09-04-Algebra

Created on 20220605.

Last modified on 2023 年 2 月 24 日.

目录

4 目录

Chapter 1 Introduction

a: 线性代数, linear algebra b: 群论, group theory c: 域论, field theory d: 李群, lie group e: 李代数, f: Kac-Moody 代数, g: 环论(包括交换环与交换代数, 结合环与结合代数, 非结合环与非结合代数等), h: 模论, i: 格论, j: 泛代数理论, k: 范畴论, l: 同调代数, m: 代数 K 理论, n: 微分代数, o: 代数编码理论, p: 代数学其他学科。

Chapter 2 linear algebra

2.1 linear equation

2.1.1 Ax = B

Defination

linear equation in n variables. $\sum_{i=1}^{i=n} a_i x^i = b$, which can be written as $\boldsymbol{a}^T \boldsymbol{x} = b$. We collect m equations and write like this:

$$\begin{bmatrix} \boldsymbol{a}_{1}^{T} \\ \vdots \\ \boldsymbol{a}_{m}^{T} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \boldsymbol{x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{1} \\ \vdots \\ b_{m} \end{bmatrix}$$
 (2.1)

Noticed that x_1 is only applied toe the first column of the left matrix, we can say that x is one point, or a specific composition, of the space spanned by the column vector of the matrix. Then it is easy to see that this equation has the solution, only if the vector b is in the space spanned by the column vector of the matrix.

Or we can write like this:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ & \ddots & \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$
 (2.2)

The equation Ax = b has solution, means y 可由 A 的列向量线性表出。

If b=0, called homogeneous linear equations, homogeneous because 所有非 0 项是 1 次的。 if $b\neq 0$, it is inhomogeneous. 显然 0 向量 (zero solution, or trivial solution) 是一个解. A 的列向量正交,只有零解;若 A 的列向量线性相关,有多解,即可按多种方式回到原点。

Number of solution

构造增广矩阵 [A,b] 后,初等行变换化为阶梯型,如 2.1所示,解的个数讨论。

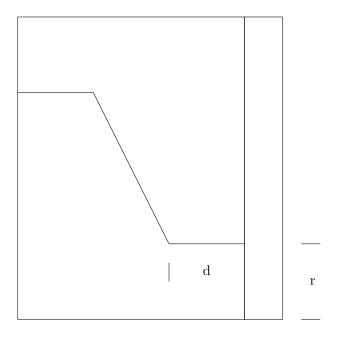


Figure 2.1: [number of solution]

 $r \neq 0$, no solution;

d=1, one solution, $tr \mathbf{A}_{mn}=n$;

 $d \neq 1$, $tr \mathbf{A}_{mn} < n$, inifinity solution,最后一行是解的超平面方程,图中 d 是解的维度, $d = n - tr \mathbf{A}_{mn}$,如 d 为 3,有 3 列独立的,即解空间是三维的。齐次方程组的未知数个数大于方程个数,有无数解。

2.1.2 Matrix

Defination

If we have a serious of \boldsymbol{x} , we have a serious of b, like this:

$$A_{mn} \cdot X_{nt} = B_{mt} \Longrightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ & \ddots & \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_{11} & \cdots & x_{1t} \\ \vdots & & \vdots \\ x_{n1} & \cdots & x_{nt} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1t} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{m1} & \cdots & b_{mt} \end{bmatrix}$$
(2.3)

The normal definition of the product of two matrix is as above.

2.1.3 solve equation

求解方法,如消元法、迭代法等。

2.2. DETERMINANT 9

消元法

利用初等变换化为"阶梯形(或称上三角形)",从下往上回代。 Augmented matrix

2.2 determinant

行列式,定义、性质、展开、Gramer 法则等

2.3 polynomial

因式分解定理, 多项式的根, 多元多项式。

2.4 operation

初等变换、代数运算、分块运算、乘法、秩

2.5 Transformation

线性变换、坐标变换、像与核、特征向量、特征子空间、商空间 正交变换规范变换 酉相似

2.5.1 Elementary Transformation

初等变换。

- 1) 交换两行: $A \xrightarrow{(i,j)} B$
- 2) 某行乘以不为 0 的数: $\mathbf{A} \xrightarrow{\lambda(i)} \mathbf{B}$
- 3) 某行乘以不为 0 的数加到另一行上: $A \xrightarrow{\lambda(i)+(j)} B$ 初等矩阵: 单位矩阵执行一系列初等变换得到的矩阵. 初等变换作用于矩阵 A, 等于初等变换作用于单位阵之后得到的初等矩阵 E 再作用于 A.

