

---

## 临时前言

你在流变仪上测量的“应力”、“应变”，跟你使用的流变学公式里的“应力”、“应变”完全是两码事。你在流变仪上测量了“应力-应变关系”之后，也并不能直接回答工业实际问题。想要理解这两件事，就需要严格掌握流变学的理论基础。本讲义仅为了帮助化工类本科专业的人士建立必要的数学基础，为理解其他正规的流变学教材和论文作准备。

化学类专业背景的人士，之所以面临流变学这样的数学和物理知识缺口，完全在于这一个矛盾现实：流变学理论基础是连续介质力学，在物理系也属于研究生以上层次的课程；但是流变学却受到大量化学工程和高分子背景的人的高度关注，在物理学界反而属于小众方向。本讲义的目标是要向化学专业的读者补充看懂流变学理论的最少必要的数学知识，而不是要为物理系学生的未来发展打基础，所以在内容方面有很多个人做法，在此作部分解释。

讲义主要内容分两部分。第一部分是必要的数学基础。第二部分是流变学的物理理论基础。关于数学基础部分的内容深度和广度，我作了如下考虑：

1. 从集合论开始介绍。

在物理学中，数学不仅用于表示数量关系，还用于传达物理概念<sup>\*</sup>，因此我们才需要采用近世的、基于集合论的语言来铺叙流变学原理。有些困惑，使用简单的数学语言确实是无法回答的；数学语言太简单本身就是导致这些困惑的原因。另一方面，数学语言的抽象化、一般化是无止境的；我们不盲目追求这个。一个起码的数学语言深度应当是要恰好能满足物理思想的准确表达。近几年工科大学的高等数学教学以为集合论知识已下沉到中学，就普遍不再作正面介绍<sup>†</sup>。笔者不完全调查发现也不是所有中学都教了集合论；就算教了，内容也非常浅。因此本讲义从集合论开始介绍。

2. 以化学类工科专业大一学习的微积分和线性代数为基础。

具体地，我假定读者已完整地、熟练地掌握华南理工大学数学系编著的《高等数学（上、下册）》和《线性代数与解析几何》，故只介绍上述课本中没有涉及到的数学知识。我在讲义中尽可能多地提示了所介绍的新内容跟上述课本中已经介绍过哪些内容相关（精确到章节和小标题）。

3. 采用不依赖坐标的表达风格（不介绍也不使用求和约定）。

我希望这种做法本身能彰显流变学理论的创立者所希望保证的物理客观性；即材料的响应规律不依赖包括坐标系的选择在内的任何来自观察者的主观选择而变化。向量空间、

---

<sup>\*</sup>A perhaps unorthodox feature of this book is its use of mathematics as a conceptual tool rather than merely as a device to express complex numerical relations.—Coleman, Markovitz and Noll (1966)<sup>[1]</sup>.

<sup>†</sup>例如同济大学《高等数学（第七版）》详见其前言。此外，一般工科数学还会修《概率论与数理统计》课程，可能会在学习“概率的抽象定义”时再涉及到一些集合论基础。但是化学专业不修该课的也很普遍。

---

线性变换和曲线坐标系等知识的纳入和介绍方式，如果说与其他类似的教材有所不同，那么主要也是为了在数学语言上保证正确描述这一物理观念。

4. 不正式介绍张量。

在本讲义中，使用“张量”一词时仅为与其他力学资料用词一致，实际在本讲义中所有“张量”仅具有“线性算符”的特殊意义。因为流变学中涉及到的张量都仅是 3 维欧几里得空间上的场函数的一阶导数及其衍生物，无需上升到多重线性形式。

5. 不区分“协变”、“逆变”。

首先本讲义正式介绍了对偶空间，在数学上不需要再引入“协变”、“逆变”。其次在讲义的物理学内容范围内没有区分它们的必要。面向微分几何的张量和协变性概念是相对论力学才使用的，这超出了本讲义面向的专业背景——化学——的需求。

6. 仅为了证明某定理所需的数学概念和引理，要么不正式介绍、要么放在附录中介绍。定理的证明过程使用浅灰色，仅供有兴趣的读者参考，故未必都提供。不提供时，我尽可能提出其他提供了证明过程的参考资料。

7. 本讲义的物理部分用不到的数学知识，尽量不作介绍。只因本讲义的目标是要向化学专业的读者补充看懂流变学理论的最少必要的数学知识，而不是要为物理系学生的未来发展打基础。

概念在被定义时会通过字体的改变来突出。例如，集合 (*set*) 是具有某种特性的事物的整体。有时，定义是以带编号的方式独立列出的，有时则在正文叙述当中引入。定义是极其重要的。它在文中只出现一次，因此难免要经常反复回顾。有时我不采用带编号式的定义，只是因为需要定义的概念很多。如果每个定义都带编号定义将会严重打断行文的流畅性，让本来就抽象的内容更难以阅读。但是这么做的代价则是使定义失去了引用链接的便利，故在此敬请读者在学习时贴上标签，不厌其烦地翻阅回顾定义。

如同许多不尽人意的教科书那般，我在前言中宣称要做的事，可能恰恰做得特别差。水平有限请见谅！请同学们学习时不要只信一本书，要带着质疑同时看几本书，并让它们相互“对质”，以防被不学无术的作者坑害！下列书籍是在同类主题的书中我特别推荐的，包括了数学、力学和流变学。如能直接看懂这些书，就完全不必使用本讲义（序号同时代表着建议的学习顺序）。

1. P. Halmos (1960), *Naive Set Theory*, D. Van Nostrand Company, Inc.
2. K. Hoffman & R. Kunze (1971), *Linear Algebra*, 2nd ed., Prentice-Hall Inc.
3. R. Williamson, R. Crowell & H. Trotter (1972), *Calculus of Vector Functions*, 3rd ed., Prentice-Hall Inc.
4. D. Smith (1993), *An Introduction to Continuum Mechanics—after Truesdell and Noll*,

---

Springer

5. A. Murdoch (2012), *Physical Foundations of Continuum Mechanics*, Cambridge University Press
6. W. Schowalter (1978), *Mechanics of Non-Newtonian Fluids*, Pergamon Press
7. R. Tanner (2000), *Engineering Rheology, 2nd ed.*, Oxford University Press
8. 许元泽 (1988), 高分子结构流变学, 四川教育出版社
9. 王玉忠、郑长义 (1993), 高聚物流变学导论, 四川大学出版社

感谢我的博士生导师童真教授在我工作后的继续庇护, 为我营造了 (一定程度上) 不用理会 “科研产出” 的宽松环境! 这样的环境也离不开钱, 故也应感谢国家的资助。

这个讲义还没写完。更多说明和致谢将在讲义完成之后补充。

孙尉翔

2023-11-05



# 目录

<b>第一部分 数学部分</b>	<b>1</b>
<b>第一章 集合与映射</b>	<b>5</b>
1.1 集合	5
1.2 关系	10
1.3 映射	15
<b>第二章 线性代数</b>	<b>21</b>
2.1 向量空间	21
2.1.1 数域	21
2.1.2 向量空间的定义和基本性质	22
2.1.3 向量的坐标	26
2.1.4 向量的内积与范	27
2.2 线性变换	33
2.2.1 线性变换的定义和基本性质	33
2.2.2 线性变换的坐标矩阵	42
2.2.3 线性变换的转置	45
2.3 基变换与坐标变换公式	49
2.4 线性算符	53
2.4.1 线性算符的行列式、迹和特征值	53
2.4.2 内积空间上的线性算符	58
<b>第三章 欧几里得空间</b>	<b>67</b>
3.1 欧几里得空间的构建	67
3.2 角、直线、位置向量和坐标系	70
3.3 几种线性算符在 3 维欧几里得空间中的几何意义	72

3.3.1	正交算符	72
3.3.2	对称算符与向量的拉伸	77
3.3.3	斜称算符与向量的“叉乘”	78
3.4	等距变换的表示定理	79
<b>第四章</b>	<b>向量函数的微积分</b>	<b>83</b>
4.1	向量函数及其可视化	83
4.2	向量函数的极限与连续性	87
4.3	向量函数的微分与导数	91
4.3.1	一元函数的导数与微分（回顾）	91
4.3.2	向量函数的微分和导数	94
4.3.3	向量函数的导函数、连续可微函数	97
4.3.4	对向量的导数与方向导数	99
4.3.5	复合函数求导的链式法则、反函数定理、隐函数定理	100
4.4	曲线、曲面和积分定理	102
4.4.1	曲线积分	102
4.4.2	曲面积分	103
4.4.3	积分换元公式	104
4.4.4	积分定理	104
<b>第二部分</b>	<b>连续介质力学基础</b>	<b>107</b>
<b>第五章</b>	<b>新经典时空</b>	<b>109</b>
5.1	标架与参考系	109
5.1.1	新古典时空	109
5.1.2	世界线与标架	110
5.1.3	标架的简化定义	113
5.1.4	场函数的标架不变性	114
5.2	物体的运动	115
5.2.1	物体的运动	115
5.3	物体的形变	117
5.3.1	物体的形变	117
5.3.2	形变梯度张量	117

5.4 物质描述与空间描述 . . . . .	121
5.5 应变率张量 . . . . .	124
<b>第三部分 附录</b>	<b>127</b>
<b>附录 A 线性代数部分定理的证明</b>	<b>129</b>
A.1 范的定义的等价 . . . . .	129
A.2 内积空间中的正交投影 . . . . .	130
A.2.1 线性无关子空间的直和 . . . . .	130
A.2.2 内积空间上的正交投影 . . . . .	131
A.3 内积空间上的线性算符相关证明 . . . . .	134
A.3.1 伴算算符的唯一存在性 . . . . .	134
A.3.2 定理 2.32 “4” 的证明 . . . . .	135
<b>附录 B 向量函数微积分部分的证明</b>	<b>137</b>
B.1 实空间上的一些拓扑概念 . . . . .	137
B.2 向量函数可微分的必要条件与充分条件 . . . . .	138
B.3 复合函数求导的链式法则 . . . . .	141
B.4 反函数定理和隐函数定理 . . . . .	142
<b>附录 C 曲线坐标系</b>	<b>149</b>
C.1 位置向量的变换 . . . . .	150
C.2 场函数的导数 . . . . .	152





# 第一部分

## 数学部分







# 第一章 集合与映射

## 1.1 集合

集合是近代数学的基本语言。用集合论重述人的直观经验，是近世数学和基于其构建的理论物理的普遍特点。连续介质力学中的大量概念都是依赖集合和映射来引入的。如果不熟悉集合和映射的语言和符号，就很难读懂后面的内容。

一般资料中常见的对集合的定义方式如下：

**定义 1.1.** 集合(*set*)是具有某种特性的事物的整体。构成集合的事物或对象称为元素(*element*)。集合还必须满足：

- 无序性：一个集合中，每个元素的地位是相同的，元素之间是无序的
- 互异性：一个集合中，任何两个元素都不相同，即每个元素只出现一次
- 确定性：给定一个集合及一个事物，该事物要么属于要么不属于该集合，不允许模棱两可。

定义1.1的“确定性”，其实是逻辑学的排中律。具体地，若  $A$  是集合， $x$  是  $A$  的一个元素，则记  $x \in A$ ；若  $y$  不是  $A$  的元素，则记为  $y \notin A$ 。记号“ $x \in A$ ”规定了“ $A$  是集合且  $x$  是  $A$  的元素”。

如果只要有  $x \in A$  就有  $x \in B$ ，则称  $A$  是  $B$  的子集 (*subset*)，或称  $A$  包含于  $B$ 、 $B$  包含  $A$ ，记为  $A \subset B$ 。显然，任一集合都是它自己的子集。

如果  $A \subset B$  且  $B \subset A$ ，则集合  $A$  就是 (*is identical to*)  $B$ ，记为  $A = B^*$ 。如果集合  $A$  与  $B$  的元素都相同，则  $A$  与  $B$  就是同一个集合。一个集合由其所有元素唯一确定。这是集合论的外延公理 (*axiom of extension*)。

如果  $A \subset B$  且  $A \neq B$ ，则称  $A$  是  $B$  的真子集 (*proper subset*)，或称  $A$  真包含于  $B$ 、 $B$  真包含  $A$ ，记作  $A \subsetneq B$ 。

---

\*此处等号“=”的意义应理解为：等号两边的字母是同一集合的不同代号。若写  $A = B$ ，那么  $A$  就是  $B$ 。相应地，不等号“ $\neq$ ”两边的字母是不同集合的代号。若写  $A \neq B$ ，那么  $A$  不是  $B$ 。

没有元素的集合称为空集 (*empty set*), 记作  $\emptyset$ 。空集是唯一的。简要证明: 若  $\emptyset_1$  和  $\emptyset_2$  都是空集且  $\emptyset_1 \neq \emptyset_2$ , 则由空集的上述定义, 要么存在  $x \in \emptyset_1$  且  $x \notin \emptyset_2$ , 要么存在  $y \in \emptyset_2$  且  $y \notin \emptyset_1$ ; 无论哪种情况与  $\emptyset_1$  和  $\emptyset_2$  是空集相矛盾。因此要么  $\emptyset_1$  和  $\emptyset_2$  有一个不是空集, 要么它们是同一个集合, 即“空集是唯一的”。

给定一个集合  $A$ , 我们可以根据  $A$  的元素所需要满足的附加要求, 构建出  $A$  的子集。例如, 设  $A$  是所有偶数的集合, 附加的要求是“比 1 大、比 9 小”, 我们就从  $A$  中找出了 2、4、6、8 这四个元素组成的集合  $B$ 。一般地, 我们将此记作:

$$\{x \in A | x \text{ 需要满足的条件}\}$$

注意, 预先给定一个基本集合  $A$  这一步原则上是不可省略的; “|”后的语句形式是对  $A$  的元素  $x$  的规定, 而不能是其他意义。这是集合论的分类公理 (*axiom of specification*)。

给定两个集合  $A$  和  $B$ , 总存在唯一一个这样的集合  $V$ : 只要  $x \in V$ , 就有  $x \in A$  且  $x \in B$ ; 反之, 若  $x \in A$  且  $x \in B$ , 则有  $x \in V$ 。这样的集合  $V$  的存在性来自分类公理;  $V$  可表示成:

$$V = \{x \in A | x \in B\}$$

$V$  的唯一性简证如下: 若另有一  $V' = \{x \in A | x \in B\}$  且  $V' \neq V$ , 则由外延公理必存在  $x \in V'$  且  $x \notin V$ 。若  $x \in V'$ , 则  $x \in A$  且  $x \in B$ ; 若  $x \notin V$ , 则  $x \notin A$  或  $x \notin B$ , 这两个推论相互矛盾<sup>\*</sup>。因此  $V' = V$  或  $V'$  不存在, 即  $V$  是唯一的。我们把这样的集合  $V$  称作集合  $A$  与  $B$  的交集 (*interset*), 记作  $V = A \cap B$ 。

我们经常还要讨论“集合的集合”, 从而有“元素的元素”。

设  $\mathcal{C}$  是集合的集合, 且  $\mathcal{C} \neq \emptyset$ 。设  $A \in \mathcal{C}$ , 则由分类公理存在以下集合

$$V = \{x \in A | x \in X \Leftrightarrow X \in \mathcal{C}\}$$

其中  $\Leftrightarrow$  是当且仅当 (*if and only if, iff*) 的意思。这一集合  $V$  的唯一性可类似上一段那样得证, 此略<sup>†</sup>。我们称  $V$  是  $\mathcal{C}$  的元素的交集, 记作

$$V = \bigcap_{X \in \mathcal{C}} X$$

集合的交集有如下性质:

1.  $A \cap \emptyset = \emptyset$
2.  $A \cap B = B \cap A$  (交换律)

<sup>\*</sup>由集合定义1.1中的“确定性”。

<sup>†</sup>下文构建的集合的唯一性, 不作说明时, 都由外延公理保证。

3.  $A \cap (B \cap C) = (A \cap B) \cap C$  (结合律)

4.  $A \cap A = A$  (幂等)

5.  $A \subset B \Leftrightarrow A \cap B = A$

如果集合  $A$  和  $B$  的交集是空集, 即  $A \cap B = \emptyset$ , 则称  $A$  与  $B$  是不相交的 (*disjoint*)。比如, 我们有时会说, 某集合的集合  $\mathcal{C}$  中的元素两两不相交 (*pair-wise disjoint*)。

分类公理只允许我们“收窄”一个给定的集合。以下规定的原则将允许我们从已有集合构建出“更大的”集合。

我们可以把任意两个集合  $a, b$  组成一对, 变成一个新的集合, 记作  $\{a, b\}$ , 并规定这样的集合可以存在。这是集合论的配对公理 (*axiom of paring*)。于是有  $a \in \{a, b\}$  和  $b \in \{a, b\}$ 。特别地, 一个集合  $a$  可与其自身“成对”, 得到“ $\{a, a\}$ ”, 但由于集合的元素要满足互异性, 故实际所得到的集合应是  $\{a\}$ 。这种只有一个元素的集合, 称为单元素集 (*singleton*)。注意理解以下事实:  $\emptyset \in \{\emptyset\}$ ,  $\{\emptyset\} \neq \emptyset$ 。

我们可以让若干个集合形成并集。具体地, 我们规定对任意集合的集合  $\mathcal{C}$ , 总存在一个集合  $U$ , 它含有  $\mathcal{C}$  的至少一个元素的所有元素<sup>\*</sup>。这样规定存在的集合  $U$ , 还可能包含不属于  $\mathcal{C}$  中任一集合的元素。但是我们总是可以再利用分类公理, 把  $U$  收窄为恰好只包含  $\mathcal{C}$  中的所有元素的所有元素。具体地, 给定一个集合的集合  $\mathcal{C}$ , 由并集公理必存在上述的  $U$ , 利用分类公理构建以下集合<sup>†</sup>

$$\{x \in U \mid \exists X (X \in \mathcal{C} \wedge x \in X)\}$$

使得对每一  $x \in U$ , 当且仅当  $x$  属于  $\mathcal{C}$  的某个元素  $X$ ,  $x$  属于上列集合。因此上列集合包括且仅包括  $\mathcal{C}$  中的所有元素的所有元素。我们称上列集合为  $\mathcal{C}$  的所有元素的并集 (*union*), 记作

$$\bigcup_{X \in \mathcal{C}} X$$

这是集合论的并集公理 (*axiom of unions*)。特别地, 若  $\mathcal{C} = \emptyset$ , 则  $\bigcup_{X \in \mathcal{C}} X = \emptyset$ , 简单证明: 由并集的定义, 若存在  $a \in \bigcup_{X \in \mathcal{C}} X$ , 则至少存在一个  $X \in \mathcal{C} = \emptyset$  满足  $a \in X$ , 但是显然不存在属于空集的元素  $X$ , 因此不存在所述的  $a$ , 即  $\bigcup_{X \in \mathcal{C}} X$  是空集。

如果  $\mathcal{C}$  是由两个集合  $A$  和  $B$  配对而成, 即  $\mathcal{C} = \{A, B\}$ , 则  $\mathcal{C}$  的元素的并集常以中缀的记法写成:

$$\bigcup_{X \in \{A, B\}} X = A \cup B$$

集合的并集有如下性质:

<sup>\*</sup> $\mathcal{C}$  的元素是集合。

<sup>†</sup>符号  $\exists$  表示“存在一个”或“给定一个”的意思。符号  $\wedge$  表示“且”的意思。

1.  $A \cup \emptyset = A$
2.  $A \cup B = B \cup A$  (交换律)
3.  $A \cup (B \cup C) = (A \cup B) \cup C$  (结合律)
4.  $A \cup A = A$  (幂等)
5.  $A \subset B \Leftrightarrow A \cup B = B$

我们利用并集操作把若干个单元素集结合成一个含有限个元素的集合。例如，

$$\{a, b, c\} = \{a\} \cup (\{b\} \cup \{c\}) = (\{a\} \cup \{b\}) \cup \{c\} = \bigcup_{X \in \{\{a\}, \{b\}, \{c\}\}} X$$

依此类推，任意有限个元素的集合都可由此方法构建\*。

给定集合  $A$  和  $B$ ，集合  $C = \{x \in A | x \notin B\}$  称  $B$  在  $A$  中的相对补集 (*relative complement of  $B$  in  $A$* )，记为  $C = A \setminus B$ 。注意，此处  $B$  不必包含于  $A$ 。

我们常在给定一个全集  $E$  之下讨论其子集在  $E$  中的相对补集。如果默认这一前提，则可简称任一  $E$  的子集  $A \subset E$  在  $E$  中的相对补集为  $A$  的补集，记为  $A^c \equiv E \setminus A^\dagger$ 。

给定全集  $E$  下集合的补集有如下性质：

1.  $(A^c)^c = A$
2.  $\emptyset^c = E$
3.  $E^c = \emptyset$
4.  $A \cap A^c = \emptyset$
5.  $A \cup A^c = E$
6.  $A \subset B \Leftrightarrow B^c \subset A^c$

关于集合的并集、交集，以及给定全集下的补集还有一条重要定律——德摩根定律 (*De Morgan's Laws*)：对任意集合  $A, B$ ，有

$$\begin{aligned} (A \cup B)^c &= A^c \cap B^c \\ (A \cap B)^c &= A^c \cup B^c \end{aligned}$$

给定一个集合  $A$ ，我们规定存在一个集合，暂记作  $\mathcal{P}'(A)$ ，它包含所有  $A$  的子集。这是集合论的幂集公理 (*axiom of powers*)。我们于是可遵守分类公理给出恰好包括  $A$  的所有子集 (包括空集和集合  $A$  本身)，而不包括其他元素的集合：

$$\mathcal{P}(A) = \{X \in \mathcal{P}'(A) | X \subset A\}$$

\*至此，我们可以回过头来重新理解集合的定义1.1中的“无序性”、“互异性”和“确定性”。头两个规定，其实是外延公理的推论。例如，若集合  $A = \{a, b, c\}$ ， $B = \{c, b, a\}$ ，则由外延公理  $A = B$  (无序性)。若集合  $A = \{a, a\}$ ， $B = \{a\}$ ，则由外延公理  $A = B$  (互异性)。最后，定义1.1中的“确定性”，只是逻辑上排中律的要求。

<sup>†</sup>有时，我们使用恒等号“ $\equiv$ ”来表示新引入的符号或者记法代表什么表达式。



我们称  $\mathcal{P}(A)$  为集合  $A$  的幂集 (power set)。

为什么把这样的集合称为“幂集”呢? 若  $A = \emptyset$ , 则  $\mathcal{P}(A) = \{\emptyset\}$ , 有  $1 = 2^0$  个元素; 若  $A = \{a\}$ , 则  $\mathcal{P}(A) = \{\emptyset, \{a\}\}$ , 有  $2 = 2^1$  个元素; 若  $A = \{a, b\}$ , 则  $\mathcal{P}(A) = \{\emptyset, \{a\}, \{b\}, \{a, b\}\}$ , 有  $4 = 2^2$  个元素; ……

注意到, 若  $X \in \mathcal{P}(E)$ , 则有  $X^c \in \mathcal{P}(E)$ 。于是, 默认以  $E$  为全集时, 我们不必逐个讨论  $E$  的子集的补集。设  $\mathcal{C} \subset \mathcal{P}(E)$ , 则  $\mathcal{C}$  中的元素的补集的集合为

$$\mathcal{D} = \{X \in \mathcal{P}(E) \mid X^c \in \mathcal{C}\}$$

这时, 德摩根定律有如下更一般的形式:

$$\begin{aligned} \left( \bigcup_{X \in \mathcal{C}} X \right)^c &= \bigcap_{X \in \mathcal{C}} X^c \\ \left( \bigcap_{X \in \mathcal{C}} X \right)^c &= \bigcup_{X \in \mathcal{C}} X^c \end{aligned}$$

其中我们引入了以下记法惯例:

$$\bigcap_{X \in \mathcal{C}} X^c \equiv \bigcap_{X \in \mathcal{D}} X, \quad \bigcup_{X \in \mathcal{C}} X^c \equiv \bigcup_{X \in \mathcal{D}} X$$

由集合的定义 1.1 所要求的无序性, 给定两个集合  $a, b$ , 它们的配对集合  $\{a, b\}$  是不表示顺序的。我们可以用  $a$  的单元集  $\{a\}$  和  $\{a, b\}$  这两个集合, 配对得到集合  $\{\{a\}, \{a, b\}\} \equiv (a, b)$ , 来表示有序对 (ordered pair)。在  $(a, b)$  的元素中,  $\{a, b\}$  表明我们讨论哪两个元素的有序对, 而  $\{a\}$  表明哪一个元素放在前面。所以,  $(a, b) \neq (b, a)$ 。

给定两个集合  $A, B$ , 是否可以给出所有  $a \in A$  且  $b \in B$  的有序对  $(a, b)$  的集合? 我们留意到, 对任意  $a \in A$  和  $b \in B$  有  $\{a\} \subset A$ ,  $\{b\} \subset B$ ,  $\{a, b\} \subset A \cup B$ ,  $\{a\} \subset A \cup B$ 。可见,  $\{a\}$  和  $\{a, b\}$  都是集合  $A \cup B$  的子集, 故  $(a, b) \in \mathcal{P}(A \cup B)$ ,  $(a, b) \in \mathcal{P}(\mathcal{P}(A \cup B))$ 。换言之, 只要  $a \in A$  且  $b \in B$ , 就有  $(a, b) \in \mathcal{P}(\mathcal{P}(A \cup B))$ 。于是我们可以遵循分类公理, 把所有  $a \in A$  且  $b \in B$  的有序对  $(a, b)$  的集合规定出来, 且其唯一性由外延公理保证\*。故我们可

