

# Векторные пространства

## Содержание

§1	Определение векторного пространства	1
§2	Линейные комбинации и оболочки	2
§3	Базис и размерность	3

## §1. Определение векторного пространства

**Опр. 1.1.** *Векторным (линейным) пространством* над полем  $\mathbb{F}$  (например,  $\mathbb{R}$  или  $\mathbb{C}$ ) называется множество  $V$  с операциями сложения и умножения на элементы поля  $\mathbb{F}$ , обладающими следующими свойствами (*аксиомами векторного пространства*):

1. Относительно сложения  $V$  есть абелева группа;
2.  $\lambda(a + b) = \lambda a + \lambda b$  для любых  $a, b \in V$ ,  $\lambda \in \mathbb{F}$ ;
3.  $(\lambda + \mu)a = \lambda a + \mu a$  для любых  $\lambda, \mu \in \mathbb{F}$ ,  $a \in V$ ;
4.  $(\lambda\mu)a = \lambda(\mu a)$  для любых  $\lambda, \mu \in \mathbb{F}$ ,  $a \in V$ ;
5.  $1a = a$  для любого  $a \in V$ .

**NtB.** Элементы пространства  $V$  называются *векторами*, поля  $\mathbb{F}$  — *скалярами* или *числами*. Векторные пространства над полем  $\mathbb{R}$  называются *вещественными*, над  $\mathbb{C}$  — *комплексными*.

**NtB.** Наличие противоположного элемента позволяет ввести операцию вычитания:  $a - b := a + (-b)$ .

**Лемма 1.1.** *Следствия аксиом векторного пространства (докажите их!):*

1.  $\lambda 0 = 0$  для любого  $\lambda \in \mathbb{F}$  (здесь  $0$  — нулевой вектор);
2.  $\lambda(-a) = -\lambda a$  для любых  $\lambda \in \mathbb{F}$ ,  $a \in V$ ;
3.  $\lambda(a - b) = \lambda a - \lambda b$  для любых  $\lambda \in \mathbb{F}$ ,  $a, b \in V$ ;
4.  $0a = 0$  для любого  $a \in V$  (здесь  $0$  слева — скаляр, справа — вектор);
5.  $(-1)a = -a$  для любого  $a \in V$ ;
6.  $(\lambda - \mu)a = \lambda a - \mu a$  для любых  $\lambda, \mu \in \mathbb{F}$ ,  $a \in V$ .

**Пример 1.1.** Примеры линейных пространств:

- (а) Пространство  $\{0\}$ , состоящее только из нулевого вектора;

- (б) Множество  $\mathbb{F}^n$  столбцов высоты  $n$  с элементами из  $\mathbb{F}$  относительно операций поэлементного сложения и умножения на числа — *арифметическое* или *координатное* пространство;
- (в) Множество  $F(X, \mathbb{F})$  всех функций на множестве  $X$  со значениями в поле  $\mathbb{F}$  относительно операций поточечного сложения и умножения на числа;
- (г) Множество  $\mathbb{C}$  с привычными операциями можно рассматривать как векторное пространство над  $\mathbb{R}$ ;
- (д) Геометрические векторы со стандартными операциями сложения и умножения на числа;
- (е) Вещественные квадратные матрицы  $n$ -того порядка  $M_n(\mathbb{R})$  относительно стандартных операций сложения и умножения на числа;
- (ж) Вещественные многочлены  $\mathbb{R}[x]$  с естественными операциями;
- (з) Вещественные многочлены степени ровно  $n$  с естественными операциями не являются векторным пространством.

## §2. Линейные комбинации и оболочки

**Опр. 2.1.** Выражение вида  $\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_n a_n$  ( $\lambda_i \in \mathbb{F}$ ) называется *линейной комбинацией* векторов  $a_1, \dots, a_n \in V$ . Скаляры  $\lambda_i$  называются *коэффициентами* линейной комбинации. Говорят, что вектор  $b$  *линейно выражается* через векторы  $a_1, \dots, a_n$ , если он равен некоторой их линейной комбинации.

**Опр. 2.2.** *Линейной оболочкой* подмножества  $S \subseteq V$  называется множество всех векторов  $V$ , представимых в виде конечных линейных комбинаций элементов из  $S$ . Она обозначается  $\langle S \rangle$ . Говорят, что пространство  $V$  *порождается* множеством  $S$ , если  $\langle S \rangle = V$

**Пример 2.1.** Примеры линейных оболочек:

- (а) Линейная оболочка матричных единиц  $E_{11}, \dots, E_{nn} \in M_n(\mathbb{R})$  — множество диагональных матриц  $n$ -ного порядка;
- (б) Линейная оболочка многочленов  $1, x, x^2 \in \mathbb{R}[x]$  — все вещественные многочлены степени не выше второй;
- (в) Пространство  $\mathbb{R}[x]_3$  вещественных многочленов степени не выше 3 порождается, например, множеством  $5x^3, x^3 - 7, 4x^2, 2x + 9, 3x, 2$ .