2.6 Form

2.6.1 Jordan

Jordan 型、根子空间分解、循环子空间、多项式矩阵相抵不变量、特征方阵与相似标准型

2.6.2 二次

配方法构造、对称方阵的相合、相合不变量

Chapter 3 Group Theory

3.1 GroupRepresentation

3.1.1 Introduction

丘维声。

运算: 笛卡尔积 $S \times S \mapsto S$ 是集合 S 的二元代数运算。现代数学的鲜明特征是研究有各种运算的集合、称为代数系统。

现代数学的两大特征,1)研究代数系统的结构;2)利用同态映射研究代数系统结构。

核心: 群表示论是研究 G 到各个线性空间的可逆线性变换群的各种同态映射, 以获得 G 结构的完整信息。

群表示论是研究群结构的最强有力的工具。应用如晶体学,量子力学,抽象调和分析,组合数学,密码学,纠错编码

必备参考书,《抽象代数基础》丘维声,高教出版社,《高等代数学习指导书下》丘维声,清华大学。

环,域,群

表 3.1: algebra system

名称	运算	性质	举例
ring		交换,结合,0元,负元; 结合,左右分配律	整数集 \mathbb{Z} , 偶数集 $2\mathbb{Z}$, 一元实系数多项式 $\mathbb{R}(x)$, 实 n 阶矩阵 $M_n(\mathbb{R})$

交换环, 乘法可交换。单位元。

例子, 星期 i, 记为 $\bar{i} = \{7k + i\} | k \in \mathbb{Z}$, 收集起 \bar{i} 可以实现整数的划分。类似的, 定义模 m 剩余类:

$$\mathbb{Z}_m = \{\bar{i}|i=1,\cdots,m-1\}\tag{3.1}$$

定义加法和乘法, 有模 m 剩余类环

$$\bar{i} + \bar{j} = i + j
\bar{i} \cdot \bar{j} = i \cdot j$$
(3.2)

可逆元, 单位 a: $a \in ringR$, $\exists b \in R$, ab = ba = e

左零因子 a: $a \neq 0, \exists c \neq 0, ac = 0$

例子: \mathbb{Z}_8 , 零因子 2,4,6; 可逆元 3,5,7;

例子: ℤ₇, 每个非零元都可逆;

域 F: 有单位元 e 的环, 且每个非零元都可逆。例子: 有理数集, 实数集, 复数集 $\mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{Z}$ 域 F 中可以定义除法。

群 G: 只有乘法, 结合律, 单位元, 每个元素有逆元。

例子: \mathbb{Z}_m^* : \mathbb{Z}_m 所有可逆元的集合, 发现只对乘法封闭, 称为 \mathbb{Z}_m 的单位群; 如域 \mathbb{F} 上的所有可逆矩阵的集合 $Gl_n(\mathbb{F})$, 只有乘法, 称为域 \mathbb{F} 上的一般线性群。

阿贝尔群: 乘法可交换。

例子: GL(V), 域 F 上的线性空间 V 的所有可逆线性变换, 对于映射的乘法行程的 V 上可逆线性变换群。子群: H < G

等价关系与左陪集

研究 G 的第一个途径: 利用子群 H 研究 G.

集合的划分与等价关系。对于 $a,b \in G$, 定义 $a \ b : \Leftrightarrow b^{-1}a \in H$, 易有关系 具有反射性(e 在 H 中), 对称性, 传递性, 所以这是等价关系。

定义 a 的等价类:

$$\bar{a} := \{x \in G | x \ a\}$$

$$:= \{x \in G | a^{-1}x \in H\}$$

$$= \{x \in G | x = ah, h \in H\}$$

$$= \{ah | h \in H\}$$

$$=: aH$$

$$(3.3)$$

aH 称为以 a 为代表的 H 的一个左陪集, 是一个等价类。

根据等价类的性质, 有 1) $aH=bH\Leftrightarrow b^{-1}a\in H;2$)aH 与 bH 或者相等, 或者不相交(交集为空集)。所以 H 的所有左陪集给出 G 的一个划分, 记为 G/H, 称为 G 关于 H 的左商集。G/H 的基数称为 G 关于 H 的指数, 记为 G/H0。基数相同可建立双射。

G 关于 H 的左陪集分解: $[G:H] = r, G = eH \cup Ja_1H \cup J\cdots \cup Ja_{r-1}H$ 。

拉格朗日定理: 对于有限群 G, 易有其元素个数 |G| = |H|[G:H], 即任何子群的阶是群的阶的因数。推论: 1)n 阶群 G 的任意元素 a, 有 $a^n \in G$; 2) 素数阶群是循环群。

同态

研究 G 的第二个途径: 通过研究 G 到 G' 的保持运算的映射, 同态映射, 简称同态。同态要变, 是函数。

通常利用 G 到 Ω 的同态, 等价于 G 在 Ω 的作用。既可以研究 G 的结构, 又可以对 Ω 的性质有了解

 $S(\Omega)$: Ω 的全变换群, Full Transformation Group on Set Ω , Ω 自身的所有双射组成的集合, 对于映射的乘法构成的一个群.