\*用分类公理、并集公理、配对公理和幂集构建集合  $A$  与  $B$  的笛卡尔集的过程, 用自然语言描述将十分繁琐。以下是采用合式公式 (well-formed formula) 表达的结果, 仅供熟悉此知识的读者参考。

$$A \times B = \{X \in \mathcal{P}(\mathcal{P}(A \cup B)) \mid \varphi(X)\}$$

其中,  $\varphi(X)$  表示关于  $X$  的语句,

$$\varphi(X) = \exists U \exists V \exists W \exists Y (U \in A \wedge V \in B \wedge \phi(W, U, U) \wedge \phi(Y, U, V) \wedge \phi(X, W, Y))$$

而关于  $X, U$  和  $V$  的语句

$$\phi(X, U, V) = \forall Z (Z \in X \leftrightarrow ((X = U) \vee (X = V)))$$

定义由集合  $A$  和  $B$  形成的所有满足  $a \in A$  且  $b \in B$  的有序对的集合为  $A$  与  $B$  的笛卡尔积 (Cartesian product), 记为  $A \times B$ 。

以下是与笛卡尔集有关的一些性质:

1.  $(A \cup B) \times X = (A \times X) \cup (B \times X)$
2.  $(A \cap B) \times (X \cap Y) = (A \times X) \cap (B \times Y)$
3.  $(A \setminus B) \times X = (A \times X) \setminus (B \times X)$
4.  $A = \emptyset$  或  $B = \emptyset \Leftrightarrow A \times B = \emptyset$
5.  $A \subset X$  且  $B \subset Y \Rightarrow A \times B \subset X \times Y^*$
6.  $A \times B \subset X \times Y$  且  $A \times B \neq \emptyset \Rightarrow A \subset X$  且  $B \subset Y$

不难留意到, 笛卡尔积运算不满足交换律和结合律。

多于两个集合的笛卡尔集的严格定义, 需要在介绍完映射的概念后才能给出。

## 1.2 关系

一个集合的元素可与另一个集合的元素形成对应关系。例如, 设  $A$  是所有成年公民的集合, 那么“婚姻”就是定义在  $A$  的任意两个不同元素之间的关系。每对夫妻都是一个有序对  $(a, b) \in A \times A$ 。在实际社会生活中, 我们是先用其他概念对婚姻关系进行定义 (例如当地的《婚姻法》), 再辨别任意两个公民之间是否具有婚姻关系的。但是在集合论中, 我们没有超出集合论的其他概念以供我们独立地定义元素间的一种关系。我们只能视符合某关系的所有有序对的集合为这一关系的定义。例如, 我们不采用既有的《婚姻法》来定义何谓婚姻关系, 而是把所有具有合法婚姻关系的公民对全部列出来组成一个集合, 作为关于“何谓婚姻关系”的一种完整的界定。要辨认  $a, b \in A$  是否婚姻关系, 就只看有序对  $(a, b)$  是否属于上述集合。这种定义关系的方法才是集合论可以普适地采用的。

正式地, 若集合  $R$  的元素都是有序对, 则集合  $R$  就是一个关系 (relation)。若有序对  $(x, y) \in R$ , 则记为  $xRy$ 。习惯上, 一般的关系常用符号“ $\sim$ ”表示, 各种特殊的关系会用特定的符号表示。设  $\sim$  是一个关系, 若  $(x, y) \in \sim$ , 则  $x \sim y$ ; 若  $(x, y) \notin \sim$ , 则记为  $x \not\sim y$ 。关系的定义告诉我们:

1. 关系  $\sim$  是一个有序对的集合。图1.1的箭头表示法可协助我们把“有序对的集合”联系到“关系”一词的日常意义。

其中, 记号  $\forall a$  (关于  $a$  的语句) 表示“对每一/任一满足关于  $a$  的语句规定的  $a$ ”。注意到, 语句  $\phi(X, U, V)$  表示的就是  $X = \{U, V\}$  这件事, 故语句  $\varphi(X)$  就是让  $X = \{\{U\}, \{U, V\}\}$ 。

\*符号  $\Rightarrow$  的意义: (语句 1)  $\Rightarrow$  (语句 2) 表示“若 (语句 1), 则 (语句 2)。”

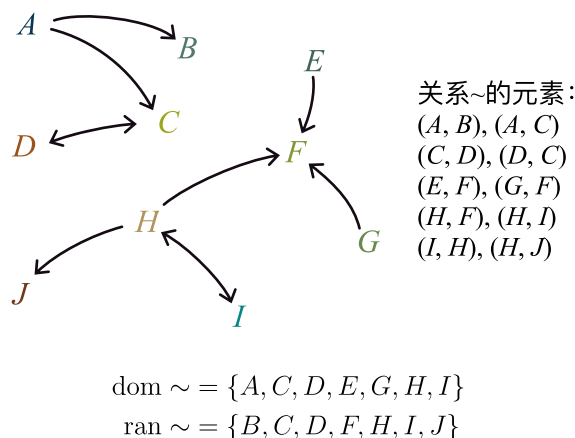


图 1.1: 图中展示了一个关系  $\sim$ 。箭头表示一个有序对中两个元素的先后次序。

2. 任一关系  $\sim$  总可以写成两个集合的笛卡尔积的子集。证明的方法：验证关系  $\sim$  至少可以是下列笛卡尔积

$$\left( \bigcup_{X \in \bigcup_{X' \in \sim} X'} X \right) \times \left( \bigcup_{X \in \bigcup_{X' \in \sim} X'} X \right)$$

的子集\*

3. 关系的元素未必是同一个集合与其自身的笛卡尔集。两个不同集合  $X$  与  $Y$  之间也可以定义某关系  $\sim \subset X \times Y$ 。只要  $x \in X, y \in Y, (x, y) \in \sim$ , 则  $x \sim y$ 。若  $\sim \subset X \times X$ , 则称“ $\sim$  是集合  $X$  上的关系”；若  $\sim \subset X \times Y$ , 则称“ $\sim$  是从集合  $X$  到集合  $Y$  的关系”。

**例 1.1.** 设  $A = \{a, b\}, B = \{1, 2\}$ , 则  $A \times B = \{(a, 1), (a, 2), (b, 1), (b, 2)\}$ 。设关系  $\sim = \{(a, 1), (b, 2)\}$ 。我们不难留意到,  $\sim \subset A \times B$ 。按照关系  $\sim$  的定义, 我们可以写  $a \sim 1, a \not\sim 2$ 。

留意到,  $A \times B$  本身就是一个关系。若  $\sim = A \times B$ , 则  $A$  的任一元素与  $B$  的任一元素之间都有  $\sim$  关系, 即  $\forall a \in A \forall b \in B, a \sim b$ 。

等于“=”关系是任一集合与其自身的笛卡积的子集。具体地, 设  $X$  是一个非空集合, 则  $X \times X$  中所有满足  $x = y$  的有序对  $(x, y)$  的集合就是等于关系。

属于“ $\in$ ”也是一个关系。具体地, 它是  $X \times \mathcal{P}(X)$  满足  $x \in A$  的所有有序对  $(x, A)$  的集合。

\*提示：回顾有序对的定义  $(a, b) \equiv \{\{a\}, \{a, b\}\}$ , 把表达式

$$\bigcup_{X \in \bigcup_{X' \in \sim} X'} X$$

所形成的集合写出来, 可以发现它是关系  $\sim$  的所有有序对中的元素的集合。读者可以尝试以图1.1的例子写出图中关系的  $\bigcup_{X \in \bigcup_{X' \in \sim} X'} X$ ; 它就是  $\{A, B, C, D, E, F, G, H, I, J\}$ 。

空集是有序对的集合（因为空集是集合，且空集不含有任何不是有序对的元素），因此空集也可以是一个关系。

接上列的第 2 条，给定一个关系  $\sim$ ，记  $U_{\sim} \equiv \bigcup_{X \in \bigcup_{X' \in \sim} X'} X$ ，遵循分类公理所构建的集合

$$\{a \in U_{\sim} | \exists b (b \in U_{\sim} \wedge a \sim b)\}$$

为关系  $\sim$  的定义域 (*domain*)，记作  $\text{dom } \sim$ 。集合

$$\{b \in U_{\sim} | \exists a (a \in U_{\sim} \wedge a \sim b)\}$$

为关系  $\sim$  的值域 (*range*)，记作  $\text{ran } \sim$ 。图 1.1 给出了所示关系的定义域和值域。不难留意到，对于任一集合上的等于关系，有  $(\text{dom } =) = (\text{ran } =)$ ；对于任一集合上的属于关系，若  $(\text{dom } \in) = X$ ，则  $(\text{ran } \in) = \mathcal{P}(X) \setminus \{\emptyset\}^*$ 。

**定义 1.2** (等价关系). 设  $\sim$  是集合  $X$  上的一个关系。若

1. 对任一  $x \in X$  都有  $x \sim x$ ，则称关系  $\sim$  是自反的 (*reflexive*)。
2. 对任意  $x \in X$  和  $y \in X$ ，只要  $x \sim y$  就有  $y \sim x$ ，则称关系  $\sim$  是对称的 (*symmetric*)。
3. 对任意  $x \in X$ 、 $y \in X$  和  $z \in X$ ，只要  $x \sim y$  且  $y \sim z$  就有  $x \sim z$ ，则称关系  $\sim$  是传递的 (*transitive*)。

若集合  $X$  上的一个关系  $\sim$  同时满足上述 3 个性质，则称  $\sim$  是  $X$  上的一个等价关系 (*equivalent relation*)。

以图 1.1 为例，如果图 1.1 中的每个元素都有一个从自己回到自己的箭头，那么图中的关系就是自反的；如果图 1.1 中的所有箭头都是双向箭头，那么图中的关系就是对称的。读者可尝试把图 1.1 的关系修改成非自反、非对称，但传递的关系<sup>†</sup>。

**例 1.2.** 设  $X = \{a, b, c\}$ 。  $X$  上的等于关系是  $X$  上的等价关系。它是集合

$$\{(a, a), (b, b), (c, c)\}$$

这一集合共有 3 个元素。同时， $X \times X$  也是  $X$  上的等价关系，它有  $2^3 = 8$  个元素。

一般地，任一非空集合  $X$  上的等于关系是  $X$  上的（除空集外）“最小”的等价关系， $X \times X$  是  $X$  上的最大等价关系。

不等于  $\neq$  只满足对称性。

\*因为  $\emptyset \in \mathcal{P}(X)$ ，但没有元素能够属于  $\emptyset$ 。

†注意这几条定义所要求的“对任意……”，只要有一个例外就可以失效。

任意集合的包含关系具有自反性和传递性，但集合的包含关系没有对任意集合均成立的对称性。事实上，在上一节关于外延公理的段落中已经介绍过，具有对称性的包含关系就是集合的等于关系。

显然，“婚姻”不是“全体成年公民”集合上的等价关系。“婚姻”只满足对称性。

此时我们回过头讨论集合论最基本的关系——从属关系的自反性、对称性和传递性。从属关系的自反性是指，一个集合  $A$  属于它自己， $A \in A$ 。从属关系的对称性是指， $A \in B \Leftrightarrow B \in A$ 。从属关系的传递性是指， $A \in B \wedge B \in C \Rightarrow A \in C$ 。直觉上，这三种性质都不令人舒适，但它们未被直至目前的讨论所禁止。若想禁止上述性质，需要正则公理 (*axiom of regularity*)：给定任一非空集合  $X$ ，则  $X$  中必含有一个元素  $y \in x$  满足  $y \cup X = \emptyset$ ，用符号表述为  $X \neq \emptyset \Rightarrow \exists y (y \in X \wedge y \cup X = \emptyset)$ 。正则公理同时禁止了三种性质（证明从略）。本讲义所使用的集合论遵循正则公理。

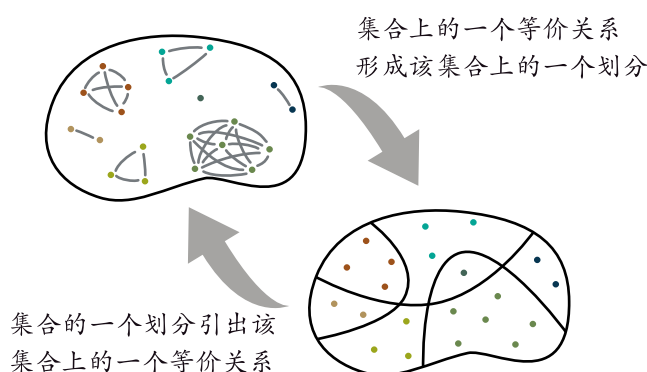


图 1.2: 集合的划分与集合上的等价关系

回到等价关系的讨论。如果集合  $X$  的非空子集的集合  $\mathcal{C}$  满足  $\bigcup_{Y \in \mathcal{C}} Y = X$  且  $\mathcal{C}$  的元素两两不相交，则称集合  $\mathcal{C}$  是  $X$  的一个划分 (*partition*)。换言之，如果  $X$  的若干个非空子集两两不相交，但它们的并集又恰好得到  $X$ ，那么这些子集就好像对集合  $X$  进行“切蛋糕”所得到结果（如图1.2右下的情况）。

若集合  $\mathcal{C}$  是集合  $X$  的一个划分，我们可以由此定义一个关系  $\sim \equiv X/\mathcal{C}^*$ ，使得当且仅当  $X$  的元素  $x, y$  属于  $\mathcal{C}$  的同一个元素时， $x \sim y$ 。正式地，

$$X/\mathcal{C} = \{(x, y) \in X \times X \mid \exists A (A \in \mathcal{C} \wedge \{x, y\} \subset A)\} \quad (1.1)$$

图1.2中，将右下所示的集合的划分中同属一个子集的元素两两连线，就能得到左上所示的关系。这一关系在给定划分  $\mathcal{C}$  下的唯一性由外延公理保证。

\*该记法与刚刚介绍完的  $X/\sim$  无关，是符号“/”的滥用。

可以证明, 这一关系是等价关系:

证明. 验证关系  $\sim \equiv X/\mathcal{C}$  是等价关系, 需一一验证其自反性、对称性和传递性。

1. 自反性: 需证明对任意  $x \in X$ , 有序对  $(x, x) \in \sim$ 。这需要:

(a)  $(x, x) \in X \times x$ 。由  $x \in X$  这显然满足。

(b)  $\exists A \in \mathcal{C}, x \in A$ 。由并集的定义 (式(1.1)),  $\mathcal{C}$  作为一个集合的集合, 对任一  $x \in \bigcup_{A \in \mathcal{C}} A$  必存在  $A \in \mathcal{C}$  满足  $x \in A$ 。现在  $\mathcal{C}$  是集合  $X$  的一个划分, 即  $\bigcup_{A \in \mathcal{C}} A = X$ , 故对任一  $x \in X$  必存在  $A \in \mathcal{C}$  满足  $x \in A$ 。自反性证毕。

2. 对称性: 需证明  $(x, y) \in \sim \Leftrightarrow (y, x) \in \sim$ , 其中  $x, y \in X, x \neq y$ 。显然, 由于  $x, y \in X$ ,  $(x, y) \in X \times X$  且  $(y, x) \in X \times X$ 。若  $(x, y) \in \sim$ , 则由  $\sim$  的定义  $\exists A \in \mathcal{C} \{x, y\} \subset A$ , 故自然有  $(y, x) \in \sim$ ; 反之亦然。对称性证毕。

3. 传递性: 需证明  $(x, y) \in \sim \wedge (y, z) \in \sim \Rightarrow (x, z) \in \sim$ , 其中  $x, y, z \in X, x \neq y, x \neq z, y \neq z$ 。显然, 由于  $x, z \in X$ ,  $(x, z) \in X \times X$ 。由  $\sim$  的定义,  $x \sim y \Rightarrow \exists A \in \mathcal{C}, \{x, y\} \subset A$ ,  $y \sim z \Rightarrow \exists A' \in \mathcal{C}, \{y, z\} \subset A'$ 。由于  $\mathcal{C}$  是  $X$  的一个划分, 由划分的定义, 要么  $A = A'$ , 要么  $A \cap A' = \emptyset$ , 故  $A = A'$ , 即  $\{x, y, z\} \subset A$ 。再由关系  $\sim$  的定义有  $x \sim z$ 。传递性证毕。

□

因此我们称式(1.1)定义的等价关系是由集合  $X$  的划分  $\mathcal{C}$  引出的等价关系 (*equivalent relation induced by the partition  $\mathcal{C}$  of  $X$* )。

上一段介绍的是图1.2右下到左上的定理, 下面我们将介绍相当于图1.2中从左上到右下的定理。

设关系  $\sim$  是集合  $X$  上的一个等价关系, 则集合  $[x]_{\sim} \equiv \{y | y \in X \wedge (\exists x \in X, y \sim x)\}$  称  $x$  关于  $\sim$  的等价类 (*equivalent class*)<sup>\*</sup>。 $X$  的元素关于  $\sim$  的所有等价类的集合, 记作  $X/\sim$ <sup>†</sup>, 称为集合  $X$  在等价关系  $\sim$  下的商集 (*quotient set*)<sup>‡</sup>。如图1.2左上的情况所示, 在一个集合上定义了等价关系。每个元素, 都能通过这一等价关系的传递性联系若干个共同关联的元素, 而形成  $X$  的一个子集。每个这样的子集, 都是  $X$  关于这一等价关系的等价类。

**定理 1.1** (等价关系基本定理). 设  $\sim \subset X \times X$  是集合  $X$  上的一个等价关系, 则  $X$  在  $\sim$  下的商集  $S/\sim$  是  $S$  的一个划分。

\* “类”与“集合”在概念上无实质区别。

† 注意与相对补集的符号相区别。

‡ 正式地,

$$X/\sim \equiv \{A \in \mathcal{P}(X) | \forall x (x \in A \wedge [x]_{\sim} = A)\}$$

证明. 根据划分的定义, 要使  $S/\sim$  是  $S$  的一个划分, 以下 3 条必须同时满足:

1.  $S/\sim$  的元素都不是空集, 即  $\forall [x]_{\sim} \in S/\sim, [x]_{\sim} \neq \emptyset$ ;
2.  $S/\sim$  的元素两两不交, 即  $[x]_{\sim} \neq [y]_{\sim} \Leftrightarrow [x]_{\sim} \cap [y]_{\sim} = \emptyset$ ;
3. 所有  $S/\sim$  的元素并集得到集合  $S$ , 即  $\bigcup_{Y \in S/\sim} Y = S$ 。

具体证明过程暂略\*。

□

**推论 1.1.1.** 由  $X/\sim$  引出的等价关系就是  $\sim$ 。

证明. 证明过程是十分直接的, 暂略。提示: 利用外延公理, 即集合相等的概念。

□

由等价关系基本定理及其推论, 我们可以写

$$\sim = X/\mathcal{C} \Leftrightarrow \mathcal{C} = X/\sim$$

可见, 符号  $/$  的用法使得等价关系、划分和商集之间有类似“集合的除法”的意义 (故称“商集”)。

## 1.3 映射

**定义 1.3 (映射).** 设  $X$  和  $Y$  是集合, 如果由  $X$  到  $Y$  的关系  $f$  同时满足:

1.  $\text{dom} f = X$ ;
2. 对每一  $X$  的元素  $x \in X$ , 有且只有一个  $Y$  的元素  $y \in Y$  满足  $(x, y) \in f$ ,

则称  $f$  是由  $X$  到  $Y$  的映射 (*mapping*), 记作  $f: X \rightarrow Y^{\dagger}$ 。对每一  $(x, y) \in f$ , 称  $y$  是  $x$  在映射  $f$  下的值 (*value*), 记作  $f(x)$ 。

映射定义的第 1 条要求如果违反了, 可通过对集合  $X$  的改动重新得到满足, 而无需改动关系  $f$  本身。例如若  $\text{dom} f \subsetneq X$ , 则令  $X' = \text{dom} f$  并改为讨论由  $X'$  到  $Y$  的关系  $f$ , 就可通过映射定义的第 1 条。然而映射定义的第 2 条如果违反了, 想要重新满足就不得不对关系  $f$  本身进行改动。图 1.3 中的第一个例子就只是一个关系, 而不是一个映射, 除非我们从这一关系中拿掉一个有序对。

给定映射  $f: X \rightarrow Y$ , 我们继续以下讨论:

---

\*证明过程

<sup>†</sup>记号  $f: X \rightarrow Y$  包含的信息是:

1.  $X, Y$  是集合;
2.  $f$  是由  $X$  到  $Y$  的映射。



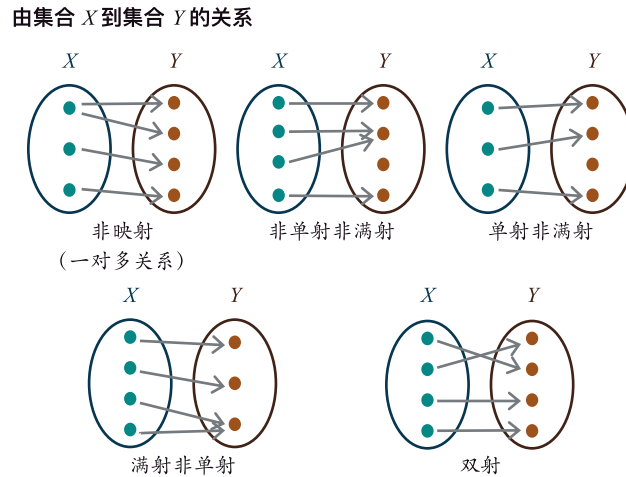


图 1.3: 映射的不同概念示意图。

- 一般地,  $Y$  未必等于  $\text{ran} f$ , 集合  $Y$  称映射  $f$  的陪域 (*codomain*)。
- 若  $\text{ran} f = Y$  则称映射  $f$  是满射 (*surjective mapping*)。图1.3中的第 4 和第 5 个例子都是满射。
- 若  $A \subset X$ , 则集合  $\{y \in Y | \forall x (x \in A \wedge y = f(x))\}$  称集合  $A$  在映射  $f$  下的像 (*image*), 简记为  $f(A)$ 。这一集合可用语言描述为: 由集合  $A$  的所有元素在映射  $f$  下的值组成的集合。易证它是  $Y$  的子集。
- 若对任意  $x_1, x_2 \in X$ ,  $f(x_1) = f(x_2) \Rightarrow x_1 = x_2$ , 则称  $f$  是单射 (*injective mapping*)。可用语言描述为, “单射的输出唯一地确定其输入”。图1.3中的第 3 和第 5 个例子都是单射。
- 如果  $f$  既是满射又是单射, 则称  $f$  是一个双射 (*bijective mapping*)。图1.3中的第 5 个例子是双射。
- 若另一映射  $g: Y \rightarrow Z$ , 可与映射  $f$  构成从  $X$  到  $Z$  的映射  $g \circ f: X \rightarrow Z$ , 且

$$g \circ f(x) = g(f(x)), \forall x \in X$$

则称  $g \circ f$  是  $f$  和  $g$  的复合映射 (*composite mapping*)。

- 如果  $f(x) = x, \forall x \in X$ , 则称映射  $f$  是恒等映射 (*identity mapping*)。
- 如果映射  $g: Y \rightarrow X$  使得复合映射  $g \circ f$  是恒等映射, 则称映射  $f$  是可逆的 (*invertible*), 映射  $g$  是  $f$  的逆映射 (*inverse mapping*)。常将  $f$  的逆映射记作  $f^{-1}$ 。

关于逆映射, 有一条重要的定理——

**定理 1.2.** 双射必存在唯一逆映射。双射的逆映射也是双射。

证明. 为了证明这一定理, 我们首先证明一个引理: 任一单射非满射均存在逆映射。



设  $f: X \rightarrow Y$  是一个单射非满射, 即  $\exists y \notin \text{ran} f, y \in Y$ 。由集合的相关定义此处必有  $\{y|y \in \text{ran} f\} \cup \{y|y \notin \text{ran} f, y \in Y\} = Y$ 。

现定义  $g: Y \rightarrow X$ , 为使  $g$  为一个映射, 它必须对  $y \in \text{ran} f$  和  $y \notin \text{ran} f, y \in Y$  均有定义。现将其定义为:

$$g(y) = \begin{cases} x|_{f(x)=y}, & y \in \text{ran} f \\ \text{任一 } x \in X, & y \notin \text{ran} f, y \in Y \end{cases}$$

则有如下几条结论:

1.  $g(y)$  是映射。因为它对每一  $y \in Y$  均有定义且一个  $y \in Y$  只对应一个  $x \in X$ 。
2.  $g$  是满射。因为, 仅  $y \in \text{ran} f$  情况的定义式就已决定了  $\text{rang} g = X$ 。
3.  $g$  是非单射。因为  $g$  是满射, 再考虑  $y \notin \text{ran} f, y \in Y$  情况的定义式, 就可知  $\exists x \in X$  满足  $x = g(y) = g(y')$ , 其中  $y \neq y', y \in \text{ran} f, y' \notin \text{ran} f, y' \in Y$ 。
4.  $g$  是  $f$  的逆映射。因为, 对于任一  $x \in X$  均有  $g \circ f(x) \equiv g(f(x)) = x$ , 即  $g \circ f = \text{id}_X$ 。
5. 一般地,  $g$  是不唯一的。因为  $y \notin \text{ran} f, y \in Y$  的情况可定义  $g(y)$  等于任一  $x \in X$ , 故只要集合  $X$  不是只有一个元素, 那么  $g$  都不唯一。

