

向量空间和子空间

2024年10月11日 星期五 15:53

\mathbb{R}^n 空间：包含所有含有n个成分的列向量

向量空间：

针对一个向量集合V，如果任取V中的两个向量u和v，满足以下两个条件，这个向量集是合V

就构成了向量空间：

- (1) $u+v$ 仍然存在与V中
- (2) 任取标量c，满足 cu 也在V中

一个“斜搭”在三维空间只能够并经过空间中原点的平面，其组成成分仍然是三维向量，但是它显然不包括所有的三维向量，但是根据定义也属于是向量空间，同样也可以说是 \mathbb{R}^3 空间的子空间。

一个 \mathbb{R}^3 空间的子空间有4种形式： \mathbb{R}^3 空间自身、 \mathbb{R}^3 空间中过原点的平面、 \mathbb{R}^3 空间过原点的直线和零向量自身。

4个重要的子空间（以 $m \times n$ 的矩阵A为例）

列空间 $C(A)$ ：

- 矩阵A的列空间包括所有这n个m维列向量的线性组合，是 \mathbb{R}^m 空间的子空间
- 对任意一个线性方程组，都可以将其写成矩阵乘法的形式，只有当b可以写成以下形式，方程组才有解，即向量b在矩阵A的列空间中

$$\vec{b} = x_1 \vec{a}_1 + x_2 \vec{a}_2 + \dots + x_n \vec{a}_n$$

零空间 $N(A)$ ：

- 所有满足 $Ax = 0$ 的向量x的集合，称为矩阵A的零空间
- 如果矩阵A各列满足线性无关，那么向量x只有零向量唯一解；若线性相关，则 x 有非零解

行空间 $C(A^T)$ ：

- 矩阵A的行空间就是转置矩阵 A^T 的列空间

左零空间 $N(A^T)$ ：

- $A^T x = 0$ 等式成立的所有向量的集合

秩：连接起4个子空间

(1) 列空间和零空间

- 列空间的维数就是矩阵A的秩r
- 零空间就是原始空间中通过矩阵A映射到目标空间原点的向量空间，维数是 $n-r$ （空间压缩的维数）

$$Ax = \vec{b}$$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ a_{31} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ a_{32} \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} a_{13} \\ a_{23} \\ a_{33} \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} a_{14} \\ a_{24} \\ a_{34} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

若 $\begin{bmatrix} a_{14} \\ a_{24} \\ a_{34} \end{bmatrix}$ 可以由其他3个列向量的线性组合表示。

且其他3个列向量线性无关。 $(r=3)$

则该方程组只有 x_4 可以有无数解。 x_1, x_2, x_3 有唯一解。

这些解就构成了零空间。 $n-r$ 维。

(2) 列空间与行空间

- 线性无关的行向量的个数和线性无关的列向量的个数是相等的
- 行空间的维数也等于矩阵的秩r

(3) 行空间与左零空间

- 转置矩阵 A^T 对应的映射前原始空间维度是m，左零空间的维度就是 $m-r$