**Опр. 2.3.** Линейная комбинация  $\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_n a_n$  ( $\lambda_i \in \mathbb{F}$ ) векторов  $a_1, \dots, a_n \in V$  называется *тривиальной*, если  $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0$ , и *нетривиальной* в противном случае.

**Опр. 2.4.** Векторы  $a_1, a_2, \dots, a_n \in V$  называются *линейно зависимыми*, если существует их нетривиальная линейная комбинация, равная нулю, и *линейно независимыми* в противном случае.

**NtB.** Понятие *системы векторов* отличается от понятия множества векторов следующим:

1. Векторы системы занумерованы (если не менять сами векторы, но поменять лишь их нумерацию, получим уже другую систему);
2. Среди них могут быть равные.

Может быть *пустая система*, состоящая из пустого множества векторов.

**Пример 2.2.** Примеры линейной зависимости:

- (а) Система, состоящая из одного вектора, линейно зависима тогда и только тогда, когда этот вектор нулевой;
- (б) Система, состоящая из двух векторов, линейно зависима тогда и только тогда, когда эти векторы пропорциональны;
- (в) Три геометрических векторы линейной зависимости тогда и только тогда, когда они компланарны;
- (г) Векторы  $1, x, x^2 \in \mathbb{R}[x]$  линейно независимы, векторы  $2, 3x, 5 + x \in \mathbb{R}[x]$  линейно независимы.

**Лемма 2.1.** *Свойства линейно (не)зависимых систем:*

1. Система векторов линейно зависима тогда и только тогда, когда один из этих столбцов есть линейная комбинация остальных;
2. Если система векторов содержит линейно зависимую подсистему, то вся система линейно зависима;
3. Если система векторов линейно независима, то любая её подсистема тоже линейно независима.

### §3. Базис и размерность

**Опр. 3.1.** Система векторов  $\{e_1, e_2, \dots, e_n\} \subseteq V$  называется *базисом* векторного пространства  $V$ , если каждый вектор  $a \in V$  единственным образом выражается через  $e_1, e_2, \dots, e_n$ . Коэффициенты этого выражения называются *координатами* вектора  $a$  в данном базисе.

**NtB.** Переход от вектора к его координатам в некотором базисе позволяет вместо изначального пространства рассматривать соответствующее координатное пространство.

**Пример 3.1.** Примеры базисов:

- (а) Любые два неколлинеарных вектора составляют базис пространства геометрических векторов плоскости;

- (б) Единичные столбцы  $(1, 0, \dots, 0)^T, (0, 1, \dots, 0)^T, \dots, (0, 0, \dots, 1)^T$  составляют базис пространства  $\mathbb{F}^n$ ;
- (в) Система  $\{1, i\}$  является базисом  $\mathbb{C}$  как векторного пространства над  $\mathbb{R}$ . Координатами комплексного числа в данном базисе являются его вещественная и мнимая части;
- (г) Стандартные матричные единицы  $E_{ij}$  образуют базис пространства  $M_n(\mathbb{R})$ ;
- (д) Система  $\{x^n, x^{n-1}, \dots, x, 1\}$  — базис пространства  $\mathbb{R}[x]_n$  вещественных многочленов степени не выше  $n$ .

**Лемма 3.1.** *Набор векторов  $e_1, e_2, \dots, e_n$ , порождающий векторное пространство  $V$ , является базисом тогда и только тогда, когда он линейно независим.*

**Доказательство.** Если  $\sum \lambda_i e_i = 0$  и не все  $\lambda_i$  нулевые, то любой вектор  $x = \sum x_i e_i$  допускает другое выражение  $x = \sum (x_i + \lambda_i) e_i$  через векторы  $e_i$ . Обратно, если  $x = \sum x_i e_i = \sum \tilde{x}_i e_i$  — два различных представления одного вектора, то, перенося правую часть в середину, получаем линейную зависимость  $\sum (x_i - \tilde{x}_i) e_i = 0$ .  $\square$

**NtB.** В силу данной леммы можно переформулировать определение базиса следующим образом: **базисом** векторного пространства  $V$  называется всякая линейно независимая система, порождающая пространство  $V$ .

**NtB.** Не во всяком векторном пространстве существует базис в смысле данного выше определения. Вообще, если в пространстве существует базис из  $n$  векторов, то и любой другой базис этого пространства тоже содержит  $n$  векторов. Число элементов произвольного базиса (если он существует) в  $V$  называется **размерностью** пространства  $V$  и обозначается  $\dim V$ . В пространстве  $\{0\}$  базисом по определению является пустая система (то есть его размерность равна нулю). Если базиса в смысле данного выше определения не существует, то можно считать, что  $\dim V = \infty$ . Если  $\dim V < \infty$ , то пространство называется **конечномерным**.

**Теорема 3.1. (свойство монотонности размерности)** *Любое подпространство  $U$  конечномерного пространства  $V$  тоже конечномерно, причём  $\dim U \leq \dim V$ . Более того, если  $U \neq V$ , то неравенство строгое.*