该引理证毕。

现在正式证定理1.2。从上面定义的这个  $g$  继续, 如果  $g$  是双射, 则  $g$  不仅是满射, 还是单射。由刚刚证完的引理, 可用类似方法给  $g$  找一个逆映射  $f': X \rightarrow Y$ 。而且, 由于  $\text{rang} g \equiv X$ , 我们无需像定义  $g$  那样为  $f'$  分出  $x \notin \text{rang} g, x \in X$  的情况, 因为不存在这种情况。故

$$f'(x) = y|_{g(y)=x}$$

是  $g$  的逆映射, 且  $f'$  是满射。而且, 把  $g$  的定义代入上式有  $f'(x) = y|_{g(y)=x} = y|_{x|_{f(x)=y}} = f(x)$ , 即  $f'$  不是别的映射而恰为  $f(x)$ 。即  $g$  的逆映射是唯一的。因  $f'$  是满射故  $f$  是满射, 而  $f$  本身就是单射, 故  $f$  是双射。□

我们常把映射写成另一种形式, 并给以另一个名称。具体地, 当我们把由  $I$  到  $X$  的映射  $x: I \rightarrow X$  改称为索引族 (indexed family) 时, 定义域  $I$  就称为索引集 (indexing set), 其元素  $i \in I$  称为索引 (indexes)。映射  $x$  的关于  $i \in I$  的值, 记作  $x_i$ , 称为该索引族的一项 (term)。映射  $x$  的值域, 称作由  $I$  索引的集合 (set indexed by  $I$ ), 或笼统地称其为一个索引集 (indexed set)。我们经常不加分辨地直接把  $\{x_i\}_{i \in I}$  称为一个由  $I$  索引的族 ( $I$ -indexed family)。可见, 我们无非把映射原有概念的名称换了一套新的名称。我们经常讨论的是以集合为项的族, 称为集合的索引族 (indexed family of sets)。

设  $\mathcal{C}$  是集合的集合。如果有  $\mathcal{C}$  恰好还是一个由集合  $I$  索引的集合,  $\mathcal{C} = \{X_i\}_{i \in I}$ , 那么

第一节介绍的  $\mathcal{C}$  的元素的交集和并集就相应有新的表示方式:

$$\bigcap_{X \in \mathcal{C}} X = \bigcap_{i \in I} X_i, \quad \bigcup_{X \in \mathcal{C}} X = \bigcup_{i \in I} X_i$$

下面我们介绍多于两个集合的笛卡尔集的定义\*

**定义 1.4** (笛卡尔积). 设  $\{S_i\}_{i \in I}$  是由  $I$  索引的族, 且它是集合的索引族,  $\{s_i\}_{i \in I}$  也是由  $I$  索引的族, 且  $s_i \in S_i, \forall i \in I$ 。我们称  $\{S_i\}_{i \in I}$  的笛卡尔积是由  $\{S_i\}_{i \in I}$  得出的所有族  $\{s_i\}_{i \in I}$  的集合, 记为

$$\prod_{i \in I} S_i$$

若  $S_i = S, \forall i \in I$ , 则记  $\prod_{i \in I} S_i \equiv S^I$ 。

**例 1.3.** 设  $I = \{a, b\}, X_a = \{a_\alpha, a_\beta\}, X_b = \{b_\alpha, b_\beta\}$ , 则按照笛卡尔积的老定义,

$$X_a \times X_b = \{(a_\alpha, b_\alpha), (a_\alpha, b_\beta), (a_\beta, b_\alpha), (a_\beta, b_\beta)\}$$

其中按照有序对的老定义,  $(x, y) = \{\{x\}, \{x, y\}\}$ 。

按照新定义 1.4 的要求, 我们要在  $X_a$  和  $X_b$  中各选一个元素组成由  $\{a, b\}$  索引的族  $\{x_i\}_{i \in \{a, b\}}$ 。例如, 令  $x_a = a_\beta, x_b = b_\alpha$  所形成的族  $\{x_i\}_{i \in \{a, b\}} \equiv \{x_a, x_b\} = \{a_\beta, b_\alpha\}$  就是其中一个符合要求的族。所有这样的族, 一共有 4 个。因此有

$$\prod_{i \in \{a, b\}} X_i = \{\{a_\alpha, b_\alpha\}, \{a_\alpha, b_\beta\}, \{a_\beta, b_\alpha\}, \{a_\beta, b_\beta\}\}$$

笛卡尔积的老定义与新定义是不冲突的。一般地, 老定义下的笛卡尔积  $X_a \times X_b$  和新定义下的笛卡尔集  $\prod_{i \in \{a, b\}} X_i$  之间总可以定义一个映射  $f: \prod_{i \in \{a, b\}} X_i \rightarrow X_a \times X_b, f(z) = (z_a, z_b), \forall z \equiv \{z_i\}_{i \in \{a, b\}} \in \prod_{i \in I} X_i$ 。记  $z = \{z_i\}_{i \in \{a, b\}}$ , 则按定义 1.4 有  $z_i \in X_i, \forall i \in \{a, b\}$ 。可以证明  $f$  是双射:

**证明.** 设  $z = \{z_i\}_{i \in \{a, b\}}, z' = \{z'_i\}_{i \in \{a, b\}}$  且  $z_a, z'_a \in X_a, z_b, z'_b \in X_b$ 。若  $z \neq z'$ 。由映射  $f$  的定义,  $f(z) = (z_a, z_b), f(z') = (z'_a, z'_b)$ 。由集合相等的定义,  $z \neq z' \Rightarrow (z_a, z_b) \neq (z'_a, z'_b)$ , 即  $f(z) \neq f(z')$ , 即  $f$  是非单射。

---

\*第一节中引入的两个集合的笛卡尔集定义, 无法推广至不可数无穷多个集合间的笛卡尔积。所以, 我们在介绍了映射之后, 在族的基础上可重新定义笛卡尔集。这个新的定义, 在集合个数为两个的情况下, 也导致一种与老定义不同的“有序对”, 但是新定义和老定义得出有序对之间总是一一对应的, 因此无所谓从哪种定义去理解有序对。虽然笛卡尔积的新定义既兼容两个集合间的情况 (甚至把“一个集合的笛卡尔集”也定义了), 又能够推广到不可数无穷个集合间的笛卡尔集, 但是它却不能在一开始就采用, 因为它依赖映射的定义, 而映射是一种关系, 关系的定义依赖有序对的定义。所以我们至少需要先以老定义获得有序对的概念, 才能走到现在这一步。

设  $(u, v) \in X_a \times X_b^*$ , 则以  $\{a, b\}$  索引的族  $x \equiv \{x_i\}_{i \in \{a, b\}}, x_a = u, x_b = v$  满足  $x_a \in X_a, x_b \in X_b$  (按照笛卡尔积的老定义), 按照定义1.4, 有  $x \in \text{dom} f$ 。由于所选取的  $X_a \times X_b$  的元素  $(u, v)$  是任意的, 上述性质对任一  $X_a \times X_b$  的元素都成立, 故  $f$  是满射。

由双射的定义,  $f$  是双射。  $\square$

因此, 笛卡尔集的新定义1.4在集合数为2的情况下所得到的集合, 跟笛卡尔集的老定义所得到的集合, 它们的元素之间是一一对应的。在此情况下老定义和新定义没有本质差别。根据笛卡尔积的新定义, “有序对”又可以定义成索引集有两个元素的族。即  $(x, y) = \{z_i\}_{i \in \{a, b\}}, z_a = x, z_b = y$ 。这时“序”的性质仍被保留, 因为  $(y, x) = \{z_i\}_{i \in \{a, b\}}, z_a = y, z_b = x$  是不同的族, 故有  $(x, y) \neq (y, x)$ 。而且, 按照新定义, 仅通过改变索引集元素的个数, 就可方便地推广出“有序三元组”、“有序四元组”……的定义, 这是比老定义更有利的地方。从今以后, 笛卡尔积就不再采用老定义, 而采用定义1.4。就算若干个两两不同的集合  $X, Y, \dots$  尚未成为一个索引族, 由于易验任一集合的非空集合  $\mathcal{C}$  均可充当其自己的索引集而成为一个索引族, 故由  $X, Y, \dots$  组成的集合  $\{X, Y, \dots\}$  总能成为一个索引族, 从而它们的笛卡尔集仍可通过定义1.4得到定义。更一般地, 给定任一集合的集合  $\mathcal{C}$ , 若  $\mathcal{C} \neq \emptyset$ , 则它的元素的笛卡尔积可由定义1.4记为

$$\prod_{X \in \mathcal{C}} X \equiv \prod_{i \in \mathcal{C}} A_i, \quad A_i = i, \forall i \in \mathcal{C}$$

我们常讨论索引集  $I$  为自然数集  $\mathbb{N}$  的子集<sup>†</sup>的族, 即  $I \subset \mathbb{N}$ 。具体地, 若

$$I = \{a, a+1, a+2, \dots, b-2, b-1, b\}, a, b \in \mathbb{N}, a < b$$

则由  $I$  索引的族可记为  $\{X_i\}_{i=a}^b$ 。相应地, 若该族是集合的族, 则该族的交集、并集和笛卡尔积可分别记为:

$$\bigcap_{i=a}^b X_i, \quad \bigcup_{i=a}^b X_i, \quad \prod_{i=a}^b X_i$$

特别地, 若  $X_i = X, \forall i \in I$ , 令  $n = b - a + 1$ ,  $\{X_i\}_{i=a}^b$  的笛卡尔积可记为  $X^n$ 。例如,  $\mathbb{R}^n$  是所有有序实数  $n$  元组  $(x_1, \dots, x_n), x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}$  的集合。在数学中我们常常会称  $\mathbb{R}^n$  是“ $n$  维”的。因此, 定义1.4的好处是它可以支持各种无穷维空间的构造。

\*此处我们需要规定, 只要集合  $X$  和  $Y$  都是非空集合, 那么它们的笛卡尔集  $X \times Y$  也是非空集合, 即必存在一  $(x, y) \in X \times Y, x \in X, y \in Y$ 。这是集合论的选择公理 (*axiom of choice*)。

<sup>†</sup>本讲义默认读者常识上理解各种数集, 而不再介绍它们的集合论引入。



## 第二章 线性代数

### 2.1 向量空间

#### 2.1.1 数域

读者应该已经熟悉自然数、整数、有理数、实数、复数等数集，以及定义在它们之上的四则运算。现在我们特别关心这些数的集合是否具有对四则运算的封闭性，即集合的元素经过四则运算之后的结果仍属于原集合。具体地，设  $\mathbb{F}$  是数的集合，且在  $\mathbb{F}$  上的四则运算满足以下要求：

1. 加法交换律：  $x + y = y + x, \forall x, y \in \mathbb{F}$
2. 加法结合律：  $x + (y + z) = (x + y) + z, \forall x, y, z \in \mathbb{F}$
3. 零：  $\mathbb{F}$  中存在一个零元素  $0$ ，使得  $x + 0 = x, \forall x \in \mathbb{F}$
4. 对相反数封闭：对任一  $x \in \mathbb{F}$ ，总存在唯一  $\mathbb{F}$  的元素，记作  $-x$ ，满足  $x + (-x) = 0$
5. 乘法交换律：  $xy = yx, \forall x, y \in \mathbb{F}$
6. 乘法结合律：  $x(yz) = (xy)z, \forall x, y, z \in \mathbb{F}$
7. 单位元：  $\mathbb{F}$  中存在一个非零元素  $1$ ，满足  $x1 = x, \forall x \in \mathbb{F}$
8. 对倒数封闭：对  $\mathbb{F}$  中的任一非零元素  $x$ ，总存在唯一元素，记作  $x^{-1}$  或  $1/x$ ，满足  $xx^{-1} = 1$
9. 乘法对加法的分配律：  $x(y + z) = xy + xz, \forall x, y, z \in \mathbb{F}$

则称集合  $\mathbb{F}$  是一个域 (*field*)。易验复数  $\mathbb{C}$ 、实数  $\mathbb{R}$  和有理数  $\mathbb{Q}$  是域。整数  $\mathbb{Z}$ 、自然数  $\mathbb{N}$  不是域。如果一个域  $\mathbb{F}$  的子集  $\mathbb{F}'$  也是域，则称  $\mathbb{F}'$  是  $\mathbb{F}$  的子域 (*subfield*)。例如， $\mathbb{C}$  是  $\mathbb{C}$  的子域； $\mathbb{R}$  是  $\mathbb{C}$  的子域；所有形如  $x + y\sqrt{2}, x, y \in \mathbb{C}$  的复数集合是  $\mathbb{C}$  的子域。

一般地，域的定义不具体规定加法和乘法的具体运算规则。只要一个集合上所谓的加法和所谓的乘法分别满足上列 9 个要求，它就是一个域。在这种一般性下若不作更多规定，将会允许一些奇怪的域，本讲义不深入探讨。在接下来的内容里，每当提到“数域  $\mathbb{F}$ ”，都具体指复数域  $\mathbb{C}$  的任一子域。

### 2.1.2 向量空间的定义和基本性质

**定义 2.1** (向量空间). 给定一个数域  $\mathbb{F}$  和一个非空集合  $\mathcal{V}$ , 如果它们满足:

1.  $\mathcal{V}$  的元素的二元运算 (binary operation) 规则, 称为加法, 记为  $\mathbf{a} + \mathbf{b}$ ,  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ . 该运算满足以下规定:  $\forall \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c} \in \mathcal{V}$ :
  - (a) 封闭性 (closure):  $\mathbf{a} + \mathbf{b} \in \mathcal{V}$
  - (b) 交换律 (commutative) \*:  $\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{b} + \mathbf{a}$
  - (c) 结合律 (associative) †:  $(\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{c} = \mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{c})$
  - (d) 单位元 (identity element):  $\exists \mathbf{0} \in \mathcal{V} : \mathbf{a} + \mathbf{0} = \mathbf{a}$
  - (e) 逆元 (inverse element):  $\forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}, \exists -\mathbf{a} : \mathbf{a} + (-\mathbf{a}) = \mathbf{0}$
2. 数域  $\mathbb{F}$  与  $\mathcal{V}$  的元素间的二元运算规则, 称为标量乘法, 记为  $\alpha \mathbf{a}$ ,  $\alpha \in \mathbb{F}, \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ . 该运算满足以下规定:  $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{F}, \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ :
  - (a)  $\alpha \mathbf{a} \in \mathcal{V}$
  - (b)  $\alpha(\beta \mathbf{a}) = (\alpha\beta) \mathbf{a}$
  - (c)  $1\mathbf{a} = \mathbf{a}$ , 其中 1 是数域  $\mathbb{F}$  的单位元
  - (d)  $\alpha(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \alpha\mathbf{a} + \alpha\mathbf{b}$
  - (e)  $(\alpha + \beta)\mathbf{a} = \alpha\mathbf{a} + \beta\mathbf{a}$

则称  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间 (vector space);  $\mathcal{V}$  的元素  $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \dots$  是向量 (vector);  $\mathbb{F}$  中的数是  $\mathcal{V}$  的标量 (scalar)。

读者可尝试利用定义证明  $0\mathbf{a} = \mathbf{0}, \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ . 由于这条可由定义证明, 故尽管它看上去也很基本, 但并不写在定义中。

在定义 2.1 中, 数域  $\mathbb{F}$  是关于标量乘的运算规定 (2-a) 中的标量所属的数域。任何非空集合, 只要配备了定义 2.1 所规定的运算法则, 就是一个向量空间, 其元素就是向量。因此, 向量是抽象的一般概念。大一的《线性代数与解析几何》课本中的“行/列向量”和“矩阵”, 都只是特例。例 2.1 给出了更多向量空间的例子。这种抽象的定义方式, 使得只要是在抽象的层面上论证得到的性质和定理, 就必然适用于所有具体的例子当中, 使我们学习和发展数学事半功倍。

定义 2.1 中还有若干需要注意的细节。比如, (1-d) 和 (1-e) 都只规定了存在性, 而没有规定唯一性。其实单位元是唯一的; 相对于一个向量的逆元也是唯一的。这两个命题可以由定义 2.1 证明出来, 故无需添加到定义中作为规定。请回顾《线性代数与解析几何》第七章“2. 线性空间的性质”下的所有内容。

---

\*对应的英文单词是形容词。

†对应的英文单词是形容词。

例 2.1. 以下是一些向量空间的例子。

1.  $\mathbb{R}^n$  是所有有序实数  $n$  元组  $(a_i) = (\alpha_1, \dots, \alpha_n), \alpha_i \in \mathbb{R}, i = 1, \dots, n$  的集合。若  $\forall (a_i), (b_i) \in \mathbb{R}^n$ :

$$(a) (a_i) + (b_i) = (\alpha_1 + \beta_1, \dots, \alpha_n + \beta_n);$$

$$(b) \alpha (a_i) = (\alpha \alpha_1, \dots, \alpha \alpha_n), \forall \alpha \in \mathbb{R};$$

$$(c) (0) = (0, \dots, 0);$$

$$(d) -(a_i) = (-\alpha_1, \dots, -\alpha_n);$$

则  $\mathbb{R}^n$  连同上述的运算规定形成数域  $\mathbb{R}$  上的一个向量空间, 又称为实坐标空间。符号  $\mathbb{R}$  或  $\mathbb{C}$  既可表示数域, 又可表示一个一维实或复坐标空间。可以验证, 一维实坐标空间  $\mathbb{R}$  不是数域  $\mathbb{C}$  上的向量空间。

2. 数域  $\mathbb{F}$  上的所有  $m \times n$  矩阵的集合  $\mathbb{F}^{m \times n}$  (连同矩阵的加法和矩阵的标量乘法规定\*) 是一个向量空间。其零向量是  $m \times n$  全零矩阵<sup>[2]§7.1 例 1.3</sup>。

3. 验证: 在开区间  $(a, b)$  上的所有实值一元连续函数的集合是实数域上的向量空间<sup>[2]§7.1</sup>。

4. 验证: 记  $\mathcal{C}^n(a, b)$  为开区间  $(a, b)$  上的所有  $n$  阶连续可导实值一元函数的集合, 它是实数域上的向量空间。

接下来直至定义 2.6, 我们将逐步发现, 定义 2.1 中的性质和运算法则将进一步导致向量空间有一定的维数。

由于“封闭性”的要求, 一个向量空间内的任一向量总能被这一向量空间中的其他向量按所规定的运算法则表达出来。具体地, 若  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间,  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n \in \mathcal{V}$ ,  $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{F}$ , 则依据向量空间的封闭性,  $\sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{a}_i$  也属于  $\mathcal{V}$ , 即这一求和的结果也是一个向量, 该向量可以用前面这个求和表达式来表达。由此引出线性组合、线性表出和线性无关的概念。

**定义 2.2** (线性组合、线性表出、线性无关). <sup>[2]§7.2 定义 2.2、2.3</sup> 若  $\mathcal{V}$  是  $\mathbb{F}$  上的向量空间,  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n \in \mathcal{V}, \alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{F}$ , 则  $\sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{a}_i$  称为这  $n$  个向量  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$  的线性组合 (linear combination)。令  $\mathbf{b} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{a}_i$ , 则称  $\mathbf{b}$  被  $\{\mathbf{a}_i\}$  线性表出<sup>†</sup>。若  $\sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{a}_i = \mathbf{0}$  当且仅当  $\alpha_i = 0 \forall i$ , 则称向量  $\{\mathbf{a}_i\}$  线性无关 (linear independent)。反之, 若存在某不全为零的一组  $\{\alpha_i\}, \alpha_i \in \mathbb{F}, i = 1, \dots, n$  使得  $\sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{a}_i = \mathbf{0}$  则称向量  $\{\mathbf{a}_i\}$  线性相关 (linear dependent)。

由定义 2.2 可证得如下结论<sup>[2]§7.2 定义 2.3 下的“常用结果”</sup>:

1. 任何真包含一组线性无关向量的向量集合是线性相关的。

\* 见<sup>[2]§2.1</sup> 矩阵与矩阵的运算

<sup>†</sup> 集合  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\} \subset \mathcal{V}$  可写为  $\{\mathbf{a}_i\}_{i=1}^n$  或  $\{\mathbf{a}_i\}$ ,  $\{\mathbf{a}_i\}$  的一个有序序列则记为  $(\mathbf{a}_i)$ 。

2. 任何线性无关向量组的子集也是线性无关向量组。
3. 任何含有  $\mathbf{0}$  向量的向量组线性相关, 因为总有  $1 \neq 0$  使得  $1\mathbf{0} = \mathbf{0}$ 。
4. 一个向量组  $S$  是线性无关向量组, 当且仅当  $S$  的所有子集都是线性无关向量组。

向量空间定义中所要求的封闭性保证了向量可类似于我们习惯的数字那样被用作数学表达和运算。因此, 封闭性是一个很重要的性质。那么, 一个向量空间之内, 会不会有一部分子集本身就满足了封闭性呢 (就好像复数与实数之间的关系)? 我们通过考察  $\mathbb{C}^n$  和  $\mathbb{R}^n$  可以举出很多正面的例子。一般地, 如果一个向量空间的子集本身也满足封闭性, 那么它自己也是一个向量空间 (即满足定义 2.1)。

**定义 2.3** (子空间). <sup>[2]</sup>[§7.1 定义 1.2 及其后例题] 令  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的一个向量空间, 如果  $\mathcal{V}$  的子集  $\mathcal{W} \subseteq \mathcal{V}$  也是一个向量空间 (并与  $\mathcal{V}$  采用相同的加法和标量乘定义), 则称  $\mathcal{W}$  是  $\mathcal{V}$  的一个子空间 (subspace)。

按照这一定义, 易证  $\mathcal{W}$  的任意两个向量  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{W}$  和任一标量  $\alpha \in \mathbb{F}$  构成的线性组合  $\alpha\mathbf{a} + \mathbf{b}$  也在  $\mathcal{W}$  内 <sup>[2]</sup>[§7.1 定理 1.1]。

就算向量空间  $\mathcal{V}$  的某子集  $S$  因不满足封闭性而成为不了  $\mathcal{V}$  的子空间,  $S$  内的向量的所有线性组合表出的向量可以形成一个比  $S$  更大的集合, 且满足封闭性, 因而我们可以说由  $S$  生成了一个  $\mathcal{V}$  的子空间, 定义如下。

**定义 2.4** (线性生成空间). 若  $S$  是向量空间  $\mathcal{V}$  的非空子集, 即  $S \subseteq \mathcal{V}, S \neq \emptyset$ , 那么  $S$  内的向量的所有线性组合的集合  $\mathcal{W}_S$  也是一个向量空间, 称为由  $S$  线性生成的子空间 (the subspace spanned by  $S$ ), 记为  $\mathcal{W}_S \equiv \text{span} S$ 。

换句话说,  $\mathcal{W}_S$  中的向量都能由  $S$  的向量线性表出。一个直接的结论就是  $S \subseteq \mathcal{W}_S$ , 因为一个向量总能被它自己线性表出。

### 例 2.2.

- 易验证, 三维实坐标空间  $\mathbb{R}^3$  的子集  $P = \{(x_1, x_2, x_3) | x_1 = 0, x_2, x_3 \in \mathbb{R}\}$  具有封闭性, 因此它是  $\mathbb{R}^3$  的子空间。
- 设  $Q$  是  $\mathbb{R}^3$  的子集  $\{(2, 1, 3), (1, 0, 1)\}$  线性生成的子空间, 常记为

$$Q = \text{span} \{(2, 1, 3), (1, 0, 1)\}$$

则可验  $\{(7, 2, 9)\} \in Q$ 。

- 如果用有序实数三元组表示从原点  $(0, 0, 0)$  出发的矢量, 则上例中的  $(2, 1, 3), (1, 0, 1)$  的两个矢量不共线 (易验它们线性无关), 子空间  $Q$  是由这两个矢量所确定的平面。



从上面的例子看到，一个向量空间与其子空间之间的关系，暗示了某种维度的概念。我们首先可以明确“一个向量空间维数”的一般意义，但需要先引入“基”的概念。

**定义 2.5** (向量空间的基). [2][§7.2 定义 2.4] 如果向量空间  $\mathcal{V}$  是其子空间  $B$  的线性生成空间 (即  $\mathcal{V} = \text{span}B$ , 且  $B$  内的所有向量线性无关, 则称  $B$  是  $\mathcal{V}$  的一组基 (*basis*)。如果  $B$  含有有限个向量, 则称  $\mathcal{V}$  是有限维向量空间。

上一定义仅引入了“有限维”的概念, 但没有具体涉及到“维数是几”的问题。因为按目前已有的定义,  $\mathcal{V}$  内可能可以找出不止一组满足定义的基, 而这些基是否必然都具有相同个数的向量? 只有当这个问题的答案是肯定的, 我们才能通过把它们的个数统一定义为  $\mathcal{V}$  的维数, 来使得向量空间具有确定的维数。下面的定理解决了这个问题。

**定理 2.1.** 有限维向量空间的每组基具有相同个数的线性无关向量。

证明. 此略[2]“(3) 的证明”, p. 171[3]§2.3, Theorem 4, p. 44。

□

有了这一定理, 我们就可以直接把有限维向量空间的维数定义为它的任一组基的向量个数——

**定义 2.6** (有限维向量空间的维数). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间, 它的维数 (*dimension*), 记为  $\dim \mathcal{V}$ , 是它的任一组基的向量个数。规定: 零向量空间 (只由一个零向量组成的向量空间) 的维数是 0。

