

Chapter09矩阵空间，秩1矩阵

Section1.对向量空间进行一点拓展

Subsection1.矩阵空间

我们考虑的向量空间都是 R^n ，而空间的元素是向量，我们可以拓宽一点思路，考虑元素为矩阵，这样的话向量空间就是 $R^{n \times n}$ 。

我们把矩阵看作向量的依据是：矩阵和向量一样可以进行加减，数乘。

既然如此，那么在矩阵的基础上讨论向量空间就存在可能。但矩阵毕竟还是矩阵，所以我们将这种不一样的向量空间称为矩阵空间。

Subsection2.一个例子：

我们考虑一个例子： $R^{3 \times 3}$ ，简记为 M ，那么这个矩阵的基为9维的(因为基向量的数量为9)，分别是9个 3×3 的矩阵，一个位置为1，其余均为0,例如：

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ and } \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \dots$$

它的子空间我们提出一些具有代表性的：

- 所有的上三角矩阵
- 所有的对称矩阵
- 所有的对角矩阵（可视为所有的上三角矩阵和所有的对称矩阵的交集，子空间的交集当然也是一个子空间）

上三角矩阵构成的向量空间 S 的基向量：

$$6\text{个} : \begin{bmatrix} 1/0 & 1/0 & 1/0 \\ 0 & 1/0 & 1/0 \\ 0 & 0 & 1/0 \end{bmatrix}$$

其中任意一个为1，其余的为0.

对称矩阵构成的向量空间 U 的基向量：

$$6\text{个} : \begin{bmatrix} 1/0 & 1/0 & 1/0 \\ 0 & 1/0 & 1/0 \\ 0 & 0 & 1/0 \end{bmatrix}$$

其中任意一个为1, 其余的为0.(与上三角矩阵的基向量一样)

对角矩阵构成的向量空间 D 的基向量:

$$3\text{个} : \begin{bmatrix} 1/0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/0 \end{bmatrix}$$

矩阵空间的交与和的性质

我们根据上三角矩阵基向量维数, 对称矩阵基向量维数, 对角矩阵基向量维数可以知道:

$$\dim(S) = 6, \dim(U) = 6, \dim(D) = 3$$

我们注意到 $D = S \cap U$, 我们关注 S 和 U

为什么这里我们说的是 S 和 U , 而不是 $S \cup U$? 因为简单的把 $S \cup U$, 我们的元素可以一个从 U 取一个从 S 取, 这样的话相加就不属于 $S \cup U$, 就不是向量空间了。而 $S + U$ 是一个基于 $S \cup U$ 的拓展。

而我们注意到 $S + U$, 实际上注意到任意的 3×3 的矩阵都能表示, 就相当于 $M_{3 \times 3}$ 的空间, 因此

$$\dim(S + U) = 9$$

因此我们会发现

$$\begin{array}{ccccccc} \dim(S) & + & \dim(U) & = & \dim(S \cap U) & + & \dim(S + U) \\ 6 & + & 6 & = & 3 & + & 9 \end{array}$$

Subsection3.微分方程与向量空间的联系

我们考虑一个:

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + y = 0$$

考虑实数范围, 我们容易找到这个微分方程的解有: $y = \sin x$ 和 $y = \cos x$ 。实际上, 所有 $\sin x$ 和 $\cos x$ 的线性组合, 也即 $c_1 \sin x + c_2 \cos x$ 都是该微分方程的解。而该微分方程的所有

解的集合实际上就可以看做是一个“向量空间”，我们可称其为解空间，解空间中的元素是解（而非向量或者矩阵），且这些解都满足线性组合封闭的条件。

从向量空间的角度思考这个解空间，那么这个解空间的维数为 2，其具有两个基，恰为 $\sin x$ 和 $\cos x$ 。

Section2. 秩为1的矩阵.

秩为1的矩阵可以写为 uv^T ，其中 u, v 均是列向量，这个性质在考研中也经常使用

即

$$A = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} \times [a_1 \quad a_2 \quad \dots \quad a_n]$$

秩为1的矩阵可以用于搭建其余的矩阵

这里要求我们把 $A = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} \times [a_1 \quad a_2 \quad \dots \quad a_n]$ 的视角转化为处理向量的方式，即

$$[a_1 \quad a_2 \quad \dots \quad a_n] \text{ 视为行向量 } \beta, \text{ 那么 } A = \begin{bmatrix} x_1\beta \\ x_2\beta \\ \dots \\ x_n\beta \end{bmatrix}.$$

假设有一个 5×17 的矩阵其秩为 4，那么该矩阵可以通过四个秩 1 矩阵搭建出来，具体过程类似于我们在[列矩阵×行矩阵](#)中讲到的矩阵乘法中的“列乘行”形式：

$$C = \sum_{i=0}^n (\text{Col}_i \text{ of } A)(\text{Row}_i \text{ of } B)$$

为什么秩为4就可以用四个秩1矩阵搭建？

秩为4 \rightarrow A 的行空间为4个基向量生成 \rightarrow 每个秩1的矩阵来描述一个基向量

有趣的样例:把问题转化为熟悉的内容

在介绍图的知识之前，我们先考虑下面这个例子：

四维空间中的向量都有四个分量 $\mathbf{v} = [v_1 v_2 v_3 v_4]^T$ ，设 S 为一个集合， S 中的向量都满足： $v_1 + v_2 + v_3 + v_4 = 0$ 。则 S 是一个向量空间吗？若是，那么其基和维数是多少？

S 显然是一个向量空间，因为 $v_1 + v_2 + v_3 + v_4 = 0$ 这个特点，所以 S 对加法和数乘都封闭， S 中也显然包含零向量。那么， S 这样的向量空间其维数和基是什么呢？

我们考虑矩阵 $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ ，由 S 中向量元素的特殊性质可得：

$$A\mathbf{v} = 0$$

那么此时我们就会发现， S 和 A 的零空间是一样的，因此我们分析 S 只需要分析 A 的零空间即可。

我们容易知道 A 的零空间的基向量的求解，因此容易分析 S 的基与维数。