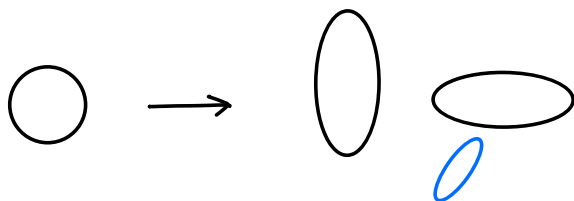
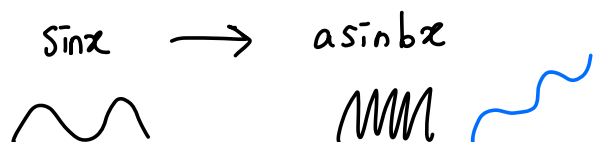


## § 线性变换的定义与性质.

中学图形的伸缩变换:



例:  $(x, y) \mapsto (k_1 x, k_2 y)$



$$y = x + \sin x$$

伸缩变换的基本特征: ① 保持直线

② 且将平行直线变为平行直线

$$A: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \text{ 满足 } ① ② \Rightarrow A(\lambda R + \mu R) = \lambda A(R) + \mu A(R)$$

定义: 伸缩变换  $\Rightarrow$  线性变换

定义:  $V, V' = F$ -线性空间. 若映射  $A: V \rightarrow V'$  满足

$$1) \quad \forall x, y \in V, \quad A(x+y) = A(x) + A(y)$$

$$2) \quad \forall x \in V, \forall \lambda \in F \quad A(\lambda x) = \lambda A(x).$$

则称  $A$  为从  $V$  到  $V'$  的线性映射. 特别地, 若  $V = V'$ ,  
则称  $A$  为  $V$  上的一个线性变换.

注: 本课程只讨论线性变换.

例: 1) 单位变换 (恒等变换)  $\varepsilon: V \rightarrow V$   
 $x \mapsto x$

2) 零变换:  $\Sigma: V \rightarrow V$   
 $x \mapsto 0$

3) 微分算子:  $\mathcal{A}: F_n[x] \rightarrow F_n[x]$   
 $p(x) \mapsto \frac{d}{dx} p(x)$

4).  $C[a,b] =$  闭区间  $[a,b]$  上所有实值连续函数集合

$$\mathcal{A}: C[a,b] \rightarrow C[a,b]$$

$$\mathcal{A}(f)(x) = \int_a^b K(x,t) f(t) dt$$

其中  $K(x,t)$  为  $[a,b] \times [a,b]$  上的实值连续函数.

5).  $V := [a,b]$  上的函数集合.

$$\mathcal{A}: V \rightarrow V \quad \mathcal{A}(f)(x) = (1-x)f(a) + xf(b)$$

6).  $A \in F^{n \times n}$ ,  $\mathcal{A}: F^n \rightarrow F^n$   $\mathcal{A}(x) := Ax$  列向量

特别地:  $\begin{pmatrix} 1 & \\ & 1 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 0 & \\ & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} \lambda & \\ & \mu \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 1 & \\ & -1 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 1 & \\ & 0 \end{pmatrix}$   
 $\updownarrow$   $\updownarrow$   $\updownarrow$   $\updownarrow$   $\updownarrow$   $\updownarrow$   
单位变换 零变换 伸缩 旋转 反射 投影

7).  $\mathcal{A}: \mathbb{C}^3 \rightarrow \mathbb{C}^3$   $\mathcal{A}(x,y,z) = (x^2, xy, z^2)$

8).  $\mathcal{A}: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$   $z \mapsto \bar{z}$ .  $\mathcal{A}$  为  $\mathbb{R}$ -线性, 但不是  $\mathbb{C}$ -线性的!

性质:  $V = F$ -线性空间,  $A$  为  $V$  上的线性变换, 则

1)  $A(0) = 0$

2)  $A(-\alpha) = -A(\alpha) \quad \forall \alpha \in V$

3) 设  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  为  $V$  的一组基, 若  $\alpha = \lambda_1 \alpha_1 + \dots + \lambda_n \alpha_n$ , 则

$$A(\alpha) = \lambda_1 A(\alpha_1) + \lambda_2 A(\alpha_2) + \dots + \lambda_n A(\alpha_n).$$

即  $A$  由  $A$  在  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  下的像唯一决定.

4)  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  线性相关  $\Rightarrow A(\alpha_1), \dots, A(\alpha_n)$  线性相关.

即  $A$  保持线性相关. 特别的 3 维情形. 共线  $\mapsto$  共线

注: 1) 上面性质对线性映射也成立.

共面  $\mapsto$  共面

2) 若 4) 中的  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  线性无关呢?

证: 1)  $A(0) = A(0) + A(0) \Rightarrow A(0) = 0$

2)  $A(-\alpha) + A(\alpha) = A(-\alpha + \alpha) = A(0) = 0 \Rightarrow A(-\alpha) = -A(\alpha).$

3). 显然

4).  $\Rightarrow \exists$  不全为零的  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  s.t.  $\sum_{i=1}^n \lambda_i \alpha_i = 0$

$$\Rightarrow 0 = A\left(\sum_{i=1}^n \lambda_i \alpha_i\right) = \sum_{i=1}^n \lambda_i A(\alpha_i)$$

$$\Rightarrow A(\alpha_1), \dots, A(\alpha_n) \text{ 线性相关.}$$