由定理 2.1 还可直接得到如下推论, 它们的证明与定理 2.1 的证明过程很类似, 故从略。

**推论 2.1.1.** 设  $\mathcal{V}$  是一个有限维向量空间, 其维数  $\dim \mathcal{V} = n$ , 则

1.  $\mathcal{V}$  的任一含有多于  $n$  个向量的子集都是线性相关向量组。
2.  $\mathcal{V}$  的任一向量个数少于  $n$  的子集都不能线性生成整个  $\mathcal{V}$  (即这样的子集的线性生成空间总是  $\mathcal{V}$  的真子集)。
3.  $\mathcal{V}$  的任一子空间  $\mathcal{W}$  的维数不大于  $\mathcal{V}$  的维数, 即  $\dim \mathcal{W} \leq \dim \mathcal{V}$ ; 当且仅当  $\mathcal{W} = \mathcal{V}$  时取等号。

这一推论的第 3 条的一个例子就是之前的例 2.2。

**例 2.3.** 验证以下命题——

- 如果把一维实坐标空间  $\mathbb{R}$  看作是实数域  $\mathbb{R}$  上的向量空间, 则  $\{1\}$  是其一组基, 故一维实坐标空间  $\mathbb{R}$  是实数域  $\mathbb{R}$  上的一维向量空间。

- 如果把一维复坐标空间  $\mathbb{C}$  看作是实数域  $\mathbb{R}$  上的向量空间, 则  $\{1, i\}$  是其一组基, 故一维复坐标空间  $\mathbb{C}$  是实数域  $\mathbb{R}$  上的二维向量空间。
- 如果把一维复坐标空间  $\mathbb{C}$  看作是复数域  $\mathbb{C}$  上的向量空间, 则  $\{1\}$  是其一组基, 故一维复坐标空间  $\mathbb{C}$  是复数域  $\mathbb{C}$  上的一维向量空间。

### 2.1.3 向量的坐标

到此为止, 我们未具体地阐明“向量”是什么, 也未具体地规定加法和标量乘法如何进行。“这种抽象性使我们可以把不同的数学对象统一到线性空间这一概念之下。”<sup>[2]p. 167</sup>不过, 通过引入“坐标”的概念, 我们又使得任一抽象向量都能用一组有序数组来唯一地表示, 从而使抽象的向量之间的运算得以由具体的有序数组的运算来代替 (就像我们以往在《线性代数》课中所熟悉的那样)。

**定义 2.7** (向量在给定有序基下的坐标). 若  $\mathcal{V}$  是一个  $n$  维向量空间,  $\mathcal{V}$  内的一组线性无关的有序向量序列  $(\mathbf{a}_i)$  线性生成整个  $\mathcal{V}$ , 则称这组有序向量序列  $B$  为  $\mathcal{V}$  的一组有序基 (ordered basis)。由定义 2.5, 任一向量  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}$  均可表达为  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{a}_i$ , 进而, 任一  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}$  在给定有序基下都唯一对应  $\mathbb{F}^n$  中的一个有序  $n$  元数组  $(x_i)^*$ , 我们称这一有序  $n$  元数组  $(x_i)$  为向量  $\mathbf{x}$  在有序基  $B$  下的坐标 (coordinate)。

基的原始定义 (2.5) 仅要求基是一个集合, 没有有序性的规定。故我们可以书写 “ $B = \{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$  是某向量空间的一组基”。但由于集合的元素是无序的, 用一组基向量表出任意一个  $n$  维向量时所使用的  $n$  个标量, 若只形成一个集合, 那么这一标量集合的元素变换不同的顺序去与基向量组合, 将线性表出不同的向量。因此我们必须给基向量规定顺序, 形成有序基, 才能说出“一个向量的第  $i$  个坐标”。换句话说, 向量坐标的定义需要基于有序基, 而非仅是基向量的一个集合。所以定义 2.7 才特别增加了“有序”的要求。在本讲义中, 我们都用同一个符号来表示作为集合而言的一组基 (例如 “ $B = \{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$  是某向量空间的一组基”) 和一组有序基 (例如 “ $B = (\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n)$  是某向量空间的一组有序基”)。

在定义 2.7 中提到的向量  $\mathbf{x}$  与其在有序基  $B$  下的坐标  $(x_1, \dots, x_n)$  之间的唯一对应性, 可以很方便地证明。沿用定义 2.7 中的记法, 若另有某  $(y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{F}^n$  满足  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n y_i \mathbf{a}_i$ , 其中至少有一  $y_k \notin \{x_1, \dots, x_n\}$ , 则  $\mathbf{x} - \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n (x_i - y_i) \mathbf{a}_i = \mathbf{0}$  且  $(x_1 - y_1, \dots, x_n - y_n)$  中有一个数  $x_k - y_k \neq 0$ , 与  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$  线性无关矛盾。故  $(x_1, \dots, x_n)$  对  $\mathbf{x}$  是唯一的。

有了坐标的定义, 在给定基下,  $n$  维向量空间  $\mathcal{V}$  中的每一个向量就都与  $\mathbb{F}^n$  中的一个有序  $n$  元数组形成了一一对应的关系。由  $\mathcal{V}$  和  $\mathbb{F}$  的封闭性, 没有一个向量不对应一个数组, 反

\*这里的唯一性可参考 [2]§7.2 定义 2.3 下“(3) 的证明”。

之亦然。易验，通过向量的加法和标量乘法所得到的新向量所对应的坐标，就是原向量的坐标按照  $\mathbb{F}^n$  上的加法和标量乘法运算的结果<sup>\*</sup>。但是要注意， $n$  维实坐标空间  $\mathbb{R}^n$  中的一个向量  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  本身就是一个有序实数  $n$  元组  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $x_i \in \mathbb{R}, i = 1, \dots, n$ 。在选定  $\mathbb{F}^n$  某组有序基  $B = (\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n)$  下（这些基向量本身也都是有序实数  $n$  元组），向量  $\mathbf{x}$  的坐标可能又是另一个不同的有序实数  $n$  元组  $(\chi_1, \dots, \chi_n)$ 。正确的表示是  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \chi_i \mathbf{e}_i$ ，或称向量  $\mathbf{x}$  在有序基  $B$  下的坐标是  $(\chi_1, \dots, \chi_n)$ ，但不能写成  $\mathbf{x} = (\chi_1, \dots, \chi_n)$ <sup>†</sup>。

**例 2.4.** 设  $B = \{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$  是  $\mathbb{R}^3$  的一组有序基，其中

$$\alpha_1 = (1, 0, -1), \quad \alpha_2 = (1, 1, 1), \quad \alpha_3 = (1, 0, 0)$$

请问向量  $(a, b, c)$  在  $B$  下的坐标表达式？

在本讲义中，无论是  $n$  维向量  $\mathbf{x}$  本身还是其在某基的下的坐标，都一律写成  $n \times 1$  矩阵（列向量）；为方便，在文字段落中表示为  $1 \times n$  矩阵（行向量）的转置，即  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)^\top$ 。这里的转置可直接按以前在《线性代数》课中学过的意义来理解。但本讲义会对向量转置的概念进行正式的定义。

### 2.1.4 向量的内积与范

在本节中，我们在向量空间的基础上再增加一些性质和运算法则，使得“正交”、“单位向量”的概念得以引入，同时也介绍其他相关的概念。

**定义 2.8 (内积).** 数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间  $\mathcal{V}$  中两向量  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$  的内积 (*inner product*) 记为  $(\mathbf{a}|\mathbf{b})$ ，其中运算  $(\cdot|\cdot)$  是由  $\mathcal{V} \times \mathcal{V}$  到  $\mathbb{F}$  的映射，满足以下规定<sup>‡</sup>：  $\forall \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c} \in \mathcal{V}, \alpha \in \mathbb{F}$

1.  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = \overline{(\mathbf{b}|\mathbf{a})}$
2.  $(\alpha \mathbf{a}|\mathbf{b}) = \alpha (\mathbf{a}|\mathbf{b})$
3.  $(\mathbf{a} + \mathbf{b}|\mathbf{c}) = (\mathbf{a}|\mathbf{c}) + (\mathbf{b}|\mathbf{c})$
4.  $(\mathbf{a}|\mathbf{a}) \in \mathbb{R}$  且  $(\mathbf{a}|\mathbf{a}) \geq 0$ ，当且仅当  $\mathbf{a} = \mathbf{0}$  时取等号。

带有一种内积运算规定的向量空间叫做内积空间 (*inner product space*)。

由内积运算要求的第 3 条易知  $\forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}, (\mathbf{a}|\mathbf{0}) = 0$ ，因为  $\forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$  均有  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{0} + \mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{0}) + (\mathbf{a}|\mathbf{b}) \Rightarrow (\mathbf{a}|\mathbf{0}) = 0$ 。由内积定义还可以推出：  $\forall \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c} \in \mathcal{V}, \alpha \in \mathbb{F}$

$$(\mathbf{a}|\alpha \mathbf{b} + \mathbf{c}) = \overline{\alpha} (\mathbf{a}|\mathbf{b}) + (\mathbf{a}|\mathbf{c})$$

<sup>\*</sup> “利用基和坐标可把线性空间的运算变得更具体。”<sup>[2]p.173</sup>。

<sup>†</sup> 这里的概念区分可参见<sup>[2]§7.1 例题 2.1</sup>。

<sup>‡</sup> 上划线表示复数共轭

即从内积的后一个向量提出标量到内积之外时，这一标量要取复数共轭。

内积的定义中设置复数共轭是必要的。否则将面临如下的矛盾：由  $(\mathbf{a}|\mathbf{a}) > 0 \forall \mathbf{a} \neq \mathbf{0}$ ，竟然有  $(i\mathbf{a}|i\mathbf{a}) = -1(\mathbf{a}|\mathbf{a}) > 0$ 。但是，到底是规定从内积的前一个向量提出的标量要取复数共轭（很多物理书习惯），还是从内积的后一个向量提出的标量要取复数共轭（本讲义的定义方式，也是很多数学书的习惯）？这个惯例的不同，有时会造成重要的差别。我们可以把两种惯例的内积定义用不同的括号来区分，使得这两种惯例的内积的关系是：

$$(\mathbf{x}|\mathbf{y}) \equiv \langle \mathbf{y}|\mathbf{x} \rangle$$

上面的三角括号定义与量子力学中的狄拉克 bra-ket 标记的规定是相同的。由于本讲义的流变学部分不涉及复数域上的向量空间，因此不再详述，可参考[4]§1.3.1。

### 例 2.5.

1. 在  $\mathbb{F}^n$  上可定义这样的内积：对于  $\mathbf{a} = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)^\top, \mathbf{b} = (\beta_1, \dots, \beta_n)^\top \in \mathbb{F}$ ， $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) \equiv \sum_j \alpha_j \overline{\beta_j}$ ，称为  $\mathbb{F}^n$  上的标准内积（standard inner product）。 $\mathbb{R}^n$  上的标准内积又可记为点乘（dot product） $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ 。
2. 记  $\mathbb{C}(a, b)$  为所有定义在实开区间  $(a, b)$  上的复数值一元函数的集合，若通过  $(a, b)$  上的恒正函数  $w(x)$  定义内积运算  $(f|g) = \int_a^b w(x) f(x) \overline{g(x)} dx, \forall f, g \in \mathbb{C}(a, b)$ ，验证  $\mathbb{C}(a, b)$  是一个内积空间。

由内积的一般定义可直接证明柯西–施瓦茨不等式（Cauchy–Schwarz inequality），故该不等式在任一内积空间上都成立。

**定理 2.2.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的一个内积空间，则有  $\forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ ,

1. 柯西–施瓦茨不等式： $|(a|b)|^2 \leq (a|a)(b|b)$
2.  $(a|b) = \operatorname{Re}(a|b) + i \operatorname{Re}(a|ib)$

证明. 当  $\mathbf{a} = \mathbf{0}$  时，不等式取等号成立。当  $\mathbf{a} \neq \mathbf{0}$  时，令

$$\mathbf{c} = \mathbf{b} - \frac{(\mathbf{b}|\mathbf{a})}{(\mathbf{a}|\mathbf{a})} \mathbf{a}$$

则可验证  $(\mathbf{c}|\mathbf{a}) = 0$ ，且

$$\begin{aligned} 0 \leq (\mathbf{c}|\mathbf{c}) &= \left( \mathbf{b} - \frac{(\mathbf{b}|\mathbf{a})}{(\mathbf{a}|\mathbf{a})} \mathbf{a} \middle| \mathbf{b} - \frac{(\mathbf{b}|\mathbf{a})}{(\mathbf{a}|\mathbf{a})} \mathbf{a} \right) \\ &= (\mathbf{b}|\mathbf{b}) - \frac{|(\mathbf{b}|\mathbf{a})|^2}{(\mathbf{a}|\mathbf{a})} \\ &\Leftrightarrow |(\mathbf{a}|\mathbf{b})|^2 \leq (\mathbf{a}|\mathbf{a})(\mathbf{b}|\mathbf{b}) \end{aligned}$$

由  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = \operatorname{Re}(\mathbf{a}|\mathbf{b}) + i\operatorname{Im}(\mathbf{a}|\mathbf{b})$  和  $\operatorname{Im}(\alpha) = \operatorname{Re}(-i\alpha) \forall \alpha \in \mathbb{F}$ , 有  $\operatorname{Im}(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = \operatorname{Re}(-i(\mathbf{a}|\mathbf{b})) = \operatorname{Re}(\mathbf{a}|i\mathbf{b})$ , 故  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = \operatorname{Re}(\mathbf{a}|\mathbf{b}) + i\operatorname{Re}(\mathbf{a}|i\mathbf{b})$ .  $\square$

除了内积空间, 我们还可以为一个向量空间引入范的规定, 得到赋范向量空间。

**定义 2.9** (向量的范). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  向量空间,  $\mathcal{V}$  上的范 (*norm*) 作用于  $\mathcal{V}$  中的任一向量, 记为  $\|\mathbf{x}\|$ , 并满足:

1. 非负性:  $\|\mathbf{x}\| \geq 0, \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}$
2. 调和性:  $\|\alpha\mathbf{x}\| = |\alpha| \|\mathbf{x}\|, \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}, \alpha \in \mathbb{F}$
3. 三角不等式:  $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{x}\| + \|\mathbf{y}\|, \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathcal{V}$

带有一种范的定义的向量空间叫赋范向量空间 (*normed vector space*)。

我们注意到, 赋范向量空间也有一个总成立的不等式——三角不等式。与内积空间的柯西-施瓦茨不等式不同, 赋范向量空间的三角不等式是在范的定义中直接规定的, 而无法作为定理由之前两个规定证明出来。我们主观上就希望向量的范满足这样的性质, 因为“范”是我们为向量定义的一种“长度”的概念, 所以希望它能与欧几里得几何公设规定的性质相兼容。

一个赋范向量空间  $\mathcal{V}$  中, 范为 1 的向量称为单位向量 (*unit vector*), 在本讲义中单位向量会加一个小帽子来特别表示:  $\|\hat{\mathbf{a}}\| = 1, \hat{\mathbf{a}} \in \mathcal{V}$ 。赋范向量空间  $\mathcal{V}$  的任一向量  $\mathbf{x}$  均可通过  $\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{x}/\|\mathbf{x}\|$  归一化为一个单位向量 (由范的调和性和易验)。

不管是内积的定义、还是范的定义, 都没有具体规定计算方法。只要满足定义的一般要求, 我们可以为同一个向量空间赋予不同内积或范的规定。向量的范的其中一种常用的定义是: 设  $\mathcal{V}$  是内积空间, 向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$  的范  $\|\mathbf{a}\| \equiv (\mathbf{a}|\mathbf{a})^{\frac{1}{2}}$ 。我们把这一定义称为欧几里得范 (*Euclidean norm*)。其他范的定义则为非欧几里得范, 例如在  $\mathbb{R}^n$  上, 还可以有如下范的定义。对任一  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $\|\mathbf{x}\| = \max\{|x_1|, \dots, |x_n|\}^*$ 。一般地, 由于给一个向量空间引入内积定义的方式本身就可以有多种, 依赖内积的范的定义也会有多种。对于有些向量空间, 范的定义可以不依赖内积。

由于有限维向量空间上定义的不同范之间是等价的 (见 §A.1), 故我们实际只需以欧几里得范为代表进行后续的讨论, 未经说明的话, 一般提到有限维向量空间上的范都指欧几里得范。

以下定理说明, 在一定条件下, 我们能够用范的一般定义构造一个内积, 使任何一个尚未定义内积的赋范空间成为一个内积空间。而且特别地, 这一种范就是欧几里得范。

---

\*请验证它满足定义 2.9。

**定理 2.3.** 一个赋范向量空间是一个内积空间，当且仅当该空间的范满足极化恒等式 (polarization identity)，即

$$\|\mathbf{a} + \mathbf{b}\|^2 + \|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|^2 = 2\|\mathbf{a}\|^2 + 2\|\mathbf{b}\|^2$$

证明. 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的一个赋范向量空间，若定义二元运算：

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}|\mathbf{b}) &= \frac{1}{4}\|\mathbf{a} + \mathbf{b}\|^2 - \frac{1}{4}\|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|^2 + \frac{i}{4}\|\mathbf{a} + i\mathbf{b}\|^2 - \frac{i}{4}\|\mathbf{a} - i\mathbf{b}\|^2 \\ &= \frac{1}{4} \sum_{n=1}^4 i^n \|\mathbf{a} + i^n \mathbf{b}\|^2, \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V} \end{aligned}$$

可验证上式满足内积定义，且  $\|\mathbf{a}\|^2 = (\mathbf{a}|\mathbf{a})^{\frac{1}{2}}$ ，即该范就是欧几里得范。  $\square$

上面的等式在几何上等价于平行四边形法则 (parallelogram law)。特别地，对于  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$  有  $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \frac{1}{4}\|\mathbf{a} + \mathbf{b}\|^2 - \frac{1}{4}\|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|^2$ 。

柯西-施瓦茨不等式、三角不等式和极化恒等式在很多定理的证明中经常用到，但它们的含义及适用范围需要区分清楚。由定理 2.2，柯西-施瓦茨不等式是对任一内积空间均成立的。由定义 2.9，三角不等式是对任一赋范向量空间均成立的。而由定理 2.3 可知，满足极化恒等式的赋范空间必然也是一个内积空间，从而两种空间得到了统一。特别地，欧几里得范是同时满足三角不等式和极化恒等式的范。

下面我们由内积空间的性质引入正交 (orthogonal) 及相关的概念。

**定义 2.10 (正交).** 给定内积空间  $\mathcal{V}$  中的向量  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ ，若  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = 0$ ，则称  $\mathbf{a}$  与  $\mathbf{b}$  是正交的 (orthogonal)。若  $S$  是  $\mathcal{V}$  的一个子集，且  $S$  中的向量两两正交，则称  $S$  是  $\mathcal{V}$  的一个正交集 (orthogonal set)。若  $\mathcal{V}$  还是一个赋范向量空间，且  $\mathcal{V}$  的一个正交集  $S$  中的向量均满足  $\|\hat{\mathbf{e}}\| = 1 \forall \hat{\mathbf{e}} \in S$ ，则称  $S$  是规范正交集 (orthonormal set)。

易验，零向量与同一内积空间的任意向量都正交。

**例 2.6.** [2]§7.2 例题 2.2 在数域  $\mathbb{F}$  上的  $n \times n$  矩阵的空间  $\mathbb{F}^{n \times n}$  中，记  $E^{pq}$  为仅第  $p$  行、第  $q$  列为 1，其余为 0 的  $n \times n$  矩阵。则由这  $n^2$  个矩阵  $E^{pq}, p = 1, \dots, n, q = 1, \dots, n$  组成的集合是规范正交集。其中  $\mathbb{F}^{n \times n}$  上的内积定义是  $(A|B) \equiv \sum_{j,k} A_{jk} \overline{B_{jk}}, \forall A, B \in \mathbb{F}^{n \times n}$ 。

以下定理证明任意一组两两正交的非零向量线性无关。限定“非零”是因为，含零向量的任何向量组线性相关，但零向量又与任一向量正交。还需注意的是线性无关向量组未必都是两两正交的。

**定理 2.4.** 正交集中的所有非零向量线性无关。



证明. 设  $\mathcal{V}$  是内积空间,  $S$  是  $\mathcal{V}$  的一个正交集,  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_m \in S$ . 令  $\mathbf{b} = \beta_1 \mathbf{a}_1 + \dots + \beta_m \mathbf{a}_m$ , 则

$$\begin{aligned} (\mathbf{b}|\mathbf{a}_k) &= \left( \sum_j \beta_j \mathbf{a}_j \middle| \mathbf{a}_k \right) \\ &= \sum_j \beta_j (\mathbf{a}_j|\mathbf{a}_k) \\ &= \beta_k (\mathbf{a}_k|\mathbf{a}_k), k = 1, \dots, m \\ \therefore (\mathbf{a}_k|\mathbf{a}_k) &\neq 0 \\ \therefore \beta_k &= \frac{(\mathbf{b}|\mathbf{a}_k)}{\|\mathbf{a}_k\|^2}, k = 1, \dots, m \end{aligned}$$

考察上式可验证  $\mathbf{b} = \mathbf{0} \Leftrightarrow \beta_1 = \dots = \beta_m = 0$ . □

由定理2.4以及子空间、线性生成空间的定义 (2.3、2.4), 内积空间  $\mathcal{V}$  的任一正交集  $S$  总能线性生成  $\mathcal{V}$  的一个子空间。若内积空间  $\mathcal{V}$  的一组基  $B$  是正交集, 则称  $B$  为  $\mathcal{V}$  的正交基 (orthogonal basis)。如果  $\mathcal{V}$  是赋范内积空间, 其一组基  $B$  是规范正交集, 则称  $B$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基 (orthonormal basis)。

定理2.4的证明也给出了由一个赋范内积空间的任一组基经格拉姆-施密特正交化过程 (Gram-Schmidt process) 获得一组规范正交基的方法, 作为定理如下。

**定理 2.5.** 设  $\mathcal{V}$  是内积空间,  $\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n \in \mathcal{V}$  是一组线性无关向量。那么总是可以由它们构建一组两两正交的向量  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n \in \mathcal{V}$  使得对于每一  $k = 1, \dots, n$ , 向量组  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_k\}$  都是由  $\{\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_k\}$  线性生成的空间的一组基。

证明. 采用数学归纳法。作为  $k = 1$  的情况, 令  $\mathbf{a}_1 = \mathbf{b}_1$ , 则命题显然成立。假设当  $k = m$  时命题成立, 即  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_m\}, m < n$  是已经构建好的满足命题要求的正交向量, 则对每一  $k = 1, \dots, m$ ,  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_k\}$  是由  $\{\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_k\}$  线性生成的子空间的正交基。令

$$\mathbf{a}_{m+1} = \mathbf{b}_{m+1} - \sum_{k=1}^m \frac{(\mathbf{b}_{m+1}|\mathbf{a}_k)}{(\mathbf{a}_k|\mathbf{a}_k)} \mathbf{a}_k$$

则有  $\mathbf{a}_{m+1} \neq \mathbf{0}$ , 否则  $\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_m, \mathbf{b}_{m+1}$  线性相关, 因  $\mathbf{b}_{m+1}$  可由  $\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_m$  线性表出。由上式还可知, 对每一  $j = 1, \dots, m$  均有

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}_{m+1}|\mathbf{a}_j) &= (\mathbf{b}_{m+1}|\mathbf{a}_j) - \sum_{k=1}^m \frac{(\mathbf{b}_{m+1}|\mathbf{a}_k)}{(\mathbf{a}_k|\mathbf{a}_k)} (\mathbf{a}_k|\mathbf{a}_j) \\ &= (\mathbf{b}_{m+1}|\mathbf{a}_j) - (\mathbf{b}_{m+1}|\mathbf{a}_j) \\ &= 0 \end{aligned}$$

所以  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_{m+1}\}$  是一个非零正交集。由定理 2.4, 它们线性无关。故  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_{m+1}\}$  也是由  $\{\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_{m+1}\}$  线性生成的子空间的正交基。  $\square$

特别地, 对  $n = 4$ ,

$$\begin{aligned}\mathbf{a}_1 &= \mathbf{b}_1 \\ \mathbf{a}_2 &= \mathbf{b}_2 - \frac{(\mathbf{b}_2|\mathbf{a}_1)}{(\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_1)}\mathbf{a}_1 \\ \mathbf{a}_3 &= \mathbf{b}_3 - \frac{(\mathbf{b}_3|\mathbf{a}_1)}{(\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_1)}\mathbf{a}_1 - \frac{(\mathbf{b}_3|\mathbf{a}_2)}{(\mathbf{a}_2|\mathbf{a}_2)}\mathbf{a}_2 \\ \mathbf{a}_4 &= \mathbf{b}_4 - \frac{(\mathbf{b}_4|\mathbf{a}_1)}{(\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_1)}\mathbf{a}_1 - \frac{(\mathbf{b}_4|\mathbf{a}_2)}{(\mathbf{a}_2|\mathbf{a}_2)}\mathbf{a}_2 - \frac{(\mathbf{b}_4|\mathbf{a}_3)}{(\mathbf{a}_3|\mathbf{a}_3)}\mathbf{a}_3\end{aligned}$$

**推论 2.5.1.** 每个有限维赋范内积空间都有一组规范正交基。

证明. 只需要对采用格拉姆-施密特正交化过程得到的正交基, 再对其基向量归一化即可。  $\square$

**例 2.7.** 考虑  $\mathbb{R}^3$  中的三个向量  $\mathbf{b}_1 = (3, 0, 4)^\top$ ,  $\mathbf{b}_2 = (-1, 0, 7)^\top$ ,  $\mathbf{b}_3 = (2, 9, 11)^\top$ 。首先可以验证它们线性无关, 即

$$\begin{cases} 3x_1 - x_2 + 2x_3 = 0 \\ 9x_3 = 0 \\ 4x_1 + 7x_2 + 11x_3 = 0 \end{cases}$$

