一. 知识概要

本节介绍线性变换,从线性变换概念谈起,然后从基和坐标的角度介绍了线性变换的矩阵形式。使得我们对线性变换问题具有更深入的了解。

二. 线性变换

2.1 线性变换

首先直接给出线性变换满足的条件:

【线性变换要满足的性质】

- (1) T(v+w) = T(v) + T(w)
- (2) T(cv) = cT(v) (由此有:T(0) = 0)

或者可将上面两个式子联系起来,即任何一个线性组合的线性变换等同于 T(v)和 T(w)的同样的线性组合:

$$T(cv+dw) = c T(v) + dT(w)$$

其中的 T(...)可以理解为一种函数,有输入,有输出。将输入进行一番作用后得到输出。

例如投影,其输入就是一个向量,输出则是向量在直线上的投影。而投影本身就是一种线性变换。因为满足线性变换的两条性质。这一点画图即可判断,很简单。

接下来通过几个例子来了解这部分内容。

【例 1】平面平移:假如将整个平面都沿着某一方向平移 v_0 。这是一个线性变换

吗? 示意如下:

T(v)

分析:

显然不是的。假设我们将向量 v 长度增加一倍,变换之后的向量显然不是原向量变换结果 T (v)的两倍。甚至这个变换连最基本的 T(0)=0 都不满足。

【例 2】变换T(v) = ||v|| (求长度)是一个线性变换吗? 分析:

对于零向量而言,T(0)=0

如果向量翻倍,它的长度也翻倍,没错。但是如果乘的是负数的话,这个变换就不满足数乘的性质了。例如:这里 $T(-v) \neq -T(v)$

故这不是线性变换。

【例 3】给定变换:对于平面内的任意向量,将其逆时针旋转 45 度得到一个新的向量。

分析:

这满足上面的两条性质。旋转后相加或数乘对线性变换运算无影响。所以这个操作 T 是线性变换。

【例 4】给定线性变换: T(v) = Av (A 是矩阵, 假设 $T: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2$) 分析:

直接代入性质验证:

$$A(v+w)=Av+Aw$$
,满足性质一;

$$A(cv)=cAv$$
,满足性质二。

所以这是一个线性变换。

根据上面这个例子我们发现,矩阵 A 必然是一个 2x3 型的矩阵。或者说,这个 2x3 矩阵的运算将原本的三维向量变换成了二维向量。这里我们发现一点:可以使用矩阵来描述线性变换。

2.2 线性变换的基向量与坐标

由于对于向量空间而言,所有向量都可以表示为基向量的线性组合。因此,理解一个线性变换,我们只需要了解基向量是怎么变换的:

$$T(v_1)$$
, $T(v_2)$, $T(v_3)$... $T(v_n)$

(其中, v, 到 v, 是输入空间的一组基。)

而知道这些就足以确定任何 v 的线性变换,为什么?因为向量空间内的向量 v 是基向量的线性组合。而由线性变换的两条性质易得:任意的向量的线性变换都可以用基向量的线性变换的结果进行表示。

数学式表达为:

设
$$v = c_1 v_1 + c_2 v_2 + ... + c_n v_n$$
, 则有:

$$T(v) = c_1 T(v_1) + c_2 T(v_2) + ... + c_n T(v_n)$$

借着这个表达式,这里渗透一些坐标的概念:

我们知道在笛卡尔坐标系下。坐标就是 x,y——这实际上是取坐标轴上的一组单位向量作为基向量的结果。这里,我们推广来看:

将 v 表示成基向量的线性组合: $v = c_1 v_1 + c_2 v_2 + ... + c_n v_n$ 。这里对应的系数即为一组"坐标"。这说明: 坐标来自一组基。因此, v 的坐标是一组数字, 表示 v 由多少个基向量组成。

2.3 线性变换对应的矩阵表示

接下来,我们试着使用矩阵 A 来表示一个线性变换 $T(R^n \to R^m)$ 我们设 T 表示从 n 维空间到 m 维空间的变换。这里,我们需要两组基:

- (1) 输入空间的一组基来描述输入向量。
- (2)输出空间的一组基,以确定输出向量的坐标。

令 $v_1, v_2, ...v_n$ 是来自于 R^n 空间的一组基, $w_1, w_2, ...w_m$ 是来自于 R^m 空间的一组基。对于一个向量,通过基将它表示出来,就能得到它的坐标。

