

§ 6.2. 线性变换的矩阵

$V = n$ 维 F -线性空间

$\mathcal{A}: V \rightarrow V$ 线性变换

取定 V 的一组基: $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$.

$$\forall i, \mathcal{A}(\alpha_i) \in V \Rightarrow \forall i \exists a_{1i}, a_{2i}, \dots, a_{ni} \in F \text{ s.t.}$$

$$\mathcal{A}(\alpha_i) = a_{1i}\alpha_1 + a_{2i}\alpha_2 + \dots + a_{ni}\alpha_n.$$

$$\text{改写} \Rightarrow (\mathcal{A}(\alpha_1), \mathcal{A}(\alpha_2), \dots, \mathcal{A}(\alpha_n)) = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

↓ ↓ ↓
并不是数量矩阵，但乘法有意义。

记 $\mathcal{A}(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) := (\mathcal{A}(\alpha_1), \mathcal{A}(\alpha_2), \dots, \mathcal{A}(\alpha_n))$, $A = (a_{ij})_{n \times n}$ [2]

$$\mathcal{A}(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) A$$

注: ① A 由 \mathcal{A} 及基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 唯一确定.

↑ 线性变换 \mathcal{A} 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的矩阵

② A 的第 j 列为 $\mathcal{A}(\alpha_j)$ 在 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的坐标.

例: 任给 $A \in F^{n \times n}$ 定义 F^n 上线性变换 $\mathcal{A}: F^n \rightarrow F^n \quad x \mapsto Ax$.

则 \mathcal{A} 在自然基下的矩阵为 A .

$$\begin{aligned} \text{证: } \mathcal{A}(e_1, \dots, e_n) &:= (\mathcal{A}e_1, \dots, \mathcal{A}e_n) := (Ae_1, \dots, Ae_n) = A(e_1, \dots, e_n) \\ &= A \cdot I_n = A = I_n \cdot A = (e_1, e_2, \dots, e_n) \cdot A \quad \square \end{aligned}$$

例: $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \in V = F^{2 \times 2} \quad \forall M \in V \quad AM := MA$.

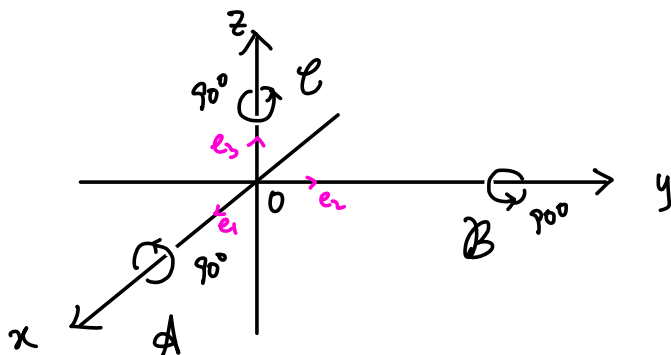
求 A 在 $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, e_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ 下的矩阵

解: $A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = e_1 + 3e_3 \quad A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} = 2e_2 + 4e_4$

$A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = e_1 + 3e_3 \quad A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} = 2e_2 + 4e_4$

$\Rightarrow A(e_1, e_2, e_3, e_4) = (e_1, e_2, e_3, e_4) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 1 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 4 \end{pmatrix}$

例: $OXYZ$ \mathbb{R}^3 中直角坐标系.



$0, 1, 0 \rightarrow 0, 0, 1$

解: $A(x, y, z) = (x, -z, y) \quad B(x, y, z) = (z, y, -x)$

$C(x, y, z) = (-y, x, z)$

$A(e_1, e_2, e_3) = (e_1, e_3, -e_2)$

$B(e_1, e_2, e_3) = (-e_3, e_2, e_1)$

$C(e_1, e_2, e_3) = (e_2, -e_1, e_3)$

$A^2 B^2 = B^2 A^2$

问若旋转 θ 角度呢?

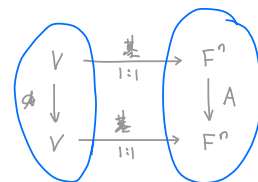
x 与 Ax 在同一基下的坐标之间的关系.

定理: 设 $\mathcal{A}: V \rightarrow V$ 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的矩阵为 A .