只有唯一解  $x_1 = x_2 = x_3 = 0$ 。

通过格拉姆-施密特正交化过程可由  $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_3$  得到  $\mathbb{R}^3$  的一组正交基:

$$\begin{aligned}\mathbf{a}_1 &= (3, 0, 4)^\top \\ \mathbf{a}_2 &= (-1, 0, 7)^\top - \frac{(-1, 0, 7)^\top \cdot (3, 0, 4)^\top}{(3, 0, 4)^\top \cdot (3, 0, 4)^\top} (3, 0, 4)^\top \\ &= (-1, 0, 7)^\top - (3, 0, 4)^\top \\ &= (-4, 0, 3)^\top \\ \mathbf{a}_3 &= (2, 9, 11)^\top - \frac{(2, 9, 11)^\top \cdot (3, 0, 4)^\top}{(3, 0, 4)^\top \cdot (3, 0, 4)^\top} (3, 0, 4)^\top - \frac{(2, 9, 11)^\top \cdot (-4, 0, 3)^\top}{(-4, 0, 3)^\top \cdot (-4, 0, 3)^\top} (-4, 0, 3)^\top \\ &= (2, 9, 11)^\top - 2(3, 0, 4)^\top - (-4, 0, 3)^\top \\ &= (0, 9, 0)^\top\end{aligned}$$

可见  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3$  均为非零向量, 故它们是  $\mathbb{R}^3$  的一组正交基。归一化后得到  $\hat{\mathbf{a}}_1 = \frac{1}{5}\mathbf{a}_1, \hat{\mathbf{a}}_2 = \frac{1}{5}\mathbf{a}_2, \hat{\mathbf{a}}_3 = (0, 1, 0)^\top$  是一组规范正交基。任一向量  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3)^\top \in \mathbb{R}^3$  在基  $\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3\}$  下的坐标为:

$$(x_1, x_2, x_3)^\top = \frac{3x_1 + 4x_3}{25}\mathbf{a}_1 + \frac{-4x_1 + 3x_3}{25}\mathbf{a}_2 + \frac{x_2}{9}\mathbf{a}_3$$



由格拉姆-斯密特正交化过程可知,一般地,对于规范正交基  $\{\mathbf{a}_i\}$  有

$$\mathbf{a}_i \cdot \mathbf{a}_j = \delta_{ij}$$

其中

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1, & i = j \\ 0, & i \neq j \end{cases}$$

叫克劳内克符号 (Kronecker symbol)。

在选取什么基之下, 向量  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)$  在该基下的坐标就恰好是  $x_1, \dots, x_n$  呢? 这样的基  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  叫标准基 (standard basis), 其中

$$\hat{\mathbf{e}}_i = (e_{i,1}, \dots, e_{i,n})^\top, e_{i,j} = \delta_{ij}$$

标准基是一个规范正交基。

以下推导向量内积在给定基下的坐标计算公式。设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维内积空间,  $\{\mathbf{e}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组基, 则任意两个向量  $\mathbf{a}, \mathbf{b}$  可表示为

$$\mathbf{a} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{e}_i, \mathbf{b} = \sum_{i=1}^n \beta_i \mathbf{e}_i$$

它们的内积

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}|\mathbf{b}) &= \left( \sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{e}_i \middle| \sum_{j=1}^n \beta_j \mathbf{e}_j \right) \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \alpha_i \overline{\beta_j} (\mathbf{e}_i|\mathbf{e}_j) \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \alpha_i \overline{\beta_j} G_{ij} \end{aligned}$$

其中,  $G$  为基  $\{\mathbf{e}_i\}$  的格拉姆矩阵 (Gram matrix), 即  $G_{ij} = (\mathbf{e}_i|\mathbf{e}_j)$ , 由内积定义有  $G_{ij} = \overline{G_{ji}}$ 。若  $\{\mathbf{e}_i\}$  是正交基, 则  $G_{ij} = \overline{G_{ji}}\delta_{ij}$ 。若  $\{\mathbf{e}_i\}$  是规范正交基, 则  $G_{ij} = \delta_{ij}$ 。

## 2.2 线性变换

### 2.2.1 线性变换的定义和基本性质

在本节我们考虑由一个向量空间到另一个向量空间的一种映射。我们先限定, 建立了映射的两个向量空间是在同一数域上的。

向量空间是含有运算规则规定的集合。由一个向量空间到另一个向量空间的映射不一定能保持运算规则不变。所谓保持运算规则不变，意思就是定义域所在空间的运算法则，经过映射之后的陪域也具备。比如说，如果  $f(\alpha \mathbf{a} + \beta \mathbf{b}) = \alpha f(\mathbf{a}) + \beta f(\mathbf{b})$ ，则在一个向量空间上的映射  $f$  的陪域也是一个向量空间。这当然不是一定能保证的。如果两个同类代数结构之间的映射保持这类代数结构的关系定义不变，则称这种映射为这类代数结构上的同态映射 (homomorphism)。

**例 2.8.** 以下映射是否向量空间上的同态映射？

- $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}: f(x) = x^2$  讨论过程:  $x \in \mathbb{R}$ , 视  $\mathbb{R}$  为数域  $\mathbb{R}$  上的向量空间, 想要映射  $f$  是同态的, 需要其满足  $f(\alpha x + y) = \alpha f(x) + f(y)$ ,  $\forall x, y, \alpha \in \mathbb{R}$ 。显然, 本例中的映射  $f$  并不满足。
- $g: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}: g(x, y) = x^2 + y^2 - 4$
- $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{C}: F(x, y) = U(x, y) + iV(x, y), U, V: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$
- $T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2: T(t) = (t + 3, 2t - 5)$
- 一个点粒子在空间中的运动可视为一个映射  $M: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$ , 具体定义为对每一  $t \in [a, b], M(t) = (x(t), y(t), z(t))$ , 其中  $x(t), y(t), z(t)$  是  $t$  的实值函数。如果视  $t$  为时间, 则  $M(t)$  描述了粒子的运动轨迹,  $a$  和  $b$  是运动的起始和终止时间。

**定义 2.11 (线性变换).** 设  $\mathcal{V}$  和  $\mathcal{W}$  是  $\mathbb{F}$  上的向量空间。如果从  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}$  的映射  $T: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  满足

$$T(\alpha \mathbf{a} + \beta \mathbf{b}) = \alpha T(\mathbf{a}) + \beta T(\mathbf{b})$$

则称  $T$  是从  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}$  的线性变换 (linear transformation), 常写成算符的形式:  $T(\mathbf{a}) = \mathbf{T}\mathbf{a}$ 。如果两个线性变换  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  和  $\mathbf{U}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  满足  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \mathbf{U}\mathbf{a} \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$  则称这两个线性变换相等,  $\mathbf{U} = \mathbf{T}$ 。零变换  $\mathbf{T}_0: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  定义为  $\mathbf{T}_0\mathbf{a} = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ , 其中  $\mathbf{0}_{\mathcal{W}} \in \mathcal{W}$  表示  $\mathcal{W}$  中的零向量\*。

定义2.11就是在说线性变换是向量空间上的同态映射。由定义2.11, 可直接证得以下结论:

- 任何一个线性变换都总把零向量映射为零向量。
- 两个向量空间之间的恒等映射是  $\mathcal{V}$  到其自身的线性变换  $\mathbf{I}_{\mathcal{V}}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}, \mathbf{I}_{\mathcal{V}}\mathbf{a} = \mathbf{a} \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$  又可称为恒等线性变换。

正如由定义2.1所定义的向量那般, 定义2.11定义的线性变换也是抽象概念。在例2.1中的向量空间上都可以建立线性变换。

---

\*此处要注意区分不同向量空间中的零向量。

**例 2.9.** • 回顾课本《线性代数与解析几何》相关例题<sup>[2]</sup>[\$7.1 例题 1.4、\$7.3 例题 3.3]。这些例题说明求导运算是线性的。

- 设  $\mathcal{V}$  是所有由  $\mathbb{R}$  到  $\mathbb{R}$  的连续函数的集合，验证  $\mathcal{V}$  是实数域  $\mathbb{R}$  上的向量空间。定义  $\mathcal{V}$  上的映射  $T$ ，对任意  $\mathcal{V}$  中的向量  $f$ ， $(Tf)(x) \equiv \int_0^x f(t) dt, \forall x \in \mathbb{R}, f \in \mathcal{V}$ ，验证  $T$  是由  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{V}$  的线性变换。这一例子说明积分运算是线性的。

下面这个定理，使得线性变换本身也能形成一个向量空间（见推论）。

**定理 2.6.** 设  $\mathcal{V}$ 、 $\mathcal{W}$  是  $\mathbb{F}$  上的向量空间， $\mathbf{T}$ 、 $\mathbf{U}$  是从  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}$  的线性变换。若定义

$$(\mathbf{T} + \mathbf{U})\mathbf{a} = \mathbf{T}\mathbf{a} + \mathbf{U}\mathbf{a}, \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$$

$$(\alpha\mathbf{T})\mathbf{a} = \alpha(\mathbf{T}\mathbf{a}), \forall \alpha \in \mathbb{F}$$

则  $(\mathbf{T} + \mathbf{U})$  和  $\alpha\mathbf{T}$  也是从  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}$  的线性变换。

证明. 分别用  $\mathbf{T} + \mathbf{U}$  和  $\alpha\mathbf{T}$  作用于向量  $\beta\mathbf{a} + \gamma\mathbf{b}, \alpha, \beta \in \mathbb{F}, \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ ，使用向量空间的定义2.1、线性变换的定义2.11和本命题中的运算定义证明。略。□

**推论 2.6.1.** 给定数域  $\mathbb{F}$  上的两个向量空间  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$ ，所有由  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}$  的线性变换的集合是一个数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间，记为  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$ ，零变换是该向量空间的零向量。

证明. 前一句由定理2.6易证。设  $\mathbf{T}_0$  是由  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}$  的零变换，对任一  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$  和  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ， $(\mathbf{T}_0 + \mathbf{T})\mathbf{a} = \mathbf{T}_0\mathbf{a} + \mathbf{T}\mathbf{a} = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} + \mathbf{T}\mathbf{a} = \mathbf{T}\mathbf{a}$ ，即  $\mathbf{T}_0 + \mathbf{T} = \mathbf{T} \forall \mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$ 。□

请读者按照向量空间的定义验证，线性变换的空间  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$  作为一个向量空间，拥有一切向量空间的一般性质。注意：在记法  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$  中，括号表示有序对。

接下来，我们先考察  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$  的基和维数。不关心证明的读者可直接朗读定理2.7。

**引理 2.1.** 设  $\mathcal{V}_N$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $N$  维向量空间， $B_{\mathcal{V}} = \{\mathbf{e}_i\}_{i=1}^N$  是  $\mathcal{V}_N$  的一组基， $\mathcal{W}$  是同数域上的另一向量空间。对  $\mathcal{W}$  中给定的任意一组  $N$  个不同向量  $\{\mathbf{b}_i\}_{i=1}^N \in \mathcal{W}$ ，有且只有一个线性变换  $\mathbf{T}: \mathcal{V}_N \rightarrow \mathcal{W}$  满足  $\mathbf{T}\mathbf{e}_i = \mathbf{b}_i, i = 1, \dots, N$ 。

证明. 存在性的证明，只需找出这一线性变换。任一  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}_N$  可用基  $B_{\mathcal{V}}$  表示成

$$\mathbf{a} = \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{e}_i, \alpha_i \in \mathbb{F}, i = 1, \dots, N$$

特别地,

$$\mathbf{e}_i = \sum_{j=1}^N \delta_{ij} \mathbf{e}_j, i = 1, \dots, N$$

定义映射  $\mathbf{T}: \mathcal{V}_N \rightarrow \mathcal{W}$ ,  $\mathbf{T}\mathbf{a} \equiv \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{b}_i$ , 则易验  $\mathbf{T}\mathbf{e}_i = \mathbf{b}_i, i = 1, \dots, N$ 。我们还需验证映射  $\mathbf{T}$  是线性变换, 按定义2.11只需验证  $T(\alpha\mathbf{a} + \beta\mathbf{b}) = \alpha(\mathbf{T}\mathbf{a}) + \beta(\mathbf{T}\mathbf{b})$  即可。给定任意  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}_N$  和标量  $\gamma \in \mathbb{F}$ , 其中  $\mathbf{b}$  可表示为  $\mathbf{b} = \sum_{i=1}^N \beta_i \mathbf{e}_i$ , 且有

$$\gamma\mathbf{a} + \mathbf{b} = \sum_{i=1}^N (\gamma\alpha_i + \beta_i) \mathbf{e}_i$$

由  $\mathbf{T}$  的定义有

$$\mathbf{T}(\gamma\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \sum_{i=1}^N (\gamma\alpha_i + \beta_i) \mathbf{b}_i \quad (2.1)$$

$$\gamma(\mathbf{T}\mathbf{a}) + \mathbf{T}\mathbf{b} = \gamma \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{b}_i + \sum_{i=1}^N \beta_i \mathbf{b}_i \quad (2.2)$$

$$= \sum_{i=1}^N (\gamma\alpha_i + \beta_i) \mathbf{b}_i \quad (2.3)$$

所以  $\mathbf{T}(\gamma\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \gamma(\mathbf{T}\mathbf{a}) + \mathbf{T}\mathbf{b}$  对任意向量  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}_N$  和标题  $\gamma \in \mathbb{F}$  均成立, 即  $\mathbf{T}$  是一个线性变换。存在性证毕。

唯一性的证明, 设另有一线性变换  $\mathbf{U}: \mathcal{V}_N \rightarrow \mathcal{W}$  也满足  $\mathbf{U}\mathbf{e}_i = \mathbf{b}_i$ , 则对任一  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}_N$ ,

$$\mathbf{U}\mathbf{a} = \mathbf{U} \left( \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{e}_i \right) = \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{U}\mathbf{e}_i = \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{b}_i$$

即  $\mathbf{U}$  就是  $\mathbf{T}$ 。 □

**定理 2.7.** 若  $\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M$  分别为数域  $\mathbb{F}$  上的  $N, M$  维向量空间, 则  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$  的维数是  $M \times N$ 。

证明. 证明的过程, 相当于找出  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$  的基\*

设  $B_{\mathcal{V}} = \{\mathbf{e}_i\}_{i=1}^N, B_{\mathcal{W}} = \{\mathbf{f}_j\}_{j=1}^M$  分别为  $\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M$  的基。对于每一对整数  $(p, q), 1 \leq p \leq N, 1 \leq q \leq M$ , 定义一个线性变换  $\mathbf{E}^{pq}: \mathcal{V}_N \rightarrow \mathcal{W}_M$

$$\mathbf{E}^{pq}\mathbf{e}_i = \begin{cases} \mathbf{0}_{\mathcal{W}}, & i \neq p \\ \mathbf{f}_q, & i = p \end{cases}$$

---

\*我们在例2.6中找过数域  $\mathbb{F}$  上的  $n \times n$  矩阵空间的一组规范正交基  $\{\mathbf{E}^{pq}\}_{p,q=1}^n$ 。定理2.7的证明过程与例2.6很类似。

给定任一线性变换  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$ , 且令

$$\mathbf{T}\mathbf{e}_i = \sum_{q=1}^M A_{qi} \mathbf{f}_q$$

由引理2.1, 对  $\{\mathbf{f}_j\}_{j=1}^M$ , 满足上式的  $\mathbf{T}$  是唯一的, 且根据向量的坐标表达式, 上式中的  $A_{qi}$  就是向量  $\mathbf{T}\mathbf{e}_i$  在有序基  $B_{\mathcal{W}}$  下的坐标。

下面我们证明  $\mathbf{T}$  能被  $\{\mathbf{E}^{pq}\}$  线性表出。定义  $\mathbf{U} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$ ,  $\mathbf{U}\mathbf{e}_i = \sum_p \sum_q A_{qp} \mathbf{E}^{pq} \mathbf{e}_i$ , 则

$$\begin{aligned} \mathbf{U}\mathbf{e}_i &= \sum_p \sum_q A_{qp} \mathbf{E}^{pq} \mathbf{e}_i \\ &= \sum_p \sum_q A_{qp} \delta_{ip} \mathbf{f}_q \\ &= \sum_q A_{qi} \mathbf{f}_q \\ &= \mathbf{T}\mathbf{e}_i \end{aligned}$$

则可见  $\mathbf{U} = \mathbf{T}$ , 同时有

$$\mathbf{T} = \sum_{p=1}^N \sum_{q=1}^M A_{qp} \mathbf{E}^{pq}$$

由于  $\mathbf{T}$  是  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$  中的任意一个线性变换, 故  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$  是  $\{\mathbf{E}^{pq}\}$  的线性生成空间。由基的定义2.5, 现在我们只需再证  $\{\mathbf{E}^{pq}\}$  是线性无关的, 它们就是  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$  的基了。按照线性无关的定义, 设  $\mathbf{T}$  是零变换, 由于  $\{\mathbf{f}_j\}_{j=1}^M$  是线性无关的, 故有

$$\mathbf{T} = \mathbf{0} = \sum_{p=1}^N \sum_{q=1}^M A_{qp} \mathbf{E}^{pq} \Leftrightarrow \mathbf{T}\mathbf{e}_i = \sum_q A_{qi} \mathbf{f}_q = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} \Leftrightarrow A_{qi} = 0 \forall q = 1, \dots, M, i = 1, \dots, N$$

即  $\{\mathbf{E}^{pq}\}$  线性无关。故  $\{\mathbf{E}^{pq}\}$  是  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$  的一组基,  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M)$  的维数就是  $M \times N$ 。□

注意, 给定两个有限维向量空间  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$ ,  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$  中的线性变换和  $\mathcal{L}(\mathcal{W}, \mathcal{V})$  中的线性变换是不同空间的元素, 没有一般关系——虽然它们的维数无非只是  $M \times N$  和  $N \times M$  的差别。

讨论完线性变换本身作为向量的性质——它所在向量空间的基与维数, 我们接下来转而考虑线性变换作为映射的性质: 单射、满射、双射……。线性变换作为映射的性质与它所映射的两个向量空间的维数有关, 这是线性代数最重要的定理之一——线性变换的维数定理。下面我们先为该定理的引入介绍一些必要概念。

**定义 2.12** (零空间、零化度、秩). (如图2.1所示) 设  $\mathcal{V}$  和  $\mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间。线性变换  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  的零空间 (null space) 或核空间 (kernel) 是所有满足  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \mathbf{0}_{\mathcal{W}}$  的向量  $\mathbf{a}$  的集合, 记作  $\ker \mathbf{T}$ 。零空间的维数称为该线性变换的零化度 (nullity), 记作  $\text{nullity} \mathbf{T} \equiv \dim(\ker \mathbf{T})$ 。如果  $\mathcal{V}$  是有限维向量空间, 则  $\mathbf{T}$  的秩 (rank) 是  $\mathbf{T}$  的值域的维数, 记作  $\text{rank} \mathbf{T} \equiv \dim(\text{ran} \mathbf{T})$ 。特别地, 如果  $\text{nullity} \mathbf{T} = 0$ , 即  $\mathbf{T}$  的零空间只有零向量  $\mathbf{0}_{\mathcal{V}}$  一个元素, 则称  $\mathbf{T}$  是非奇异的 (non-singular)。

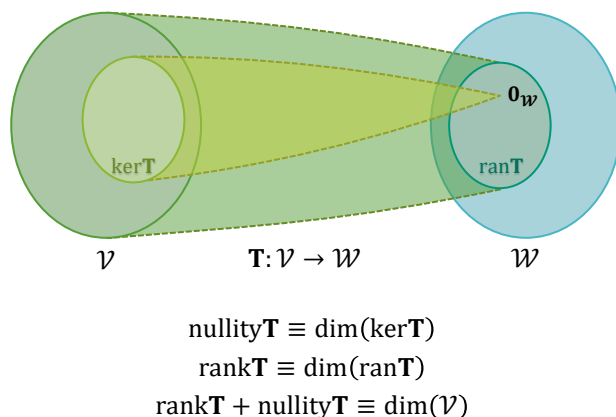


图 2.1: 线性变换的零空间、值域、零化度和秩以及线性变换的维数定理

上述定义默认了两个易验事实的成立:  $\ker \mathbf{T}$  是  $\mathcal{V}$  的子空间,  $\text{ran} \mathbf{T}$  是  $\mathcal{W}$  的子空间 (否则不能直接谈它这两个子集的“维数”), 证明从略[2]§7.3 “2. 线性变换的简单性质 (4)”。

基于定义2.12的概念, 我们给出线性代数中非常重要的定理——线性变换的维数定理\*。

**定理 2.8** (线性变换的维数定理). 设  $\mathcal{V}$  和  $\mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间, 其中  $\mathcal{V}$  是有限维向量空间, 则对线性变换  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  有

$$\text{rank} \mathbf{T} + \text{nullity} \mathbf{T} = \dim \mathcal{V}$$

证明. 设  $\dim \mathcal{V} = n$ ,  $\text{nullity} \mathbf{T} = \dim(\ker \mathbf{T}) = k$ ,  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_k\}$  是  $\ker \mathbf{T}$  的一组基。则可在  $\mathcal{V}$  中继续找到  $\{\mathbf{a}_{k+1}, \dots, \mathbf{a}_n\}$  与  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_k\}$  合并成线性无关向量组, 从而成为  $\mathcal{V}$  的基。

由于  $\{\mathbf{T}\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{T}\mathbf{a}_n\}$  线性生成  $\mathbf{T}$  的值域  $\text{ran} \mathbf{T}$  (由线性变换性质易证), 其中由于  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_k\} \in \ker \mathbf{T}$ , 故有  $\mathbf{T}\mathbf{a}_j = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} \forall j \leq k$ , 所以实际上仅  $\{\mathbf{T}\mathbf{a}_{k+1}, \dots, \mathbf{T}\mathbf{a}_n\}$  就线性生成  $\text{ran} \mathbf{T}$  了。我们进一步验证它们是线性无关的。设标量  $\gamma_i$  满足  $\sum_{i=k+1}^n \gamma_i \mathbf{T}\mathbf{a}_i = \mathbf{0}_{\mathcal{W}}$ , 即

$$\mathbf{T} \left( \sum_{i=k+1}^n \gamma_i \mathbf{a}_i \right) = \mathbf{0}_{\mathcal{W}}$$

\* [2]§7.3 “2. 线性变换的简单性质 (5)”

即  $\sum_{i=k+1}^n \gamma_i \mathbf{a}_i \equiv \mathbf{a} \in \mathcal{N}$ 。向量  $\mathbf{a}$  在  $\ker \mathbf{T}$  的基  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_k\}$  下表示为  $\mathbf{a} = \sum_{i=1}^k \alpha_i \mathbf{a}_i$ 。故

$$\mathbf{a} = \sum_{i=1}^k \alpha_i \mathbf{a}_i = \sum_{j=k+1}^n \gamma_j \mathbf{a}_j$$

由于  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$  是线性无关的, 故有且只有  $\alpha_1 = \dots = \alpha_k = \gamma_{k+1} = \dots = \gamma_n = 0$ , 即  $\{\mathbf{T}\mathbf{a}_{k+1}, \dots, \mathbf{T}\mathbf{a}_n\}$  是线性无关的。因此  $\{\mathbf{T}\mathbf{a}_{k+1}, \dots, \mathbf{T}\mathbf{a}_n\}$  是  $\mathcal{W}$  的基, 即  $\mathcal{W}$  的维数是  $n - k$ , 由定义 2.12 即  $\text{rank} \mathbf{T} = n - k$ 。□

线性变换的维数定理是我们继续讨论线性变换的映射性质的重要定理。利用它, 我们首先可以得到以下命题相互等价 (即只要其中一条成立, 剩余皆成立)。

**定理 2.9.** 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  是一个线性变换, 则以下命题互相等价:

1.  $\mathbf{T}$  是非奇异的;
2.  $\mathbf{T}$  是单射;
3.  $\mathbf{T}$  将  $\mathcal{V}$  中的任意一组线性无关向量组映射为  $\mathcal{W}$  的一组线性无关向量组;
4.  $\text{rank} \mathbf{T} = \dim \mathcal{V}$ 。

证明. 1  $\Leftrightarrow$  2: 设  $\mathbf{T}$  是非奇异的 (即有  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} \Leftrightarrow \mathbf{a} = \mathbf{0}_{\mathcal{V}} \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ), 则对任意  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ ,  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \mathbf{T}\mathbf{b} \Leftrightarrow \mathbf{T}(\mathbf{a} - \mathbf{b}) = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} \Leftrightarrow \mathbf{a} - \mathbf{b} = \mathbf{0}_{\mathcal{V}} \Leftrightarrow \mathbf{a} = \mathbf{b}$ 。

1  $\Leftrightarrow$  3: 设  $\mathbf{T}$  是非奇异的。令  $S$  是  $\mathcal{V}$  的一个线性无关向量组, 如果向量  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_k \in S$ , 则

$$\sum_{i=1}^k c_i (\mathbf{T}\mathbf{a}_i) = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} \Leftrightarrow \mathbf{T} \sum_{i=1}^k c_i \mathbf{a}_i = \mathbf{0}_{\mathcal{W}} \Leftrightarrow \sum_{i=1}^k c_i \mathbf{a}_i = \mathbf{0}_{\mathcal{V}} \Leftrightarrow c_i = 0 \forall i$$

