# 线性代数 中国科学技术大学 2023 春 线性空间

主讲: 杨金榜 地空楼 525

助教: 苏煜庭、陈鉴、夏小凡

# 寻找极大无关组的理论工具

原理: 初等行变换不改变列向量的线性相关性.

#### 定理

设  $\vec{a}_1$ ,  $\vec{a}_2$ , ...,  $\vec{a}_m$  为一组列向量. 对矩阵

$$A = (\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m) \in \mathbb{F}^{n \times m}$$

做一系列行初等变换得到

$$B = (\vec{b}_1, \vec{b}_2, \cdots, \vec{b}_m) \in \mathbb{F}^{n \times m}.$$

则对于任意  $i_1, i_2, \cdots, i_r \in \{1, 2, \cdots, m\}$ ,

- ①  $\vec{a}_{i_1}, \vec{a}_{i_2}, \cdots, \vec{a}_{i_r}$  线性相关 (无关)  $\Leftrightarrow \vec{b}_{i_1}, \vec{b}_{i_2}, \cdots, \vec{b}_{i_r}$  线性相关 (无关):
- ②  $\vec{a}_{i_1}, \vec{a}_{i_2}, \cdots, \vec{a}_{i_r}$  极大无关  $\Leftrightarrow \vec{b}_{i_1}, \vec{b}_{i_2}, \cdots, \vec{b}_{i_r}$  极大无关:

## 等价向量组

## 定义(等价)

称两向量组  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m$  和  $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \cdots, \vec{b}_\ell$  等价, 若

- ① 任意  $i \in \{1, \dots, m\}$ ,  $\vec{a_i}$  可由  $\vec{b_1}, \vec{b_2}, \dots, \vec{b_\ell}$  线性表示;
- ② 任意  $i \in \{1, \dots, \ell\}$ ,  $\vec{b}_i$  可由  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_m$  线性表示; 此时记为  $\{\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_m\} \sim \{\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_\ell\}$ .

## 定理(通过生成子空间来判定是否等价)

$$\{\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_m\}\sim\{\vec{b}_1,\cdots,\vec{b}_\ell\}\quad\Leftrightarrow\quad \langle\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_m\rangle=\langle\vec{b}_1,\cdots,\vec{b}_\ell\rangle.$$

注: ~ 为等价关系.

### 推论

- 一个向量组与它的任一极大无关组等价;
- ② 任两极大无关组等价.

# 极大无关组的基本性质

#### 定理

设  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_r$  和  $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_s$  为两线性无关的向量组. 若它们相互等价, 则 r = s.

#### 推论

向量组  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m$  的任两个极大无关组中的向量个数相同. 这个数称为向量组的秩. 记为 $\operatorname{rank}(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m)$  或者 $r(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m)$ .

## 性质 (用秩判定相关性)

- ①  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m$  线性无关  $\Leftrightarrow \operatorname{rank}(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m) = m;$
- ②  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m$  线性相关  $\Leftrightarrow \operatorname{rank}(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_m) < m$ ;

# 秩与线性相关性

#### 定理

若  $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \cdots, \vec{b}_s$  可由  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_r$  线性表示, 则  $\operatorname{rank}(\vec{b}_1, \vec{b}_2, \cdots, \vec{b}_s) \leq \operatorname{rank}(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_r).$ 

### 推论

- ①  $\mathbb{P}^n$  中任意 n+1 个向量一定线性相关.
- $\{\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_r\} \sim \{\vec{b}_1, \vec{b}_2, \cdots, \vec{b}_s\} \Leftrightarrow \operatorname{rank}(\vec{b}_1, \vec{b}_2, \cdots, \vec{b}_s) = \operatorname{rank}(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_r);$

### 推论(用秩来判定线性方程组是否有解)

 $\vec{b}$  为  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_r$  的线性组合  $\Leftrightarrow$  rank $(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_r) = \operatorname{rank}(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \cdots, \vec{a}_r, \vec{b})$ .

# 向量组的秩与矩阵的秩

$$A = (a_{ij})_{n \times n} = \begin{pmatrix} \vec{a}_1 \\ \vdots \\ \vec{a}_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{b}_1 & \cdots & \vec{b}_n \end{pmatrix}$$

我们有如下三种秩:

□ rank(A) 矩阵 A 的秩;

②  $rank(\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_m)$  矩阵 A 的行秩;

③  $rank(\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n)$  矩阵 A 的列秩;

#### 定理

#### 推论

设 A 为 n 阶方阵. 则

- ① A 可逆  $\Leftrightarrow$  rank(A) = n  $\Leftrightarrow$  行 (列) 向量线性无关.
- ②  $rank(A) = r \Rightarrow \pi \gg r \text{ and } r \text{ both } r \text{ both$

# 子空间的基与维数

#### 定理

向量空间 [[7] 的任意子空间都可以由有限个向量生成.

证明思路: 反证. 假若子空间 V 不能由有限个向量生成. 则存在一 列向量

$$a_1, a_2, a_3, \cdots$$

使得  $a_i \in V \setminus \langle a_1, \cdots, a_{i-1} \rangle$ . 特别地, (由习题 15 知)

$$a_1, \cdots, a_{n+1}$$

线性无关. 矛盾!

#### 推论

对于任意  $\mathbb{F}^n$  的子空间 V, 存在一组线性无关的向量  $\vec{a}_1, \cdots, \vec{a}_r$  使

$$V = \langle \vec{a}_1, \cdots, \vec{a}_r \rangle.$$

# 子空间的基与维数

### 定义(基)

设V为 $\mathbb{F}^n$ 的子空间. 若向量组 $\vec{a}_1, \cdots, \vec{a}_r$ 

- 线性无关, 且
- 生成子空间 V,

则称  $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$  为 V 的一组基. 称基中向量的个数 r 为子空间 V 的维数.