作业

- 1. 环 R 中, 0a=a0=0
- 2. 有 e 的环中, 零因子不是可逆元
- $3.\mathbb{Z}_m$ 中每个元素要么是可逆元要么是零因子;
- 4. $M_n(\mathbb{F})$ 中, 每个矩阵是可逆矩阵或者是零因子。

3.1.2 Abel 群的表示

映射 (Map)

映射: $f: a \mapsto b \Leftrightarrow f(a) = b$ 。 f(x) f of x 原象,象。映射 f 的定义域 (domain)A,陪域 (codomain)B。映射得到的所有象的集合叫值域,记作 f(A),或 Imf。

$$f: a \mapsto b \Leftrightarrow f(a) = b$$

$$f: A \to B$$
 (3.4)

映射通常关心 is it one one? Is is onto?

满射, onto, 到上: f(A) = B

单射, 1-1, 一一的, 每个 a 对应的 b 是不同的。

双射,两个集合一一对应。

逆映射。对于 $f: A \to B, g: B \to A$, 有 $g \circ f = 1_A, f \circ g = 1_B$ 。可逆的 f 是双射。

线性映射、线性变换是线性空间的同态映射, 有点乘和加法。

补空间: 域 \mathbb{F} 上的线性空间 U<V, 则 ∃W, $V = U \oplus W$ 。对于实内积空间 V, U 是有限维的,

 $W = U^{\perp}$, 正交补空间, 唯一的。

投影变换: 域 \mathbb{F} 上的线性空间 $V = U \oplus W$, 有 $\alpha = \alpha_U + \alpha_W$, 有投影变换 $P_U : \alpha \mapsto \alpha_U$. 投影变换保持加法和数乘, 是 V 上的线性变换。投影是同态映射。

几何空间: 以原点 O 为起点的定位向量组成的实线性空间。知道一空间点在两个坐标面的投影坐标可完全确定点。

群的同态

同态映射: G 到 G'的映射 σ : $\sigma(a,b) = \sigma(a)\sigma(b)$ 。单射的话是单同态。满射是满同态。双射是同构, 此时两个群同构, $G \cong G'$ 。

同态的性质: 1)单位元、逆元、子群映射过去是 G'的单位元、逆元、子群。例如 $G < G \Rightarrow \sigma(G) = Im\sigma < G'$,同态的像是 G'的子群

刻化单同态: 找到映射成单位元的原象, 定义同态的核, $Ker\sigma := \{a \in G | \sigma(a) = e'\}$. 易有同态的核是 G 的子群。对于单同态, $Ker\sigma = \{e\}$.

子集乘法: 类似与点乘, a 的所有和 b 的所有的乘积方式的组合。乘法满足结合律。

正规子群

 $\forall k \in \ker \sigma, \forall g \in G$, we have:

$$\sigma(gkg^{-1}) = \sigma(g)\sigma(k)\sigma(g^{-1}) = e'$$

$$\therefore gkg^{-1} \in \ker \sigma$$

$$\therefore g\ker \sigma g^{-1} \subset \ker \sigma$$

$$\& g^{-1}\ker \sigma g \subset \ker \sigma$$

$$\therefore g\ker \sigma g^{-1} = \ker \sigma$$

$$\therefore g\ker \sigma g^{-1} = \ker \sigma$$

normal subgroup 正规子群: $H \triangleleft G : \forall g \in G, gHg^{-1} = H, gHg^{-1}$ 是 g 的共轭子群。 性质: $H \triangleleft G \Leftrightarrow gHg^{-1} = H, \forall g \in G \Leftrightarrow gH = Hg,H$ 的左右陪集相等; G 关于正规子群 H 的商群: 规定正规子群 H 的商群 G/H 乘法: (aH)(bH) = abH

3.1.3 群同态基本定理

$$\psi: G/\ker \sigma \to Im\sigma$$

$$a(\ker \sigma) \mapsto \sigma(a)$$
(3.6)

看映射 ψ 的性质:

$$a(\ker \sigma) = b(\ker \sigma)$$

$$\Leftrightarrow b^{-1}a \in \ker \sigma$$

$$\sigma(b^{-1}a) = e'$$

$$\therefore \sigma(a) = \sigma(b)$$

$$\Rightarrow \psi \text{ is surjection}$$

$$(3.7)$$

从是映射、是单射、是满的,得到是双射;