假设  $\mathbf{T}$  总把  $\mathcal{V}$  的一组线性无关向量映射为  $\mathcal{W}$  的一组线性无关向量, 令  $\mathbf{a} \neq \mathbf{0}_{\mathcal{V}}$  是  $\mathcal{V}$  的一个非零向量, 则只含  $\mathbf{a}$  的向量组  $\{\mathbf{a}\}$  是线性无关向量组, 这时  $\mathbf{T}\mathbf{a}$  必不为  $\mathbf{0}_{\mathcal{W}}$ , 因为单一个零向量的向量组是线性相关的, 违反了假设。因此  $\mathbf{T}$  只能把  $\mathbf{0}_{\mathcal{V}}$  映射为  $\mathbf{0}_{\mathcal{W}}$ , 即为非奇异的。

1  $\Leftrightarrow$  4: 由定理 2.8 可直接得到。□

定理 2.9 联系了一个线性变换的非奇异性与其单射性。下面的推论进一步说明, 如果在此基础上再加上一个条件:  $\dim \mathcal{V} = \dim \mathcal{W}$ , 那么  $\mathbf{T}$  要么是双射, 要么是非单射非满射。

**推论 2.9.1.** 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间且  $\dim \mathcal{V} = \dim \mathcal{W}$ ,  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  是一个线性变换, 则以下命题相互等价:

1.  $\mathbf{T}$  是单射;
2.  $\mathbf{T}$  是满射;

3.  $\mathbf{T}$  将  $\mathcal{V}$  中的任意一组基映射为  $\mathcal{W}$  的一组基;

证明.  $1 \Leftrightarrow 2$ : 设  $n = \dim \mathcal{V} = \dim \mathcal{W}$ , 则由定理 2.1 的推论 3、定理 2.8 和 2.9,  $\mathbf{T}$  是单射  $\Leftrightarrow \text{rank} \mathbf{T} = n = \dim \mathcal{W} \Leftrightarrow \text{ran} \mathbf{T} = \mathcal{W}$ 。

$1 \Leftrightarrow 3$ : 留作练习。 □

由定理 1.2, 作为双射的线性变换必存在唯一逆映射, 那么这个逆映射会不会也是一个线性变换呢? 答案是肯定的, 即如下定理。

**定理 2.10.** 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间,  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  是一个线性变换。如果  $\mathbf{T}$  可逆, 则其逆映射  $\mathbf{T}^{-1}$  是一个由  $\mathcal{W}$  到  $\mathcal{V}$  的线性变换。

证明. 对任意  $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2 \in \mathcal{W}$  和  $\gamma \in \mathbb{F}$ , 令  $\mathbf{a}_i = \mathbf{T}^{-1}\mathbf{b}_i, i = 1, 2$ , 由于  $\mathbf{T}$  是线性变换, 则有  $\mathbf{T}(\gamma\mathbf{b}_1 + \mathbf{b}_2) = \gamma\mathbf{T}\mathbf{a}_1 + \mathbf{T}\mathbf{a}_2 = \gamma\mathbf{b}_1 + \mathbf{b}_2$ 。因此向量  $\gamma\mathbf{a}_1 + \mathbf{a}_2 \in \mathcal{V}$  就是向量  $\gamma\mathbf{b}_1 + \mathbf{b}_2 \in \mathcal{W}$  在映射  $\mathbf{T}$  下的原像, 由逆映射性质有  $\mathbf{T}^{-1}(\gamma\mathbf{b}_1 + \mathbf{b}_2) = \gamma\mathbf{a}_1 + \mathbf{a}_2 = \gamma(\mathbf{T}^{-1}\mathbf{b}_1) + \mathbf{T}^{-1}\mathbf{b}_2$ , 即  $\mathbf{T}^{-1}$  满足线性变换定义的性质 (对任意选取的  $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \gamma$  均成立), 故  $\mathbf{T}^{-1}$  是线性变换。 □

双射 (可逆) 线性变换, 经常称作同构 (*isomorphic*) 线性变换。如果两个向量空间之间存在一个同构线性变换, 则称这两个向量空间是同构 (*isomorphic*) 的\*。在 §2 中我们已了解, 一个向量与其在给定某有序基下的坐标是一一对应的, 且易证由一个向量到其坐标的关系在给定有序基时是一个同构线性变换。因此, 任一数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维向量空间均与  $n$  维坐标空间  $\mathbb{F}^n$  同构。由于双射的可逆性具有传递性 (即当  $f: A \rightarrow B$  是双射、 $g: B \rightarrow C$  是双射, 则  $g \circ f: A \rightarrow C$  也是双射†), 故所有同维数的向量空间之间都相互同构。以下定理及其推论则从另一个不同的出发点证明了这上述的结论。

**定理 2.11.** 数域  $\mathbb{F}$  上的两个向量空间同构, 当且仅当它们维数相等。

证明. 由“两个向量空间同构”的定义, 需要证明两个维数相同的向量空间中存在一个双射线性变换。设  $\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_N$  是数域  $\mathbb{F}$  上的两个  $N$  维向量空间。分别给定  $\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_N$  的各一组有序基  $B_{\mathcal{V}} = \{\mathbf{e}_i\}_{i=1}^N, B_{\mathcal{W}} = \{\mathbf{f}_i\}_{i=1}^N$ , 构建一个线性变换  $\mathbf{T}: \mathcal{V}_N \rightarrow \mathcal{W}_N$ , 对  $\mathcal{V}_N$  中的任一向量  $\mathbf{a} = \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{e}_i$ ,  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \sum_{i=1}^N \alpha_i \mathbf{f}_i$ 。易验  $\mathbf{a} = \mathbf{0}_{\mathcal{V}} \Leftrightarrow \mathbf{T}\mathbf{a} = \mathbf{0}_{\mathcal{W}}$ , 即  $\mathbf{T}$  是单射。由定理 2.9 及其推论可知  $\mathbf{T}$  是双射。 □

**推论 2.11.1.** 任一数域  $\mathbb{F}$  上的  $N$  维向量空间均与  $\mathbb{F}^N$  同构

\*请同一形容词的修饰对象的区别: 形容一个线性变换, 还是跟形容两个向量空间。

†回顾定义 1.2。



按照逆映射的性质，一个同构线性变换与其逆映射的复合映射必是恒等映射。这个映射能否进一步是一个线性变换？我们于是先要问：一般地，两个线性变换形成的复合映射是线性变换吗？——答案是肯定的，即以下定理。

**定理 2.12.** 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}, \mathcal{Z}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间， $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}, \mathbf{U}: \mathcal{W} \rightarrow \mathcal{Z}$  是线性变换，则复合映射  $\mathbf{U} \circ \mathbf{T}$ （记为  $\mathbf{UT}$ ）也是线性变换。它是由  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{Z}$  的线性变换。

证明. 用  $\mathbf{UT}$  作用于  $\gamma \mathbf{a} + \mathbf{b}$ ，其中  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}, \gamma \in \mathbb{F}$  是任意的，证明  $\gamma(\mathbf{UT})\mathbf{a} + (\mathbf{UT})\mathbf{b}$  即可，留作练习。□

由此定理易得推论：向量空间上的恒等映射必是一个同构线性变换，我们称之为恒等线性变换或恒等变换，记为  $\mathbf{I}_{\mathcal{V}}$ ，其中  $\mathcal{V}$  是这个恒等变换所作用的向量空间。通过验证下例，可以注意到恒等线性变换需要注明所作用的向量空间；作用于不同向量空间上的恒等变换是不同的东西。

**例 2.10.** 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间， $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  是同构线性变换。则  $\mathbf{T}^{-1}\mathbf{T} = \mathbf{I}_{\mathcal{V}}, \mathbf{T}\mathbf{T}^{-1} = \mathbf{I}_{\mathcal{W}}$ 。

我们实际经常面临的是从一个向量空间到其自身的线性变换，故我们特别给这种线性变换起个名字，正式定义如下。

**定义 2.13** (线性算符). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间，由  $\mathcal{V}$  到其自身的线性变换  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}$  称为线性算符 (linear operator)。

之前说过，线性变换是向量空间之间的同态映射，故线性算符又可称为自同态 (automorphic) 线性变换。前面也提到过，双射线性变换叫同构线性变换，故双射线性算符又称自同构 (endomorphie) 线性算符。由定理 2.9 的推论，线性算符要么是非单射非满射，要么是双射。也就是说，并非所有线性算符都是可逆映射；只有是双射（即自同构）线性算符才是可逆映射。另外，自同构线性算符与其逆映射同属于一个线性变换的空间  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{V})$ （简写为  $\mathcal{L}(\mathcal{V})$ ）。

在本节刚开始我们了解了线性变换作为向量的性质。现在又了解了线性变换作为映射的一些性质。具体对于线性算符，我们可以通过关于复合线性变换的定理 2.12，为线性算符引入“乘法”的运算\*。作为线性算符的恒等变换记号  $\mathbf{I}$  无需指明作用空间。以下定理具体给出了线性算符之间的乘法所满足的性质。

**定理 2.13.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间， $\mathbf{U}, \mathbf{T}_1, \mathbf{T}_2 \in \mathcal{L}(\mathcal{V}), \gamma \in \mathbb{F}$ ，则有：

\*为何要在线性算符之间才能引入“乘法”？直接按照定理 2.12 给一般的线性变换定义“乘法”会有什么问题？

1.  $\mathbf{IU} = \mathbf{UI} = \mathbf{U}$
2.  $\mathbf{U}(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2) = \mathbf{UT}_1 + \mathbf{UT}_2$ ,  $(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2)\mathbf{U} = \mathbf{T}_1\mathbf{U} + \mathbf{T}_2\mathbf{U}$
3.  $\gamma\mathbf{UT}_1 = (\gamma\mathbf{U})\mathbf{T}_1 = \mathbf{U}(\gamma\mathbf{T}_1)$

证明. 第 1 条由相关定义是易证的。

对任一向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ,

$$\begin{aligned} [\mathbf{U}(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2)]\mathbf{a} &= \mathbf{U}[(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2)\mathbf{a}] \quad (\text{由定理2.6中定义的运算法则}) \\ &= \mathbf{U}(\mathbf{T}_1\mathbf{a} + \mathbf{T}_2\mathbf{a}) \quad (\mathbf{U} \text{ 是线性变换}) \\ &= (\mathbf{UT}_1)\mathbf{a} + (\mathbf{UT}_2)\mathbf{a} \quad (\text{由复合映射的定义}) \end{aligned}$$

故由两映射相等的定义,  $\mathbf{U}(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2) = \mathbf{UT}_1 + \mathbf{UT}_2$ 。类似地,

$$\begin{aligned} [(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2)\mathbf{U}]\mathbf{a} &= (\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2)(\mathbf{Ua}) \quad (\text{由复合映射的定义}) \\ &= \mathbf{T}_1(\mathbf{Ua}) + \mathbf{T}_2(\mathbf{Ua}) \quad (\text{由定理2.6中定义的运算法则}) \\ &= (\mathbf{T}_1\mathbf{U})\mathbf{a} + (\mathbf{T}_2\mathbf{U})\mathbf{a} \quad (\text{由复合映射的定义}) \end{aligned}$$

故由两映射相等的定义,  $(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_2)\mathbf{U} = \mathbf{T}_1\mathbf{U} + \mathbf{T}_2\mathbf{U}$ , 第 2 条证毕<sup>\*</sup>。第 3 条证明留作练习。□

## 2.2.2 线性变换的坐标矩阵

在之前的内容里, 我们主要介绍了向量和线性变换的代数定义。在以往的《线性代数》课里我们学习“向量”都是  $n \times 1$  矩阵(“列向量”)或  $1 \times n$  矩阵(“行向量”), 实际上这些只是 3 维实坐标空间  $\mathbb{R}^3$  空间的向量。在 §2.2 中我们明确了, 要在一个数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维向量空间  $\mathcal{V}$  与  $n$  维坐标空间  $\mathbb{F}^n$  之间建立一一对应关系, 可以通过选定  $\mathcal{V}$  的某组基, 把  $\mathcal{V}$  中的向量表示成该基下的坐标—— $\mathbb{F}^n$  中的一个  $n$  元组。于是, 这一一一对应关系是依赖  $\mathcal{V}$  的基的选择的。在未指定基的时候, 不能直接用  $\mathbb{F}^n$  中的一个  $n$  元数组指代  $\mathcal{V}$  中的一个向量。

我们还知道, 线性变换本身也是一个向量; 线性变换的空间也有基和维数, 因此相应地也应该有选定基下的坐标。下面我们将会看到, 线性变换在选定基下的坐标可以表示为一个矩阵<sup>[2]</sup>§7.3 “3”。

考虑数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维向量空间  $\mathcal{V}_n$  的一组有序基  $B = (\mathbf{a}_i)_{i=1}^n$ , 按照向量的坐标表达式, 任一向量  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}$  均可表示成  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \xi_i \mathbf{a}_i$ , 其中  $\xi_i \in \mathbb{F}, i = 1, \dots, n$ 。向量  $\mathbf{x}$  在有序基  $B$  下的坐标可表示为由  $\{\xi_i\}$  组成的  $n \times 1$  矩阵  $(\xi_1, \dots, \xi_n)^\top$ 。

<sup>\*</sup>我们留意到第 2 条的第一部分证明没有用到  $\mathbf{T}_1$  和  $\mathbf{T}_2$  是线性变换的条件, 第二部分的证明连  $\mathbf{U}$  是线性变换的条件都没用到。

设  $\mathcal{V}_n, \mathcal{W}_m$  分别是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n, m$  维向量空间, 且线性变换  $\mathbf{A} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}_n, \mathcal{W}_m)$  将  $\mathcal{V}_n$  的一组基向量  $B_{\mathcal{V}} = \{\mathbf{a}_i\}_{i=1}^n$  映射到  $\mathcal{W}_m$  中的  $n$  个向量  $\mathbf{w}_k = \mathbf{A}\mathbf{a}_k, k = 1, \dots, n$ 。如果我们选取  $\mathcal{W}_m$  的一组有序基  $B_{\mathcal{W}} = (\mathbf{b}_j)_{j=1}^m$ , 则  $\mathbf{w}_k$  又可表示为  $\mathbf{w}_k = \sum_{j=1}^m \alpha_{jk} \mathbf{b}_j, k = 1, \dots, n$ 。此时, 向量  $\mathbf{w}_k$  的坐标  $\alpha_{jk}$  需要两个下标来统一表示, 它们构成一个  $m \times n$  矩阵

$$(\mathbf{A}) = \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \cdots & \alpha_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ \alpha_{m1} & \cdots & \alpha_{mn} \end{pmatrix}$$

我们称矩阵  $(\mathbf{A})$  是线性变换  $\mathbf{A}$  在有序基  $B_{\mathcal{V}}$  与  $B_{\mathcal{W}}$  下的坐标矩阵 (*coordinate matrix*)。  $\alpha_{jk}$  称为  $\mathbf{A}$  的在有序基  $B_{\mathcal{V}}$  与  $B_{\mathcal{W}}$  下的坐标 (*coordinates*)。

由于向量和线性变换都是抽象的一般概念, 而基和坐标矩阵分别是向量空间和线性变换的一般属性, 故无论把什么具体数学对象视作有限维向量空间的向量或线性变换并满足相应的定义, 都可以在给定有序基下变成相应的矩阵运算<sup>\*</sup>。若给定线性变换  $\mathbf{A}: \mathcal{V}_n \rightarrow \mathcal{W}_m$ 、向量  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}_n, \mathbf{y} \in \mathcal{W}_m$  和基向量  $\{\mathbf{a}_i\}_{i=1}^n \subset \mathcal{V}_n, \{\mathbf{b}_j\}_{j=1}^m \subset \mathcal{W}_m$ , 则  $\mathbf{x}$  和  $\mathbf{y}$  可分别表示为  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \xi_i \mathbf{a}_i, \mathbf{y} = \sum_{j=1}^m \eta_j \mathbf{b}_j$ 。若  $\mathbf{A}$  在有序基  $(\mathbf{a}_i), (\mathbf{b}_j)$  下的表示矩阵为  $(\alpha_{ji})$ , 则线性关系式  $\mathbf{y} = \mathbf{A}\mathbf{x}$  恰好可以写成关于  $\mathbf{x}, \mathbf{y}$  和  $\mathbf{A}$  的矩阵之间的乘法关系, 推算如下:

$$\begin{aligned} \mathbf{y} &= \mathbf{A}\mathbf{x} \\ &= \mathbf{A} \sum_{i=1}^n \xi_i \mathbf{a}_i = \sum_{i=1}^n \xi_i \left( \sum_{j=1}^m \alpha_{ji} \mathbf{b}_j \right) \quad \text{仅利用线性变换定义中规定的性质} \\ &= \sum_{j=1}^m \left( \sum_{i=1}^n \xi_i \alpha_{ji} \right) \mathbf{b}_j \quad \text{变换求和顺序} \\ &= \sum_{j=1}^m \eta_j \mathbf{b}_j \\ &\Leftrightarrow \\ \eta_j &= \sum_{i=1}^n \alpha_{ji} \xi_i, j = 1, \dots, m \end{aligned}$$

最后这个表达式恰为以下矩阵乘法的计算法则:

$$\begin{pmatrix} \eta_1 \\ \vdots \\ \eta_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \cdots & \alpha_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ \alpha_{m1} & \cdots & \alpha_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \vdots \\ \xi_n \end{pmatrix}$$

<sup>\*</sup>像例2.1和例2.9中诸如  $\mathcal{C}^n$  之类元素是函数的向量空间, 维数是无穷。  $\mathcal{C}^n$  空间的任一组基都有无穷个基向量。把  $\mathcal{C}^n$  空间的向量 (函数) 用一组基向量 (函数) 线性表出, 将得到一个无穷级数。这种向量空间上的向量和线性变换的坐标无法写成有限个数。更多关于函数空间作为无穷维向量空间的知识可参见其他数学资料<sup>[4]</sup>。本讲义今后不再涉及无穷维向量空间, 而默认只讨论有限维向量空间。

这就是式子  $\mathbf{y} = \mathbf{A}\mathbf{x}$  在给定基下的坐标运算法则。

上面的讨论也同时说明, 数域  $\mathbb{F}$  上的任一  $m \times n$  矩阵  $A$  都通过下列关系

$$\mathbf{A} \left( \sum_{i=1}^n \xi_i \mathbf{a}_i \right) = \sum_{i=1}^m \left( \sum_{j=1}^n \alpha_{ji} \xi_i \right) \mathbf{b}_j$$

唯一确定了一个线性变换  $\mathbf{A} : \mathcal{V}_n \rightarrow \mathcal{W}_m, \mathbf{A} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}_n, \mathcal{W}_m)$ , 使  $\mathbf{A}$  在  $\mathcal{V}_n$  的某组有序基  $(\mathbf{a}_i)_{i=1}^n$  和  $\mathcal{W}_m$  的某组有序基  $(\mathbf{b}_j)_{j=1}^m$  下的矩阵表示恰为矩阵  $A$ 。用较严格的语言可总结成如下两个定理。

**定理 2.14.** 设  $\mathcal{V}_n$  和  $\mathcal{W}_m$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间。 $B_{\mathcal{V}}$  和  $B_{\mathcal{W}}$  分别是  $\mathcal{V}_n$  和  $\mathcal{W}_m$  的一组基。对每个线性变换  $\mathbf{T} : \mathcal{V}_n \rightarrow \mathcal{W}_m$  都存在唯一一个  $\mathbb{F}$  上的  $m \times n$  矩阵  $T$  使得  $(\mathbf{T}\mathbf{a}) = T(\mathbf{a}) \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}_n$ 。其中  $(\cdot)$  表示给定有序基下的矩阵表示。

**定理 2.15.** 设  $\mathcal{V}_n$  和  $\mathcal{W}_m$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间。在给定任意  $\mathcal{V}_n$  的基  $B_{\mathcal{V}}$  和  $\mathcal{W}_m$  的基  $B_{\mathcal{W}}$  下, 从线性变换  $\mathbf{T} : \mathcal{V}_n \rightarrow \mathcal{W}_m$  到其在上述基下的矩阵表示的对应关系是一个同构映射。

证明. 定理2.14中的关系式定义了一个由  $\mathcal{L}(\mathcal{V}_n, \mathcal{W}_m)$  到  $\mathbb{F}^{m \times n}$  的单射。再由矩阵运算法则易证满射。此略。此外, 由于  $\mathbb{F}^{m \times n}$  在通常的矩运算定义下是一个向量空间, 故这一映射是同态映射  $\wedge$  双射  $\Leftrightarrow$  同构映射。□

其实, 以上两条定理几乎是与定理2.9及其推论重复的。总之我们可以简单地说, 当确定了基的选择时, 每个线性变换都唯一对应一个相应维数的矩阵, 反之亦然。而且, 线性变换的向量代数运算结果与矩阵的加法和标量乘法运算结果直接对应。需要注意的是, 同一个向量或同一个线性变换在不同的基下的坐标一般是不同的。

通过以下定理, 我们进一步获得线性变换的复合与矩阵乘法的对应。

**定理 2.16.** 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}, \mathcal{Z}$  是  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $\{\mathbf{e}_i\}, \{\mathbf{f}_j\}, \{\mathbf{g}_k\}$  分别是  $\mathcal{V}, \mathcal{W}, \mathcal{Z}$  的基,  $\mathbf{T} : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}, \mathbf{U} : \mathcal{W} \rightarrow \mathcal{Z}$  是线性变换。则复合线性变换  $\mathbf{C} = \mathbf{T}\mathbf{U}$  在有序基  $(\mathbf{e}_i), (\mathbf{g}_k)$  下的表示矩阵

$$(\mathbf{C}) = (\mathbf{U})(\mathbf{T})$$

其中  $(\mathbf{T})$  是  $\mathbf{T}$  在  $(\mathbf{e}_i), (\mathbf{f}_j)$  下的表示矩阵,  $(\mathbf{U})$  是  $\mathbf{U}$  在  $(\mathbf{f}_j), (\mathbf{g}_k)$  下的表示矩阵。

证明. 证明留作练习。□

定理2.16就是复合线性变换在给定基下的坐标运算法则。

对于线性算符  $\mathbf{T}, \mathbf{U} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$ , 由定理2.13有  $(\mathbf{U})(\mathbf{T}) = (\mathbf{T})(\mathbf{U}) = (\mathbf{I})$ 。易证在给定  $\mathcal{V}$  的任意一组基下, 恒等变换的矩阵表示都是单位矩阵  $I$ , 即  $(\mathbf{I}) \equiv I$  (不依赖基的选择)。用严格语言可总结为如下定理:

**定理 2.17.** 恒等变换  $\mathbf{I}: \mathcal{V}_n \rightarrow \mathcal{V}_n$  在任意一组有序基下的矩阵表示都是  $n \times n$  单位矩阵  $I_n$ 。

据此易验, 可逆线性变换 (线性算符) 的矩阵与其逆变换的矩阵之间也互逆, 即  $(\mathbf{T}^{-1}) = (\mathbf{T})^{-1}$ 。

### 2.2.3 线性变换的转置

由之前的介绍可知, 抽象定义的向量和线性变换都不是矩阵, 但是在给定基下, 它们又都能唯一地表示为矩阵。线性变换的转置, 也需要在更一般的角度得到定义, 而且需要为这件事引入更多新概念。

我们首先引入线性泛函的概念, 以便定义线性变换的转置。

**定义 2.14** (线性泛函与对偶空间). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间, 从  $\mathcal{V}$  到  $\mathbb{F}$  的线性变换称为向量空间  $\mathcal{V}$  上的线性泛函 (linear functional),  $\mathcal{V}$  上的所有线性泛函的集合称为向量空间  $\mathcal{V}$  的对偶空间 (dual space), 记为  $\mathcal{V}^*$ 。

线性泛函把一个向量对应为同数域上的一个数。由该定义, 若映射  $f: \mathcal{V} \rightarrow \mathbb{F}$  满足  $f(\alpha \mathbf{a} + \mathbf{b}) = \alpha f(\mathbf{a}) + f(\mathbf{b}), \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}, \alpha \in \mathbb{F}$ , 则  $f$  是  $\mathcal{V}$  上的一个线性泛函, 且  $\mathcal{V}$  的对偶空间  $\mathcal{V}^*$  就是线性变换空间  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathbb{F})$ , 且有  $\dim \mathcal{V}^* = \dim \mathcal{V}$ 。

**例 2.11.** 验证:

- 函数  $f(x, y, z) = 3x + 5y - z, x, y, z \in \mathbb{R}$  是 3 维实坐标空间  $\mathbb{R}^3$  上的线性泛函。
- 函数  $f(\mathbf{x}) = 3(\mathbf{x} \cdot \mathbf{x}), \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  是  $n$  维实坐标空间  $\mathbb{R}^n$  上的线性泛函。
- 设  $\mathbb{F}^{M \times M}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $M \times M$  矩阵的集合, 矩阵的迹  $\text{tr} A = A_{11} + \cdots + A_{MM}, A \in \mathbb{F}^{M \times M}$  是  $\mathbb{F}^{M \times M}$  上的线性泛函。
- 设  $a_1, \cdots, a_n \in \mathbb{F}$ , 并定义映射  $f: \mathbb{F}^n \rightarrow \mathbb{F}$ ,

$$f(x_1, \cdots, x_n) = a_1 x_1 + \cdots + a_n x_n, \quad \forall (x_1, \cdots, x_n) \in \mathbb{F}^n$$