$x, y \in V$ 在 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的坐标为 $X, Y \in F^n$, 则

$$y = \mathcal{A}(x) \Rightarrow Y = AX.$$

证明:
$$\begin{cases} \mathcal{A}(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) A \\ x = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) X \\ y = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) Y \end{cases} \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} \Rightarrow y = \mathcal{A}(x) &= \mathcal{A}((\alpha_1, \dots, \alpha_n) X) = (\mathcal{A}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)) X \\ &= ((\alpha_1, \dots, \alpha_n) A) X = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) (AX) \end{aligned}$$

坐标的唯一性 $\Rightarrow Y = AX$.

例: $\mathcal{A} \begin{matrix} \alpha_1 \\ (2, 3, 5)^T \end{matrix} = \begin{matrix} \beta_1 \\ (1, 2, 0)^T \end{matrix} \quad \mathcal{A} \begin{matrix} \alpha_2 \\ (0, 1, 2)^T \end{matrix} = \begin{matrix} \beta_2 \\ (2, 4, -1)^T$

$\mathcal{A} \begin{matrix} \alpha_3 \\ (1, 0, 0)^T \end{matrix} = \begin{matrix} \beta_3 \\ (3, 0, 5)^T$

(1) \mathcal{A} 在 $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ 下的矩阵 (2). \mathcal{A} 在自然基下的矩阵.

解: (1) 设 \mathcal{A} 在 $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ 下的矩阵为 A . 则

$$(\beta_1, \beta_2, \beta_3) = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) A$$

$$\Rightarrow A = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)^{-1} (\beta_1, \beta_2, \beta_3) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 0 \\ 5 & 2 & 0 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 0 \\ 0 & -1 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 9 & -5 \\ -10 & -23 & 5 \\ -7 & -16 & 13 \end{pmatrix}$$

(2). 设 \mathcal{A} 在自然基下的矩阵为 B , 则

$$\text{定理} \Rightarrow \beta_i = B \alpha_i \quad i=1, 2, 3$$

$$\Rightarrow (\beta_1, \beta_2, \beta_3) = B(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$$

$$\Rightarrow B = (\beta_1 \ \beta_2 \ \beta_3)(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & -20 & 11 \\ 0 & -16 & 10 \\ 5 & -15 & 7 \end{pmatrix}$$

两种坐标变换公式

线性变换的矩阵

$$\begin{array}{ccc}
 V & \xrightarrow[\text{1:1}]{(d_1 \dots d_n)} & F^n \\
 \downarrow \cong & \searrow \mathcal{A}(d_1 \dots d_n) = (d_1 \dots d_n)A & \downarrow \times \\
 V & \xrightarrow[\text{1:1}]{(d_1 \dots d_n)} & F^n \\
 \downarrow \mathcal{A}(v) & & \downarrow AX
 \end{array}$$

一个向量与它在 \mathcal{A} 下的像在同一基下的坐标之间关系

基变换, 坐标变换公式

$$\begin{array}{ccc}
 V & \xrightarrow[\text{1:1}]{(d_1 \dots d_n)} & F^n \\
 \downarrow \cong & \searrow (\beta_1 \dots \beta_n) = (d_1 \dots d_n)A & \downarrow \times \\
 V & \xrightarrow[\text{1:1}]{(\beta_1 \dots \beta_n)} & F^n \\
 \downarrow \cong & & \downarrow AX
 \end{array}$$

同一个向量在不同基下坐标之间的关系

设 d_1, \dots, d_n 为 n 维 F -线性空间 V 的一组基.

定理: $\mathcal{A} \mapsto A$.

反之, 给定 n 阶矩阵 $B = (b_{ij})$, 我们可如下定义线性变换.

$\forall \alpha = x_1 d_1 + \dots + x_n d_n \in V$,

$$\mathcal{B}(\alpha) := \sum_{i=1}^n \left(\sum_{j=1}^n b_{ij} x_j \right) d_i = (d_1 \dots d_n) B \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

首先: \mathcal{B} 为 V 上的线性变换.

$$\bullet \mathcal{B}(\alpha + \beta) = \mathcal{B}(\alpha) + \mathcal{B}(\beta)$$

$$\bullet \mathcal{B}(\lambda \alpha) = \lambda \mathcal{B}(\alpha).$$

$$\text{其次: } \mathcal{B}(d_1, \dots, d_n) = (d_1 \dots d_n) B.$$

总结: $\{V \text{ 上的线性变换} \} \xrightarrow[\text{1:1}]{d_1 \dots d_n} F^{n \times n}$

$\mathcal{A} \longmapsto \mathcal{A} \text{ 在 } d_1 \dots d_n \text{ 下的矩阵.}$

§ 线性变换在不同基下的矩阵.