Let $K = \ker \sigma$, $\psi[(aK)(bK)] = \psi(abK) = \sigma(ab) = \psi(aK)\psi(bK)$, 所以保持运算, 所以是同构, 所以 $G/\ker \sigma \cong Im\sigma$

群同态基本定理: $\ker \sigma \triangleleft G \& G / \ker \sigma \cong Im\sigma$

3.1.4 线性表示

GL(V): 对于群 G, 域 \mathbb{K} 上的线性空间 V, G 到 V 的所有可逆线性变换的集合, 对于映射的乘法成为一个可逆线性变换群。

G 到 GL(V) 的同态 ψ 是 G 在 \mathbb{K} 上的线性表示, 简称为 \mathbb{K} 表示, 或者简称为表示。

V 叫做表示空间, 表示次数 $\deg \psi := \dim V$

 (ψ, V)

如用两个视图可完全确定空间曲线,即做了两个同态。

 $\ker \psi = \{e_G\}, \psi$ 是忠实的;

 $\ker \psi = G$, ψ 是平凡的; \downarrow 、称一次的平凡表示 ψ 是 G 的主表示, 单位表示, 记作 1_G ;

dimV = n 时,有 $\psi(g)$ 在基 $\{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ 下的矩阵 $\Phi(g)$ 是 \mathbb{K} 上的可逆矩阵,由同构 $GL(V) \cong GLn(\mathbb{K})$,有 G 到 $GLn(\mathbb{K})$ 的同态 Φ ,称为 G 在 \mathbb{K} 上的 n 次矩阵表示。

 Φ 称为是 ψ 提供的

表示的等价类

等价关系: 对于 G 的 2 个 k 表示, (ϕ, V) , (ψ, W) , $\exists v$ 到 w 的线性空间的同构 σ , 定义 $\psi(g)\sigma = \sigma\phi(g)$, $\forall g \in G$, 这种 G 的所有 K 表示的集合 Ω 上的二元关系, 易有具有反射性, 对称性, 传递性, 从而是等价关系。通常关注 G 的 k 表示的等价类。

 $(\phi,V),(\psi,W)$ 等价, 取基后的矩阵记为 $\Phi(g)|\{\alpha_i,\cdots\},\Psi(g)|\{\beta_i,\cdots\}$, 同构 σ 把 V 的基映射到 W 上的 S, 有 $\sigma(\{\alpha,\cdots\})=\{\beta,\cdots\}S$, $\therefore \Psi(g)S=S\Phi(g)$. 所以 G 在 K 的 2 个矩阵表示 Ψ,Φ 等价: 次数一样且 $\forall g\in G,\Psi=S\Phi(g)S^{-1}$. 所以群 G 的 2 个 K 表示 $(\phi,V),(\psi,W)$ 等价, \leftrightarrow K 表示提供的矩阵表示 Ψ,Φ 等价。

例: 1 次表示

G 在 K 上的 1 次矩阵表示 $\Phi:G\to\mathbb{K}^*$; 非零元集合。映射是通用的不对定义域做要求,陪域是域的子集的映射叫函数。称为 G 上的 K* 函数,且由于同态保持运算,有 $\Phi(gh)=\Phi(g)\Phi(h), \forall g,h\in G,$ and $\Phi(e)=1,$ where 1 is the unit of K*. 所以一次表示是 G 到 K* 的保持运算的函数。

例: 实数和加法的 1 次实表示

 $f_a(x) = e^{ax}$ 是 \mathbb{R} , + 的 1 次实表示。

例: 实数和加法的 1 次复表示

 $f_a(x) = e^{iax} \ \mathbb{E}(\mathbb{R}, +) \ \text{in } 1 \ \text{次实表示}.$

$$f: (\mathbb{R}, +) \to \mathbb{C}^*$$

$$x \mapsto e^{iax} \tag{3.8}$$

Chapter 4 域论

所有数域都包含有理数域。有理数域指含有 0,1 的,且对加减乘除(除数不是 0)封闭的域。最小的数域是 A=0,1,包含 $\sqrt{5}$ 的最小数域是 $x|x=a+b\sqrt{5},a,b\in A$ x|x=a+b $\sqrt{5},a,b$ A.

18 CHAPTER 4. 域论

Chapter 5 李群

Chapter 6 李代数

Chapter 7 Kac-Moody 代数

Chapter 8 环论

环论(包括交换环与交换代数,结合环与结合代数,非结合环与非结合代数等)

26 CHAPTER 8. 环论

Chapter 9 模论

28 CHAPTER 9. 模论

Chapter 10 格论

30 CHAPTER 10. 格论

Chapter 11 泛代数理论

Chapter 12 范畴论

Chapter 13 同调代数

Chapter 14 代数 K 理论

Chapter 15 微分代数

Chapter 16 代数编码理论

Chapter 17 代数学其他学科