验证  $f$  是  $\mathbb{F}^n$  上的线性泛函。这事实上既是两个  $n \times 1$  列向量的“点乘”, 又是一个  $1 \times n$  “行向量”与  $n \times 1$  “列向量”的矩阵乘。

- $\mathcal{C}[a, b]$  是区间  $[a, b]$  上的所有连续实值函数的集合, 可验证它是数域  $\mathbb{R}$  上的向量空间<sup>[2]</sup> [§7.1 例 1.3]。定义  $L: \mathcal{C}[a, b] \rightarrow \mathbb{R}, L(g) = \int_a^b f(t) dt, \quad \forall g \in \mathcal{C}[a, b]$ , 验证  $L$  是  $\mathcal{C}[a, b]$  上的线性泛函。

从概念上可以说, 线性泛函是  $\mathcal{V}$  上的线性变换,  $\mathcal{V}$  的对偶空间是  $\mathcal{V}$  上的线性变换的空间。但我们没有用  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathbb{F})$  这种记号, 而是用  $\mathcal{V}^*$ , 是因为考虑到  $\dim \mathcal{V} = \dim \mathcal{V}^*$ ,  $\mathcal{V}$  与  $\mathcal{V}^*$

更像是并列的概念。我们注意到, 作为空间  $\mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathbb{F})$ , 维数应该写成  $\dim \mathbb{F} \times \dim \mathcal{V}$ 。也就是说, 设  $\dim \mathcal{V} = N$ , 则给定  $\mathcal{V}$  的某组有序基,  $\mathcal{V}$  的向量的坐标是  $N \times 1$  “列向量”, 而  $\mathcal{V}^*$  中的线性泛函 (它们也是向量) 在给定  $\mathcal{V}^*$  的某组有序基下的坐标是  $1 \times N$  “行向量”。那么, 我们能不能进一步在  $\mathcal{V}$  与  $\mathcal{V}^*$  之间找到更明确的对应关系, 看看  $\mathcal{V}$  中的某一向量的坐标, “转置” 成行向量之后, 在  $\mathcal{V}^*$  中找到的是哪一个线性泛函? 这一联系当然需要给定  $\mathcal{V}$  和  $\mathcal{V}^*$  的基之后才能被确定。下面我们考察  $\mathcal{V}$  的基与  $\mathcal{V}^*$  的基的关系, 通过一系列定理的证明找到两者之间的唯一对应性。

**定理 2.18.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $\{\mathbf{a}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组基, 则对每个  $i = 1, \dots, n$ , 有且只有一个  $\mathcal{V}$  上的线性泛函  $f_i$  满足  $f_i(\mathbf{a}_j) = \delta_{ij}$ ,  $i, j = 1, \dots, n$ , 且  $\{f_i\}$  线性无关。

证明. “有且只有” 由引理 2.1 易证, 略。下面简要证明 “线性无关”。

设  $f = \sum_{i=1}^n \gamma_i f_i$ , 则  $f(\mathbf{a}_j) = \sum_{i=1}^n \gamma_i f_i(\mathbf{a}_j) = \sum_{i=1}^n \delta_{ij} = c_j, j = 1, \dots, n$ 。特别地,  $f = 0$  (这里的 0 是  $\mathcal{V}^*$  的零向量)  $\Leftrightarrow c_j = 0 \forall j = 1, \dots, n$ 。  $\square$

由于  $\dim \mathcal{V}^* = \dim \mathcal{V} = n$ , 故  $n$  个  $\mathcal{V}^*$  中的线性无关向量就是  $\mathcal{V}^*$  的一组基, 因而上面的定理和推论告诉我们, 给定向量空间  $\mathcal{V}$  上的一组有序基, 总能在其对偶空间  $\mathcal{V}^*$  中找到唯一对应的一组有序基, 且  $\mathcal{V}^*$  的基向量作为  $\mathcal{V}$  上的线性泛函作用于  $\mathcal{V}$  的基向量等于克劳内克符号。既然  $\mathcal{V}$ 、 $\mathcal{V}^*$  的上述两种基总是相互唯一对应的, 我们就可以将一者定义为另一者的 “对偶基”。

**定义 2.15 (对偶基).** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间。给定  $\mathcal{V}$  的一组基  $B = \{\mathbf{a}_i\}$ ,  $\mathcal{V}$  的对偶空间  $\mathcal{V}^*$  中的 (唯一一组) 满足  $f_i(\mathbf{a}_j) = \delta_{ij}$ ,  $i, j = 1, \dots, \dim \mathcal{V}$  的基  $\{f_i\}$  称为  $\{\mathbf{a}_i\}$  的对偶基 (dual basis)。

由基的概念,  $\mathcal{V}^*$  中的任一线性泛函  $f \in \mathcal{V}^*$  都可以用  $\mathcal{V}^*$  的任一组基  $\{f_i\}$  表出, 即  $f = \sum_{i=1}^n c_i f_i, c_i \in \mathbb{F}$ 。如果已知  $\{f_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组基  $B = \{\mathbf{a}_i\}$  的对偶基, 那么通过与定理 2.18 的证明过程类似的方法, 可知  $c_i = f(\mathbf{a}_i), i = 1, \dots, n$ , 故  $f = \sum_{i=1}^n f(\mathbf{a}_i) f_i$ , 即  $f$  的第  $i$  个坐标可通过用  $f$  作用于有序基  $B$  的第  $i$  个向量来获得。同时, 任一  $\mathcal{V}$  中的向量  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}$  都可表示为  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \xi_i \mathbf{a}_i$ 。若用  $B$  的对偶基向量一一作用于  $\mathbf{x}$ ,  $f_i(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^n \xi_i f_i(\mathbf{a}_i) = \sum_{i=1}^n \xi_i \delta_{ij} = \xi_i, i = 1, \dots, n$ , 即得到  $\mathbf{x}$  在  $B$  下的相应坐标, 故  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n f_i(\mathbf{x}) \mathbf{a}_i$ , 即  $\mathbf{x}$  的第  $i$  个坐标可通过用  $f_i$  作用于向量  $\mathbf{x}$  来获得。简而言之, 对偶基其实就是一种 “取坐标的函数”; 一个向量在给定基下的第  $i$  个坐标, 就用这组基的第  $i$  个对偶基作用于这个向量来得到。

**例 2.12.** 设  $\mathbb{F}^{n \times 1}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的所有  $n \times 1$  “列向量” 的集合。由例 2.6 可知, 仅第  $i$  个分量为 1, 其余分量均为零的  $n$  个列向量  $E^i$  是  $\mathbb{F}^{n \times 1}$  的一组规范正交集。由于它们正好有  $n$  个, 且由定



理2.4它们线性无关, 故它们就  $\mathbb{F}^{n \times 1}$  的一组规范正交基。任一  $\mathcal{F}^{n \times 1}$  中的列向量  $(a_1, \dots, a_n)$  在这组规范正交基下的坐标就恰为  $(a_1, \dots, a_n)$ 。

由例2.11最后一例的启发, 我们发现  $E^{i\top}$  与任一  $\mathcal{F}^{n \times 1}$  中的列向量进行矩阵乘, 可得到该列向量的第  $i$  个坐标, 可见  $E^{i\top}$  是  $E^i$  的对偶基。诚然,  $E^{i\top} E^j = \delta_{ij}$ 。

我们在以往的线性代数课中知道, 两个  $n \times 1$  “列向量”的点乘  $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$  等于第一个向量转置成一个  $1 \times n$  “行向量”之后再与第二个向量作矩阵乘。在前面的段落中我们暗示了向量和线性泛函的概念与“列/行向量”类似。那么, 我们能否再找出线性泛函与内积的联系呢? 以下定理提供了具体的答案。

**定理 2.19** (有限维里斯 (Riesz) 表示定理). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间, 给定  $\mathcal{V}$  上的任意一个线性泛函  $f \in \mathcal{V}^*$ , 必存在唯一一个向量  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}$  满足  $f(\mathbf{a}) = (\mathbf{a}|\mathbf{b}), \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ 。

证明. 设  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一个规范正交基,  $\mathbf{a} = \sum_i \alpha_i \hat{\mathbf{e}}_i$  是  $\mathcal{V}$  中的任一向量,  $f$  是  $\mathcal{V}^*$  中的任一线性泛函, 则  $f(\mathbf{a}) = \sum_i \alpha_i f(\hat{\mathbf{e}}_i)$ 。若要找到一个向量  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}$  满足  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = f(\mathbf{a})$ , 则要求等号左边  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = \sum_i \alpha_i \overline{\beta_i}$  等于等号右边  $f(\mathbf{a}) = \sum_i \alpha_i f(\hat{\mathbf{e}}_i)$ , 且需对任意  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$  成立。这相当于要求  $\overline{\beta_j} = f(\hat{\mathbf{e}}_j)$ , 即  $\mathbf{b} = \sum_j \overline{f(\hat{\mathbf{e}}_j)} \hat{\mathbf{e}}_j$ 。这就证明了  $\mathbf{b}$  的存在性。

设  $\mathbf{c} \in \mathcal{V}$  也满足  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{c}), \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ , 则  $(\mathbf{a}|\mathbf{b} - \mathbf{c}) = 0, \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V} \Leftrightarrow \mathbf{b} = \mathbf{c}$ , 故  $\mathbf{b}$  是唯一的。□

这就是说, 在内积运算这件事情上, 可以说向量空间  $\mathcal{V}$  中的向量与它的对偶空间  $\mathcal{V}^*$  中的线性泛函是一一对应的。基于内积的定义, 内积空间  $\mathcal{V}$  中的一个向量在对偶空间  $\mathcal{V}^*$  中唯一对应的那个线性泛函, 称为这个向量的对偶 (adjoint)。在内积定义的讨论中, 我们介绍过本讲义的内积与量子力学惯例 (狄拉克 bra-ket 标记) 的区别:  $(\mathbf{x}|\mathbf{y}) \equiv \langle \mathbf{y}|\mathbf{x} \rangle$ 。如果按照狄拉克 bra-ket 标记的规定, 那么向量表示为  $|\mathbf{x}\rangle$ , 其对偶则直接表示为  $\langle \mathbf{x}|$ , 形象更加直接。

接下来我们完成定义线性变换的转置的任务。如图2.2所示, 设数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间  $\mathcal{V}$  上有一个线性变换  $\mathbf{T}$ 。给定任意向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ , 线性变换后的向量是  $\mathbf{T}\mathbf{a}$ 。如果有一个线性泛函  $g$  把向量  $\mathbf{T}\mathbf{a}$  对应为一个数, 我们想知道, 有没有一个线性泛函  $f$  能直接作用于  $\mathbf{a}$  得到相同的数?  $f$  与  $g$  的关系是什么? 线性变换  $\mathbf{T}$  的转置  $\mathbf{T}^\top$  就是充当这一问题的答案的一种概念。你想问什么样的  $f$  能满足  $f(\mathbf{a}) = g(\mathbf{T}\mathbf{a}), \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ? 答案是  $f = \mathbf{T}^\top g$ 。用严格语言的定义如下——

**定义 2.16** (线性变换的转置). 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间,  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  是线性变换, 对于  $\mathcal{W}$  上的每一个线性泛函  $g \in \mathcal{W}^*$ , 我们都可以定义一个  $\mathcal{V}$  上的线性泛函  $f \in \mathcal{V}^*$  使其满足  $f(\mathbf{a}) = g(\mathbf{T}\mathbf{a}), \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ 。由  $g \in \mathcal{W}^*$  到  $f \in \mathcal{V}^*$  的这一对应规则定义了一个由  $\mathcal{W}^*$  到  $\mathcal{V}^*$  的映射  $\mathbf{T}^\top: \mathcal{W}^* \rightarrow \mathcal{V}^*, (\mathbf{T}^\top g)(\cdot) = g(\mathbf{T}\cdot), \forall g \in \mathcal{W}^*$ , 易验对任一  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$  有且只有一个满足上述性质的  $\mathbf{T}^\top \in \mathcal{L}(\mathcal{W}^*, \mathcal{V}^*)$ , 且  $\mathbf{T}^\top$  也是线性变换。我们称  $\mathbf{T}^\top$  为  $\mathbf{T}$  的转置 (transpose)。

$$\forall \mathbf{a} \in \mathcal{V},$$

$$\mathbf{T}^\top \begin{array}{c} \curvearrowright f(\mathbf{a}) \Rightarrow \text{数} \\ \parallel \\ \curvearrowright g(\mathbf{Ta}) \Rightarrow \text{数} \end{array}$$

图 2.2: 线性变换的转置是怎么定义的? 设数域  $\mathbb{F}$  上的向量空间  $\mathcal{V}$  上有一个线性变换  $\mathbf{T}$ 。给定任意向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ , 线性变换后的向量是  $\mathbf{Ta}$ 。如果有一个线性泛函  $g$  把向量  $\mathbf{Ta}$  对应为一个数, 我们想知道, 有没有一个线性泛函  $f$  能直接作用于  $\mathbf{a}$  得到相同的数?  $f$  与  $g$  的关系是什么? 线性变换  $\mathbf{T}$  的转置  $\mathbf{T}^\top$  就是充当这一问题的答案的一种概念。你想问什么样的  $f$  能满足  $f(\mathbf{a}) = g(\mathbf{Ta}) \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ? 答案是  $f = \mathbf{T}^\top g$ 。

以上定义中隐含默认了两件事: 1) 每个线性变换  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}, \mathcal{W})$  有且只有一个符合定义的映射  $\mathbf{T}^\top$ ; 2)  $\mathbf{T}^\top$  也是一个线性变换。1) 是比较显然的: 假设另有一映射  $\mathbf{U}: \mathcal{W}^* \rightarrow \mathcal{V}^*$  满足  $(\mathbf{U}g)\mathbf{a} = g\mathbf{Ua} \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ , 则有  $\mathbf{U}g = \mathbf{T}^\top g \Rightarrow \mathbf{U}\mathbf{T}^\top$ 。关于 2), 我们可以按照线性变换的定义去验证映射  $\mathbf{T}^\top$  作用于一个线性组合的结果: 对任意  $g_1, g_2 \in \mathcal{W}^*, \gamma \in \mathbb{F}$ , 由  $[\mathbf{T}^\top(\gamma g_1 + g_2)](\mathbf{a}) = (\gamma g_1 + g_2)(\mathbf{Ta}) = \gamma g_1(\mathbf{Ta}) + g_2(\mathbf{Ta}) = \gamma(\mathbf{T}^\top g_1)(\mathbf{a}) + (\mathbf{T}^\top g_2)(\mathbf{a}) \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$  可知  $\mathbf{T}^\top(\gamma g_1 + g_2) = \gamma(\mathbf{T}^\top g_1) + \mathbf{T}^\top g_2$ , 故  $\mathbf{T}^\top$  是线性变换。

下面的定理告诉我们, 一个线性变换  $\mathbf{T}$  与其转置  $\mathbf{T}^\top$  在给定基和对偶基下的矩阵之间的关系就是矩阵转置。

**定理 2.20.** 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$  分别是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n, m$  维有限维向量空间, 给定以下基及其对偶基:  $B = \{\mathbf{a}_i\} \subset \mathcal{V}, B^* = \{f_i\} \subset \mathcal{V}^*, B' = \{\mathbf{b}_i\} \subset \mathcal{W}, B'^* = \{g_i\} \subset \mathcal{W}^*$ , 且令  $\mathbf{T}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  是线性变换,  $A$  是  $\mathbf{T}$  在  $B, B'$  下的坐标矩阵,  $B$  是  $\mathbf{T}^\top$  在  $B^*, B'^*$  下的坐标矩阵, 则  $B_{ij} = A_{ji}, i = 1, \dots, m, j = 1, \dots, n$ 。

证明. 根据向量的坐标表达式, 可以写出

$$\mathbf{Ta}_i = \sum_{j=1}^m A_{ji} \mathbf{b}_j, i = 1, \dots, n$$

$$\mathbf{T}^\top g_i = \sum_{j=1}^n B_{ji} f_j, i = 1, \dots, m$$



由线性变换转置的定义和对偶基的定义,

$$\begin{aligned}
 (\mathbf{T}^\top g_i)(\mathbf{a}_j) &= g_i(\mathbf{T}\mathbf{a}_j) \\
 &= g_i\left(\sum_{k=1}^m A_{kj}\mathbf{b}_k\right) \\
 &= \sum_{k=1}^m A_{kj}g_i(\mathbf{b}_k) \\
 &= \sum_{k=1}^m A_{kj}\delta_{ik} \\
 &= A_{ij}, i=1, \dots, m, j=1, \dots, n
 \end{aligned}$$

另一方面, 由于  $\mathbf{T}^\top g_i \in \mathcal{V}^*$ , 故它可用  $B^*$  表出, 再利用关系  $f = \sum_{i=1}^n f(\mathbf{a}_i)f_i$ , 有

$$\begin{aligned}
 \mathbf{T}^\top g_i &= \sum_{j=1}^n (\mathbf{T}^\top g_i)(\mathbf{a}_j)f_j \\
 &= \sum_{j=1}^n A_{ij}f_j, i=1, \dots, m
 \end{aligned}$$

与之前的结果比较可得  $A_{ij} = B_{ji}, i=1, \dots, m, j=1, \dots, n$ 。 □

在后面的讨论中, 我们还会了解伴随算符的知识。在那里, 我们就线性变换的转置作更多讨论。

## 2.3 基变换与坐标变换公式

一个向量空间可以有不止一组基。同一个向量, 在不同基下的坐标是不同的, 因此向量并不一般地对应一组数; 线性变换与矩阵的关系也类似。这是本讲义中的线性代数部分与大学一年级的线性代数课程不同的地方。之所以要建立这种更抽象的线性代数结构, 是为了用它们描述物理规律时, 能拥有不依赖坐标系选择的不变形式。

但是, 光说“向量并不一般地对应一组数”, 仍然无法保证这种数学对象能够具有“不依赖基的选择的不变性”。比如, 同在一个向量空间  $\mathcal{V}$  内, 向量  $\mathbf{a}$  在某两组基下的坐标分别是  $(a_1, \dots, a_n)^\top$  和  $(a'_1, \dots, a'_n)^\top$ ; 向量  $\mathbf{b}$  在选择某第三组基下的坐标是  $(b_1, \dots, b_n)$ 。这三个有序  $n$  元数组各不相等, 但有没有可能其实  $\mathbf{a} = \mathbf{b}$ ? 我们必须有能力判断这件事, 才一般性地拥有“不依赖基的选择而辨认不同向量”的能力, 从而才有资格作出“向量独立于坐标系的选择而存在”的判断。这样的能力就基于基变换与坐标变换公式的知识。基变换与坐标变换公式, 使得每个向量在选择不同基下的坐标之间形成相互联系的整体, 使得尽管不同向量各自都可以有不同的坐标, 但它们仍然能相互区别。

我们先推导基变换公式。考虑数域  $\mathbb{F}$  上的  $N$  维向量空间  $\mathcal{V}_N$  中的两组有序基  $(\mathbf{e}_i), (\mathbf{e}'_j)$ , 用第一组基表示第二组基的每个基向量, 可列出以下  $N$  个等式:

$$\mathbf{e}'_j = \sum_{i=1}^N S_{ij} \mathbf{e}_i, \quad j = 1, \dots, N$$

它们称为从有序基  $(\mathbf{e}_i)$  到有序基  $(\mathbf{e}'_j)$  的基变换公式 (*change of basis formula*), 其中矩阵  $(S_{ij})$  称为从有序基  $(\mathbf{e}_i)$  到有序基  $(\mathbf{e}'_j)$  的过渡矩阵 (*change-of-basis matrix*)。以下定理告诉我们, 反过来从  $(\mathbf{e}'_i)$  到  $(\mathbf{e}_i)$  的过渡矩阵就是矩阵  $S$  的逆 ( $S$  可逆的证明见[2]§2.4 例题 4.4。)

**定理 2.21.** 设  $\mathcal{V}_N$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $N$  维向量空间,  $\{\mathbf{e}_i\}, \{\mathbf{e}'_j\}$  是  $\mathcal{V}_N$  的两组基, 则从有序基  $(\mathbf{e}_i)$  到有序基  $(\mathbf{e}'_j)$  的过渡矩阵是从  $(\mathbf{e}'_j)$  到  $(\mathbf{e}_i)$  的过渡矩阵的逆矩阵。具体地, 若  $\mathbf{e}'_j = \sum_{i=1}^N S_{ij} \mathbf{e}_i$ , 则  $\mathbf{e}_i = \sum_{j=1}^N S_{ji}^{\text{inv}} \mathbf{e}'_j^*$ 。

证明. 两边同乘  $S^{-1}$  立刻得证, 略。 □

特别地, 由  $n$  维向量空间的一组基到它自身的过渡矩阵是  $n \times n$  单位矩阵  $I_n$ 。

我们通过过渡矩阵可以写出一个向量  $\mathbf{v} \in \mathcal{V}_N$  在两组有序基  $(\mathbf{e}_i), (\mathbf{e}'_j)$  下的坐标之间的关系, 共有  $N$  条式子:

$$\begin{aligned} \mathbf{v} &= \sum_{j=1}^N v'_j \mathbf{e}'_j \\ &= \sum_{j=1}^N v'_j \left( \sum_{i=1}^N S_{ij} \mathbf{e}_i \right) \\ &= \sum_{i=1}^N \left( \sum_{j=1}^N S_{ij} v'_j \right) \mathbf{e}_i \\ &= \sum_{i=1}^N v_i \mathbf{e}_i \\ &\Leftrightarrow v_i = \sum_{j=1}^N S_{ij} v'_j, \quad i = 1, \dots, N \end{aligned}$$

这  $N$  个式子称为向量  $\mathbf{v}$  从有序基  $(\mathbf{e}'_j)$  到  $(\mathbf{e}_i)$  的坐标变换公式。它们也可以写成一个矩阵乘法表达式:

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} S_{11} & \cdots & S_{1N} \\ \vdots & & \vdots \\ S_{N1} & \cdots & S_{NN} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v'_1 \\ \vdots \\ v'_N \end{pmatrix}$$

---

\* 由于矩阵的分量是标量, 为防与倒数的记法混淆, 矩阵  $S$  的逆矩阵  $S^{-1}$  的分量记为  $S_{ij}^{\text{inv}}$ , 矩阵  $S$  的分量的倒数记为  $S_{ij}^{-1}$ 。

注意到, 对于同一个矩阵  $S_{ij}$ , 它是从  $(\mathbf{e}'_j)$  到  $(\mathbf{e}_i)$  的过渡矩阵, 但却用于向量  $\mathbf{v}$  从  $(\mathbf{e}_i)$  下的坐标到  $(\mathbf{e}'_j)$  下的坐标的变换公式中。按照相同的推算方法还可以得到, 向量  $\mathbf{v}$  从  $(\mathbf{e}'_j)$  到  $(\mathbf{e}_i)$  的坐标变换公式是

$$v'_j = \sum_{i=1}^N S_{ji}^{\text{inv}} v_i, j = 1, \dots, N$$

接下来, 我们讨论线性变换在给定不同有序基下的坐标矩阵之间的变换公式。

**定理 2.22.** 设  $\mathcal{V}_N, \mathcal{W}_M$  分别是数域  $\mathbb{F}$  上的  $N, M$  维向量空间,  $\{\mathbf{a}_i\}, \{\mathbf{a}'_i\} \in \mathcal{V}_N$  是  $\mathcal{V}_N$  的两组基, 基变换公式为  $\mathbf{a}'_j = \sum_{i=1}^N S_{ij} \mathbf{a}_i$ ;  $\{\mathbf{b}_j\}, \{\mathbf{b}'_j\}$  是  $\mathcal{W}_M$  的两组基, 基变换公式为  $\mathbf{b}'_j = \sum_{i=1}^M T_{ij} \mathbf{b}_i$ 。线性变换  $\mathbf{A}: \mathcal{V}_N \rightarrow \mathcal{W}_M$  在  $(\mathbf{a}_i), (\mathbf{b}_i)$  下的矩阵表示为  $(\mathbf{A})$ , 在  $(\mathbf{a}'_i), (\mathbf{b}'_i)$  下的矩阵表示为  $(\mathbf{A})'$ 。则有

$$(\mathbf{A}) = T (\mathbf{A})' S^{-1}$$

$$(\mathbf{A})' = T^{-1} (\mathbf{A}) S$$

证明. 对于任一向量  $\mathbf{v} \in \mathcal{V}_N$ , 记  $\mathbf{w} = \mathbf{A}\mathbf{v} \in \mathcal{W}_M$ 。我们从向量  $\mathbf{w}$  的坐标变换出发:

$$\begin{aligned} w_i &= \sum_{j=1}^M T_{ij} w'_j \\ &= \sum_{j=1}^M T_{ij} \left( \sum_{k=1}^N A'_{jk} v'_k \right) \\ &= \sum_{j=1}^M \sum_{k=1}^N T_{ij} A'_{jk} \left( \sum_{l=1}^N S_{kl}^{\text{inv}} v_l \right) \\ &= \sum_{j=1}^M \sum_{k=1}^N \sum_{l=1}^N T_{ij} A'_{jk} S_{kl}^{\text{inv}} v_l \\ &= \sum_{j=1}^N \sum_{l=1}^M \sum_{k=1}^N T_{il} A'_{lk} S_{kj}^{\text{inv}} v_j, \quad i = 1, \dots, M \end{aligned}$$

其中  $A_{ij}, A'_{ij}$  分别是  $(\mathbf{A}), (\mathbf{A})'$  的坐标。

另一方面,  $w_i = \sum_{j=1}^N A_{ij} v_j, i = 1, \dots, M$ , 与上面的结果比较可得:

$$A_{ij} = \sum_{l=1}^M \sum_{k=1}^N T_{il} A'_{lk} S_{kj}^{\text{inv}} \Leftrightarrow (\mathbf{A}) = T (\mathbf{A})' S^{-1}$$

