_2, \lambda_2^2, \dots) \end{aligned}$$

是 T 的分别属于特征值 λ_1, λ_2 的特征向量, T 在特征向量 $\boldsymbol{\epsilon}_1, \boldsymbol{\epsilon}_2$ 构成的基下的矩阵是 $\text{diag}(\lambda_1, \lambda_2)$.

容易看出

$$(\boldsymbol{\epsilon}_1, \boldsymbol{\epsilon}_2) = (\mathbf{e}_0, \mathbf{e}_1) \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ \lambda_1 & \lambda_2 \end{bmatrix},$$

即从基 $\mathbf{e}_0, \mathbf{e}_1$ 到基 $\boldsymbol{\epsilon}_1, \boldsymbol{\epsilon}_2$ 的过渡矩阵是 $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ \lambda_1 & \lambda_2 \end{bmatrix}$. 反之,

$$(\mathbf{e}_0, \mathbf{e}_1) = (\boldsymbol{\epsilon}_1, \boldsymbol{\epsilon}_2) P^{-1} = (\boldsymbol{\epsilon}_1, \boldsymbol{\epsilon}_2) \frac{1}{\lambda_2 - \lambda_1} \begin{bmatrix} \lambda_2 & -1 \\ -\lambda_1 & 1 \end{bmatrix},$$

特别的

$$\mathbf{e}_1 = \frac{1}{\lambda_1 - \lambda_2} \boldsymbol{\epsilon}_1 - \frac{1}{\lambda_1 - \lambda_2} \boldsymbol{\epsilon}_2 = \frac{(1, \lambda_1, \lambda_1^2, \dots) - (1, \lambda_2, \lambda_2^2, \dots)}{\lambda_1 - \lambda_2},$$

于是我们又一次得到经典的斐波那契数列 \mathbf{e}_1 的通项公式 $\frac{\lambda_1^k - \lambda_2^k}{\lambda_1 - \lambda_2}$.

0.4 换基

线性变换 $T: V \rightarrow W$ 在不同基下的矩阵相抵。

线性变换 $T: V \rightarrow V$ 在不同基下的矩阵相似。

二次型 $q: V \rightarrow \mathbb{R}$ 在不同基下的矩阵相合。

Gram-Schmidt 正交化把子空间的基变成正交基。