下面我们来举一个具体的例子。

【例】

设定平面内的线性变换:将平面内的向量投影到一条定直线上。

我们选定该定直线上的一个单位向量作为第一个基向量 v_1 ,在直线的垂直方向上我们可以取到另一个单位向量作为基向量 v_2 。这两个基向量构成了输入空间的一组基。

注意:这里的变换是从平面到平面,所以输入向量与输出向量共用一组基。那么现在的问题是:我们怎么确定矩阵 A 来描述变换?

stepl: 分析变换对于基向量的影响

我们先看该变换对于这两个基向量的影响。

对于投影而言,
$$T(v_1)=v_1$$
, $T(v_2)=0$

于是,对于一个输入向量 $v(c_1, c_2)$ 而言,得到的输出向量就是 $(c_1, 0)$

Step2: 将变换写成矩阵形式

找到描述这一变换过程的矩阵 A,将该变换写成矩阵形式:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

回顾这个例子:选取的基一组与直线同向,一组与直线垂直垂直。之前介绍 投影时说过,它们实际上都是投影的特征向量。所以得到的矩阵 A 是一个对角 阵,对角线上都是特征值。

这就证明了结论:

如果以特征向量为基,可以得到线性变换的矩阵 A 是对角阵 \wedge ,对角线上都是特征值

此外,值得注意的是:选取特征向量作为基得到的矩阵是最好的,可以尝试使用其他基(例如坐标系下的标准基(1,0)与(0,1))对应得到的变换矩阵 A 将会相对复杂许多。

好的,通过上面的介绍,我们就知道了,线性变换过程可以用矩阵 A 来表示。那么现在如何确定矩阵 A 呢?

令 $v_1, v_2, ...v_n$ 是来自于 R^n 空间的一组基, $w_1, w_2, ...w_m$ 是来自于 R^m 空间的一组基。**求矩阵 A 的方法**:

$$T(v_1) = a_{11}w_1 + a_{21}w_2 + ... + a_{m1}w_m$$

 $T(v_2) = a_{12}w_1 + a_{22}w_2 + ... + a_{m2}w_m$

其中 a 表示 A 矩阵中对应位置的元素。也就是说,计算 A 矩阵的方法是: 选取基向量 v_1 , v_2 ... v_n 。通过线性变换得到输出向量 $T(v_1)$, $T(v_2)$... 在输出空间里, $T(v_i)$ 就是输出基的线性组合($a_{11}w_1 + a_{21}w_2 + ... + a_{m1}w_m$ 之类),这个线性组合的系数就是矩阵 A 的第 i 列。

通过这种方式得到的矩阵 A,如果给定输入坐标,就有:

A(输入的坐标) = 输出坐标

(向量输入坐标乘上矩阵 A = 输出的空间中的坐标)

例如,输入的坐标为
$$(1,0,...0)$$
。这就意味着输入向量为基向量 $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ ... \\ 0 \end{bmatrix}$

使用 A 乘上输入坐标。得到的是 A 的第一列元素: a_{11} , a_{21} , ... a_{n1} 这样的一组数字。而它们就是 $T(v_1)$ 的坐标。这种计算方法对所有基向量都成立。

【例】设定线性变换 $T = \frac{d}{dx}$ (求导数)

输入: $c_1 + c_2 x + c_3 x^2$

基: 1, x, x²

输出: $c_2 + 2c_3x$

基: 1, x

下面我们来求对应的矩阵 A

分析:

A应当满足:

$$A \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_2 \\ 2c_3 \end{bmatrix}$$

可以求得:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

三. 学习感悟

本节针对线性变换进行了解释,尤其是最后的矩阵解释,确定输入输出空间的基后:

- 当已知线性变换矩阵 A 与输入的坐标,则可以使用 A 乘上输入的坐标,进而得到输出坐标。再使用输出坐标与输出空间的基进行组合得到输出的向量。
 - 而如果已知输入坐标与输出坐标,就可以用另一个角度理解上面提到过的 A(输入的坐标) = 输出坐标。即在这个关系式中代入基向量的坐标如 (1,0,..0),这样一来 A 的各列即为已知的输出坐标。或者说是已知的输出向量剥离输出空间的基之后得到的坐标。进而确定 A 的各列,确定 A 矩 阵。