### 性质 (坐标)

设向量组  $\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_r$  为 V 的一组基. 则任意  $\vec{a}\in V$  可唯一地表示为  $\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_r$  的线性组合. 即, 存在唯一的一组数  $\lambda_1,\cdots,\lambda_r\in\mathbb{F}$  使得

$$\vec{a} = \sum_{i=1}^r \lambda_i \vec{a}_i =: (\vec{a}_1, \cdots, \vec{a}_r) \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_r \end{pmatrix}.$$

称  $(\lambda_1, \dots, \lambda_r)$  为  $\vec{a}$  在基  $\{\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r\}$  下的坐标.

## 基与坐标

### 例(自然基)

设  $\vec{e}_1, \cdots, \vec{e}_n$  为  $\mathbb{F}^n$  的一组基. 任意向量在自然基下的向量为自身,即

$$\begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = (\vec{e}_1, \cdots, \vec{e}_n) \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}.$$

空间 
$$\xrightarrow{\text{ $\underline{\Psi}$} \text{ $\mathbb{R}$} 3}$$
 点  $\longrightarrow$  点在坐标系下的坐标

推广

$$\mathbb{F}^n$$
 的  $r$  维子空间  $\longrightarrow \frac{\mathbb{E}}{1:1}$   $\longrightarrow \mathbb{F}^r$  向量  $\longleftarrow \longrightarrow$  向量 在基下的坐标

## 坐标变换

设  $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$  和  $\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_r$  为 V 的两组基. 设向量  $v \in V$  在两组基 下的坐标分别为  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \end{pmatrix}$  和  $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \end{pmatrix}$ . 即,

$$v = (\vec{a}_1, \cdots, \vec{a}_r)X = (\vec{b}_1, \cdots, \vec{b}_r)Y.$$

问题: 如何确定 X 和 Y 之间的关系?

# 坐标变换

#### 性质

设 $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$ 和 $\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_r$ 为V的两组基.则

● 存在唯一r阶方阵T使得

$$(\vec{b}_1,\cdots,\vec{b}_r)=(\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_r)T.$$

矩阵 T 称为从基  $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$  到基  $\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_r$  的过渡矩阵.

② 设向量  $v \in V$  在两组基下的坐标分别为  $X = \begin{pmatrix} x_1, & \cdots, & x_r \end{pmatrix}^T$  和  $Y = \begin{pmatrix} y_1, & \cdots, & y_r \end{pmatrix}^T$ . 则

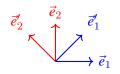
$$X = TY$$
. (坐标变换公式)

注: 过渡矩阵 T 总是可逆的.

## 坐标变换例子

例

逆时针旋转平面直角坐标系 θ 角.



$$\Rightarrow (e'_1, e'_2) = (e_1, e_2) \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}.$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}.$$

# 扩充基

### 定理(扩充基)

设 V 为  $\mathbb{P}^n$  的 r 维子空间. 设  $\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_s$  为 V 中一组线性无关向量. 则  $s \leq r$  且存在  $\vec{a}_{s+1},\cdots,\vec{a}_r \in V$  使得  $\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_r$  构成 V 的一组基. 称  $\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_r$  为  $\vec{a}_1,\cdots,\vec{a}_s$  的一组扩充基.

### 性质

设U和V为 $\mathbb{F}^n$ 的两个子空间.

- ① 若  $\dim(V) = r$ , 则 V 中的任意 r+1 个向量线性相关;
- ② 若  $\dim(V) = r$  且  $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r \in V$  线性无关,则  $\{\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r\}$  为 V 的一组基.
- **③** 若  $U \subseteq V$ , 则 dim  $U \le$  dim V.
- $\bullet$  若  $U \subseteq V$  且 dim  $U = \dim V$ , 则 U = V.

## 解空间

#### 例

证明  $V = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 + x_2 + x_3 = 0\}$  为  $\mathbb{R}^3$  的子空间. 求 V的维数并找出其一组基.

通解: 
$$X = t_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + t_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$
.

#### 例

证明  $W = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 + x_2 + x_3 = 0, 2x_1 - x_2 + x_3 = 3\}$ 不是  $\mathbb{R}^3$  的子空间.

设  $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$ .  $b \in \mathbb{F}^m$  为非零向量. 则

- ①  $V := \{X \in \mathbb{F}^n \mid AX = 0\}$  为子空间;
- ②  $W := \{X \in \mathbb{F}^n \mid AX = b\}$  不是子空间.

接下来学习 V和 W 更进一步地性质.

# 有(唯一)解的判定

#### 定理

设  $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$ ,  $b \in \mathbb{F}^m$ . 则

- **①** AX = b 有解 ⇔ rank(A) = rank(A, b).
- ② AX = b 有唯一解  $\Leftrightarrow \operatorname{rank}(A) = \operatorname{rank}(A, b) = n$ .

#### 例

设  $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$ . 则

- ① AX = 0 一定有解:
- ② AX = 0 有非零解  $\Leftrightarrow \operatorname{rank}(A) < n \stackrel{\stackrel{\textstyle \times}{\longleftarrow} A}{\longleftarrow} \det(A) = 0$ .

# 齐次线性方程组的解空间

### 定义(基础解系)

设 $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$ . 称解空间

$$V = \{ X \in \mathbb{F}^n \mid AX = 0 \}$$

的一组基为齐次线性方程组AX = 0的一个基础解系.

### 定理(解空间大小)

$$\dim(V) = n - \operatorname{rank}(A).$$