定理: 设 V 上的线性变换 $A: V \rightarrow V$ 在两组基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 和 β_1, \dots, β_n 下的矩阵为 A 和 B . 设 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 到 β_1, \dots, β_n 的过渡矩阵为 T . 则

$$B = T^{-1}AT$$

$$\left. \begin{aligned} \text{证: } A(\alpha_1 \cdots \alpha_n) &= (\alpha_1 \cdots \alpha_n)A \\ A(\beta_1 \cdots \beta_n) &= (\beta_1 \cdots \beta_n)B \\ (\beta_1 \cdots \beta_n) &= (\alpha_1 \cdots \alpha_n)T \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$$\begin{aligned} A(\beta_1 \cdots \beta_n) &= A((\alpha_1 \cdots \alpha_n)T) = (A(\alpha_1 \cdots \alpha_n)) \cdot T = (\alpha_1 \cdots \alpha_n)AT \\ &= (\beta_1 \cdots \beta_n)T^{-1}AT \end{aligned}$$

$$\Rightarrow B = T^{-1}AT.$$

□

例. $A: F^3 \rightarrow F^3$ 满足

$$A\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) \begin{pmatrix} 4 & 9 & -5 \\ -10 & -23 & 15 \\ -7 & -16 & 13 \end{pmatrix} = A$$

A 在 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ 下的矩阵 $C = ?$

$$\text{解: } \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 0 \\ 5 & 2 & 0 \end{pmatrix} T \Rightarrow T = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & -3 \\ 3 & 2 & -4 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow C = T^{-1}AT = \begin{pmatrix} -10 & 2 & 3 \\ 10 & 4 & -10 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{另解: } A(e_1, e_2, e_3) = (e_1, e_2, e_3) \begin{pmatrix} 3 & -20 & 11 \\ 0 & -16 & 10 \\ 5 & -15 & 7 \end{pmatrix} = B$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} = (e_1, e_2, e_3) \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} =: S$$

$$\Rightarrow C = S^{-1}BS = \begin{pmatrix} -10 & 2 & 3 \\ 10 & 4 & -10 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

§ 矩阵的相似

定义: 设 $A, B \in F^{n \times n}$. 若 \exists 可逆阵 $T \in F^{n \times n}$ 使得 $B = T^{-1}AT$ 则称 A 与 B 相似, 记为 $A \sim B$.

性质: 相似为等价关系, 即

(1) 反身性:

(2) 对称性:

(3) 传递性:

证: ...

根据相似关系将 $F^{n \times n}$ 分为若干类.

相似类, 代表元

定理 \Rightarrow 不同基下矩阵相似. 反之, 属于该相似类的各矩阵, 均为该线性变换在不同基下对应的矩阵.

例: 同余为等价关系

$$m \equiv n \pmod{3}$$

将 \mathbb{Z} 分成 3 个
等价类

$$\bar{0} = \{\dots, -6, -3, 0, 3, 6, \dots\}$$

$$\bar{1} = \{\dots, -5, -2, 1, 4, 7, \dots\}$$

$$\bar{2} = \{\dots, -4, -1, 2, 5, 8, \dots\}$$

$$\Rightarrow \mathbb{Z} = \bar{0} \cup \bar{1} \cup \bar{2}.$$

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

$$B \text{ 与 } A \text{ 相似} \Rightarrow B = T^{-1}AT \quad (\text{其中 } T \text{ 可逆})$$

$$(\beta_1, \dots, \beta_n) := (\alpha_1, \dots, \alpha_n)T \quad \text{则 } \beta_1, \dots, \beta_n \text{ 为基.}$$

$$\Rightarrow A(\beta_1, \dots, \beta_n) = (\beta_1, \dots, \beta_n) B.$$

相似不变量. 例: 行列式, 秩

问题: 1) 两矩阵相似的条件? 相抵关系: 1) rank
2) 最简代表元? 2) 相抵标准形