由  $T^{-1} (\mathbf{A}) S = T^{-1} T (\mathbf{A})' S^{-1} S = (\mathbf{A})'$ , 可得  $(\mathbf{A})' = T^{-1} (\mathbf{A}) S$ 。□

有了基变换和坐标变换公式, 我们可以验证任何关于抽象的向量和线性变换的运算结果是否依赖基的选择。以下定理及其证明可作为一个示例。

**定理 2.23.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间, 则  $\mathcal{V}$  上的内积运算结果不依赖基的选择。

证明. 设  $(\mathbf{e}), (\mathbf{e}')$  是  $\mathcal{V}$  的任意两组有序基, 任意两个向量  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathcal{V}$  在这两组有序基下的坐标表示为:  $\mathbf{u} = \sum_{i=1}^n u_i \mathbf{e}_i = \sum_{i=1}^n u'_i \mathbf{e}'_i, \mathbf{v} = \sum_{i=1}^n v_i \mathbf{e}_i = \sum_{i=1}^n v'_i \mathbf{e}'_i$ . 设由  $(\mathbf{e})$  到  $(\mathbf{e}')$  的过渡矩阵坐标是  $S_{ij}$ , 即

$$\mathbf{e}'_j = \sum_{i=1}^n S_{ij} \mathbf{e}_i, j = 1, \dots, n$$

则有:

$$u_i = \sum_{j=1}^n S_{ij} u'_j, v_i = \sum_{j=1}^n S_{ij} v'_j, i = 1, \dots, n$$

记  $G_{ij} = (\mathbf{e}_i | \mathbf{e}_j), G'_{ij} = (\mathbf{e}'_i | \mathbf{e}'_j), i, j = 1, \dots, n$ , 分别是基  $\{\mathbf{e}_i\}, \{\mathbf{e}'_i\}$  的格拉姆矩阵的分量, 则两组基之间的格拉姆矩阵变换关系为:

$$\begin{aligned} G'_{ij} &= (\mathbf{e}'_i | \mathbf{e}'_j) \\ &= \left( \sum_{k=1}^n S_{ki} \mathbf{e}_k \middle| \sum_{l=1}^n S_{lj} \mathbf{e}_l \right) \\ &= \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n S_{ki} \overline{S_{lj}} (\mathbf{e}_k | \mathbf{e}_l) \\ &= \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n S_{ki} \overline{S_{lj}} G_{kl} \end{aligned}$$

故  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathcal{V}$  的内积

$$\begin{aligned} (\mathbf{u} | \mathbf{v}) &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n u_i \overline{v_j} G_{ij} \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \left( \sum_{k=1}^n S_{ik} u'_k \right) \overline{\left( \sum_{l=1}^n S_{jl} v'_l \right)} G_{ij} \quad (\text{利用了坐标变换公式。}) \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n u'_k \overline{v'_l} S_{ik} \overline{S_{jl}} G_{ij} \\ &= \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n u'_k \overline{v'_l} G'_{kl} \quad (\text{利用格拉姆矩阵的坐标变换公式。}) \end{aligned}$$

可见两向量内积在任意两组基下的计算结果是相等的。  $\square$

**推论 2.23.1.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维赋范向量空间, 则  $\mathcal{V}$  中向量的范不依赖基的选择。

证明. 由  $\mathcal{V}$  上的内积不依赖基的选择易证  $\mathcal{V}$  上的欧几里得范不依赖基的选择。再由范的等价性 (定理 A.1) 易证该命题。  $\square$

## 2.4 线性算符

在线性变换的章节中，我们已经了解线性算符的定义 (2.13)。除了满足所有线性变换的性质外，由于线性算符的定义域和值域都是同一个向量空间，所以在线性算符之上能够定义比较符合直觉的“乘法”，从而使得其求逆运算也更普遍。线性算符的可逆性是十分重要的性质。在大学一年级的线性代数课程中我们知道，矩阵的可逆性对应于线性方程组是否有非全零解的问题。在例2.9中我们知道求导和积分运算也是线性变换。它们所对应的方程是微分方程和积分方程。它们是否可逆，对应的是微分方程和积分方程的解的存在性问题。线性代数的研究者很早就发现，线性算符的可逆性与其行列式、对角化、特征值等性质密切相关，这些也是我们已经大学一年级的线性代数课程中以矩阵为例有所了解的。在第2.4.1节，我们将从给出线性算符的行列式、迹和特征值的不依赖基的选择的抽象定义，但是它们在给定有序基下的坐标运算，跟以往我们所学过的知识无异。

### 2.4.1 线性算符的行列式、迹和特征值

线性算符的行列式、迹和特征值，都是关于一个线性算符的标量，而且这些标量的取值不依赖基的选择。

#### 线性算符的行列式

**定义 2.17** ( $n \times n$  矩阵的行列式). 设  $A$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n \times n$  矩阵 (记为  $A \in \mathbb{F}^{n \times n}$ ),  $a_i = (A_{i1}, \dots, A_{in})$ ,  $i = 1, \dots, n$  是  $A$  的第  $i$  行的有序数组, 如果函数  $D: \mathbb{F}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{F}$  满足:

1.  $D$  是关于  $(a_1, \dots, a_n)$  的  $n$  重线性函数, 即

$$D(a_1, \dots, \lambda a_i + a'_i, \dots, a_n) = \lambda D(a_1, \dots, a_i, \dots, a_n) + D(a_1, \dots, a'_i, \dots, a_n), \forall \lambda \in \mathbb{F}$$

2. 当  $A$  的任意两行相等则  $D(A) = 0$
3. 设  $A'$  是  $A$  的任意两行调换后的矩阵, 则  $D(A') = -D(A)$
4.  $D(I) = 1$ , 其中  $I$  是  $n \times n$  单位矩阵

则称  $D$  是矩阵  $A$  的行列式 (*determinant*), 记为  $\det A$ 。

上述定义中的条件 1 是本身是  $n$  重线性函数 ( $n$ -linear function) 的定义, 条件 1 和条件 2 一起则是交替 (*alternating*)  $n$  重线性函数的定义。条件 3 是可由条件 1 和 2 独立证明得到的 (此略<sup>[3]§5.2</sup>), 加到了定义中只是为了便于理解。我们可以说, 行列式就是一个关于  $n \times n$  矩阵的交替  $n$  重线性标量值函数且附加满足条件 4。

上面的定义隐含默认了任意一个  $n \times n$  矩阵的行列式是唯一存在的要求（因为“函数”的定义本身要求这一条），但这未被证明。本讲义暂不列出详细证明的证明过程，只简述证明的思路。证明存在性往往相当于找到这一存在。回顾本科的线性代数课本，我们发现那里的定义方式<sup>[2]§1.3 定义 3.1</sup>就帮我们找出了这一存在：

$$\det A = \sum_{\sigma} (\operatorname{sgn} \sigma) A(1, \sigma_1) \cdots A(n, \sigma_n)$$

其中  $A(i, j) \equiv A_{ij}$ ;  $\sigma_i, i = 1, \dots, n$  表示  $n$  阶排列  $\sigma$  的一种;  $\operatorname{sgn} \sigma$  是根据  $\sigma$  的奇偶性取值 1 或  $-1$ \*。作为存在性的证明，提出这一公式，然后验证其满足行列式定义中的条件，就完成了。而唯一性的证明则需要如下引理：任意  $\mathbb{F}^{n \times n}$  上的交替  $n$  重线性函数  $D$  均满足  $D(A) = \det A D(I), \forall A \in \mathbb{F}^{n \times n}$ ，其中  $\det A$  在此只需存在即可。该引理的证明也可以从上述的行列式公式直接得出，使得行列式定义中的条件 4 实际成为行列式唯一性的必要条件。

以下定理列出了  $n \times n$  矩阵的行列式的一些性质，在本讲义中也不作证明而直接承认其成立，因为它们都已经大学一年级的线性代数课程中介绍过了。

#### 定理 2.24.

- $\det(AB) = \det A \det B, \forall A, B \in \mathbb{F}^{n \times n}$
- $\det(A^T) = \det A, \forall A, B \in \mathbb{F}^{n \times n}$
- $A$  可逆  $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$
- $\det(A^{-1}) = (\det A)^{-1}, \forall A, B \in \mathbb{F}^{n \times n}$
- 如果  $B$  是  $A$  的第  $i$  行加上第  $j$  行的倍数得到的矩阵，则  $\det B = \det A$
- 克拉默法则 (Cramer's rule)<sup>[2]§1.5</sup>

定义在数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间  $\mathcal{V}$  上的线性算符  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  在不同有序基下的坐标矩阵之间有变换公式。设  $B, B'$  是  $\mathcal{V}$  的两组有序基， $S$  是从  $B$  到  $B'$  的过渡矩阵，则由定理 2.22 有  $(\mathbf{T}) = S(\mathbf{T})'S^{-1}$ ，其中  $(\mathbf{T}), (\mathbf{T})'$  分别是  $\mathbf{T}$  在  $B, B'$  下的坐标矩阵。由行列式的性质有  $\det(\mathbf{T}) = \det[S(\mathbf{T})'S^{-1}] = \det(\mathbf{T})'$ ，因此一个线性算符在任意基下的坐标矩阵的行列式都相等。由此我们可以直接定义“线性算符的行列式”，记为  $\det \mathbf{T}$ ，为其在任一基下的坐标矩阵的行列式。正式定义如下。

**定义 2.18 (线性算符的行列式).** 设  $\mathbf{T}$  是  $n$  维向量空间  $\mathcal{V}$  上的线性算符， $B$  是  $\mathcal{V}$  的一组有序基，则  $\mathbf{T}$  的行列式  $\det \mathbf{T} \equiv \det(\mathbf{T})$ ，其中  $(\mathbf{T})$  是  $\mathbf{T}$  在  $B$  下的坐标矩阵。

---

\*关于  $n$  阶排列的知识可参见<sup>[2]§1.2</sup>。

### 线性算符的迹

从线性算符的行列式的定义过程，我们发现，与本科线性代数课上直接定义成一个运算公式不同，我们总是先定义一组代数规则，再去证明这样的代数规则唯一对应一个具体的运算公式。线性算符的迹也可按类似的方式重新定义。不过，既然已经通过行列式的例子来了解这种思想，此处关于迹的定义仍采用简化的方式。值得注意的是，迹是定义在内积空间上的线性算符上的。

**定义 2.19** (线性算符的迹). 设  $\mathbf{A}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的内积空间  $\mathcal{V}$  上的线性算符，则  $\mathbf{A}$  的迹 (*trace*) 为  $\text{tr}\mathbf{A} \equiv \sum_k (\mathbf{A}\hat{\mathbf{e}}_k | \hat{\mathbf{e}}_k)$ ，其中  $\{\hat{\mathbf{e}}_k\}$  是  $\mathcal{V}$  的任意一组规范正交基。

易验，上述定义的迹的值不依赖基的选择而改变，从而任一线性算符唯一对应一个迹。我们还能进一步获得如下性质。

**定理 2.25.** 设  $\mathbf{A}$ 、 $\mathbf{B}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的内积空间  $\mathcal{V}$  上的任意两个线性算符，则

1.  $\text{tr}(\alpha\mathbf{A} + \mathbf{B}) = \alpha\text{tr}\mathbf{A} + \text{tr}\mathbf{B}$
2.  $\text{tr}(\mathbf{AB}) = \text{tr}(\mathbf{BA})$

我们在此还可通过迹来定义  $\mathcal{L}(\mathcal{V})$  空间上的一种内积。

**定义 2.20** (线性算符的标准内积). 设  $\mathbf{A}, \mathbf{B}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的内积空间  $\mathcal{V}$  上的任意两个线性算符，令  $(\mathbf{A}|\mathbf{B}) \equiv \text{tr}(\mathbf{A}^*\mathbf{B})$ ，可验证，该定义满足内积规定，称为线性算符的标准内积 (*standard inner product*)，经常记作  $\mathbf{A} : \mathbf{B}$ 。

读者可尝试自行推导两个线性算符的标准内积在给定基下的坐标运算公式。

### 线性算符的特征值

如果一个数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间  $\mathcal{V}$  上的线性算符  $\mathbf{T}$  在基  $\{\mathbf{a}_i\}$  下的坐标矩阵是对角矩阵，即

$$(\mathbf{T}) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix}, \lambda_i \in \mathbb{F}, i = 1, \dots, n$$

那么就有  $\mathbf{T}\mathbf{a}_i = \lambda_i\mathbf{a}_i, i = 1, \dots, n$ ， $\mathbf{T}$  的值域就是由  $\lambda_i \neq 0$  对应的  $\mathbf{a}_i$  线性生成的， $\lambda_i \neq 0$  的个数就是  $\text{rank}\mathbf{T}$ ， $\mathbf{T}$  的很多性质就能确定了。为了这一目标，我们先讨论一般的形如  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \lambda\mathbf{a}$  的情况。

**定义 2.21** (特征值、特征向量、特征空间). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个线性算符。若存在  $\mathbf{a} \neq \mathbf{0}, \mathbf{a} \in \mathcal{V}, \lambda \in \mathbb{F}$  满足  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \lambda\mathbf{a}$ , 则称  $\lambda$  是  $\mathbf{T}$  的一个特征值 (*characteristic value*),  $\mathbf{a}$  是  $\mathbf{T}$  对应于特征值  $\lambda$  的一个特征向量 (*characteristic vector*)。  $\mathbf{T}$  关于同一特征值  $\lambda$  的所有不同的特征向量的集合称为  $\mathbf{T}$  的特征空间 (*characteristic space*)。

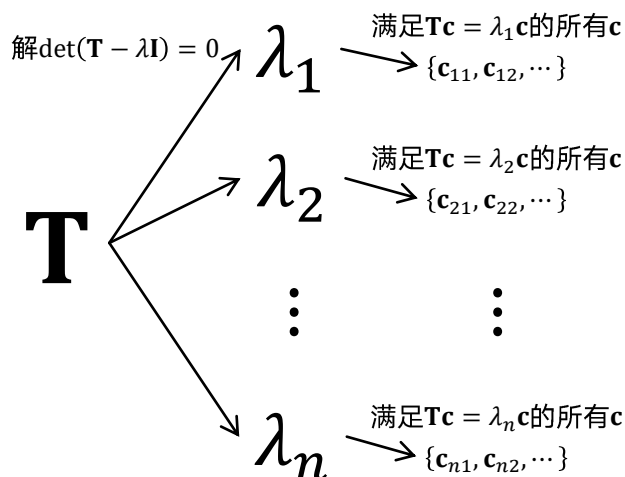


图 2.3: 复数域上的  $n$  维向量空间上的线性算符  $\mathbf{T}$  有  $n$  个特征值, 对应每个特征值都可能有一个或以上的特征向量。对应于每个特征值的所有特征向量的集合称为关于该特征值的特征空间。特征空间具有向量运算的封闭性 (需证明), 故它们都是所在向量空间的子空间。

由特征值和特征向量的定义, 一个线性算符可能有多个特征值。对应同一个特征值也可以有多个特征向量。能够证明, 关于同一特征值的特征空间是向量空间的一个子空间。

**定理 2.26.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个线性算符, 则  $\mathbf{T}$  的特征空间是  $\mathcal{V}$  的子空间。

证明. 设  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$  是关于  $\mathbf{T}$  的特征值  $\lambda$  的其中两个特征向量, 则对任意  $\alpha \in \mathbb{F}$  有  $\mathbf{T}(\alpha\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \alpha\mathbf{T}\mathbf{a} + \mathbf{T}\mathbf{b} = \alpha\lambda\mathbf{a} + \lambda\mathbf{b} = \lambda(\alpha\mathbf{a} + \mathbf{b})$ .  $\square$

定义 2.21 只告诉我们, 如果有满足定义的东西, 则把它称为什么; 它没有告诉我们这样的东西存不存在, 如何去求它们。为使特征值的概念更实用, 我们进一步考虑一个重要的线性算符表达式。设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个线性算符,  $\lambda$  是  $\mathbf{T}$  的一个特征值,  $\mathbf{a}$  是  $\mathbf{T}$  关于  $\lambda$  的任一特征向量, 则总有

$$(\mathbf{T} - \lambda\mathbf{I})\mathbf{a} = \mathbf{T}\mathbf{a} - \lambda\mathbf{I}\mathbf{a} = \mathbf{0}$$

即  $\mathbf{T}$  关于  $\lambda$  的特征空间就是线性算符  $\mathbf{T} - \lambda\mathbf{I}$  的零空间。根据线性变换的维数定理,  $\mathbf{T}$  的特征空间的维数就是  $\mathbf{T} - \lambda\mathbf{I}$  的零化度, 进而有如下定理。



**定理 2.27.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个线性算符, 则以下命题相互等价:

1.  $\lambda$  是  $\mathbf{T}$  的特征值
2.  $\mathbf{T} - \lambda\mathbf{I}$  是奇异的
3.  $\det(\mathbf{T} - \lambda\mathbf{I}) = 0$

证明. 我们在本科的线性代数课中已经了解, 矩阵行列式为零, 就是该矩阵相对就的一个线性方程组无非全零解, 亦即该矩阵是不可逆的。这些结论的详细证明就是对  $2 \Leftrightarrow 3$  的证明。此略。 $1 \Leftrightarrow 3$  可利用行列式的性质简单证得, 此略。□

这一定理的第 3 个命题实际提供了一个求算给定线性算符的特征值的方法。因为  $\det(\mathbf{T} - \lambda\mathbf{I})$  必是一个  $\dim \mathcal{V}$  阶首一多项式<sup>\*</sup>。因此可将  $\det(\mathbf{T} - \lambda\mathbf{I})$  定义为  $\mathbf{T}$  的特征多项式 (*characteristic polynomial*), 从而  $\mathbf{T}$  的任一特征值均为其特征多项式的一个根。在复数域上, 由代数基本定理,  $n$  阶首一多项式有且必有  $n$  个复根 (可能有重根)<sup>†</sup>。因此我们可以说复数域上任一  $n$  维线性空间上的线性算符必有  $n$  个特征值; 解其特征多项式就可以得到它们全部。

本节开头提出的, 希望线性变换在某组基下的坐标矩阵是对角矩阵, 这相当于要求线性变换的特征向量直接就是一组基。我们可以从这一要求出发, 找出与其等价的一系列命题, 如以下定理所示。

**定理 2.28.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维向量空间,  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个可逆线性算符, 则以下命题相互等价:

1.  $\mathcal{V}$  中存在一组基恰好就是  $\mathbf{T}$  的特征向量
2.  $\mathbf{T}$  的特征向量中有  $n$  个线性无关
3.  $\mathbf{T}$  的特征向量线性生成  $\mathcal{V}$
4.  $\mathbf{T}$  是可对角化的 (*diagonalizable*)

以上定理中的命题之间的等价性几乎是直接的<sup>[2]</sup><sup>§5.2</sup> 矩阵可对角化的条件, 其中第 5 条命题同时定义了何谓“可对角化的线性变换”。复数域上的向量空间上的任一线性算符必有  $n$  个特征值。但只有当这一线性算符可对角化时, 才能从这些特征值对应的特征空间中找到  $n$  个线性无关的向量。如果线性算符  $\mathbf{T}$  可对角化, 则使其坐标矩阵是对角矩阵的那组基, 就是定理 2.28 中第 2 条的那  $n$  个线性无关的特征向量, 且这一对角矩阵的对角元素就是  $\mathbf{T}$  的  $n$  个特征值。如果

<sup>\*</sup>这一命题的结论需要依靠多项式代数的知识来证明。后文还要用到代数基本定理, 这个定理也是通过多项式代数证明的重要结论, 此略<sup>[3]</sup>。

<sup>†</sup>这样的数域又叫代数闭域。例如实数域就不是代数闭域。所以线性算符所有关于特征值的性质, 在实数域上都需要小心是否会丧失。

$\mathbf{T}$  不可对角化, 那么  $\mathbf{T}$  仍可以有  $n$  个特征值, 但就无法找到任何一组基, 使  $\mathcal{S}$  在其下的坐标矩阵是任何对角矩阵, 更别说想要是以  $\mathbf{T}$  的特征值作为对角元素的对角矩阵了。也就是说, 我们不存在这样一种情况:  $\mathbf{T}$  可对角化, 但其对角矩阵的对角元素却不全是  $\mathbf{T}$  的特征值。这一结论也是证明定理2.28的过程中自然显见的。

在复数域上, 无论一个线性算符  $\mathbf{T}$  是否可对角化, 它的  $n$  个特征值中都有可能重复的 (即  $\mathbf{T}$  的特征多项式有重根)。我们来看“特征值重不重复”有什么值得注意的差别。为此设  $\theta_1, \dots, \theta_k$  为  $\mathbf{T}$  的两两不同特征值, 第  $j$  个特征值重复  $d_j$  次。如果  $\mathbf{T}$  可对角化, 则  $\mathbf{T}$  的对角化坐标矩阵可以写成

$$(\mathbf{T}) = \begin{pmatrix} \theta_1 I_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \theta_k I_k \end{pmatrix}$$

其中  $I_j$  表示  $d_j \times d_j$  单位矩阵。经证明可得到一个明确的结论: 每个两两不同特征值的重复次数  $d_j$  就是它对应的特征空间的维数, 进而有  $d_1 + \dots + d_k = n$  [§6.2]<sup>[3]</sup>。此外, 对应于不同特征值的特征向量线性无关。也就是说从若干个两两不同的特征值所对应的特征空间中分别各取一个向量组成的向量组必为线性无关向量组<sup>[2]§5.1 性质 1.4</sup>, 但是反过来我们不能说任意两个线性无关的特征向量必对应于两个不同特征值。

以下定理<sup>[2]§5.1 性质 1.1、1.2</sup>给出了特征多项式最重要的三项的系数:

**定理 2.29.** 设  $\{\lambda_i\}$  是线性算符  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  的  $n$  个特征值, 则  $\text{tr} \mathbf{T} = \sum_{i=1}^n \lambda_i$ ,  $\det \mathbf{T} = \prod_{i=1}^n \lambda_i$ ,  $\det(\mathbf{T} - \lambda \mathbf{I}) = \lambda^n - \text{tr} \mathbf{T} \lambda^{n-1} + \dots + (-1)^n \det \mathbf{T}$

证明. 利用  $n$  阶行列式的计算公式证明, 略。 □

特别地, 当  $n = 3$  时,  $\det(\mathbf{T} - \lambda \mathbf{I}) = -\lambda^3 + \text{tr} \mathbf{T} \lambda^2 - \frac{1}{2}(\text{tr}^2 \mathbf{T} - \text{tr} \mathbf{T}^2) \lambda + \det \mathbf{T}$ 。我们令  $I_{\mathbf{T}} = \text{tr} \mathbf{T}$ ,  $II_{\mathbf{T}} = \frac{1}{2}(\text{tr}^2 \mathbf{T} - \text{tr} \mathbf{T}^2)$ ,  $III_{\mathbf{T}} = \det \mathbf{T}$ , 称为  $\mathbf{T}$  的第一、第二和第三主不变量 (*principal invariants*)。易见这些主不变量都是标量, 且它的值不依赖基的选择, 与  $\mathbf{T}$  唯一对应。我们还常用  $J_1 = I_{\mathbf{T}}$ ,  $J_2 = I_{\mathbf{T}}^2 - 2II_{\mathbf{T}}$ ,  $J_3 = I_{\mathbf{T}}^3 - 3I_{\mathbf{T}}II_{\mathbf{T}} + 3III_{\mathbf{T}}$ , 中文也常译为主不变量 (*main invariants*)。

定理2.29和2.24告诉我们验证线性算符是否可逆的一个方法: 可逆线性算符所有特征值不为零。

## 2.4.2 内积空间上的线性算符

当我们为一个向量空间赋予了内积定义, 这个空间上的线性算符的性质也相应增加了。由于向量的内积与“投影”、“正交”等几何概念密切相关, 向量的范与“长度”这一几何概念概

念密切相关，欧几里得范与内积之间也密切相关，因此内积空间上的线性算符也富有几何意义。我们先分别介绍伴随算符 (§2.4.2 伴随算符) 和厄米算符 (§2.4.2 厄米算符)。它们都属于正规算符 (§2.4.2 正规算符)。在正式的线性代数教材中，这些算符的内容十分繁杂。本讲义在此只列举一些流变学理论用到的结论。

### 伴随算符

按照内积的定义，我们有  $(\alpha \mathbf{a} | \mathbf{b}) = (\bar{\alpha} \mathbf{a} | \mathbf{b})$  ( $\alpha \neq 0$ )。如果把等号左边的标量  $\alpha$  换成一个非零线性算符  $\mathbf{T}$ ，那么处于等号右边的“ $\alpha$  的复数共轭”这一角色的，又会是怎样的一个线性算符？我们先给这个线性算符一个名称，然后再分析它的特点。

**定义 2.22** (伴随算符). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的内积空间， $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是  $\mathcal{V}$  上的线性算符。若存在另一线性算符  $\mathbf{T}^* \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  满足  $(\mathbf{T}\mathbf{a} | \mathbf{b}) = (\mathbf{a} | \mathbf{T}^*\mathbf{b})$ ,  $\forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ ，则称  $\mathbf{T}^*$  是  $\mathbf{T}$  的伴随算符 (*adjoint operator*)。若  $\mathbf{T} = \mathbf{T}^*$ ，则称  $\mathbf{T}$  是一个自伴随 (*self-adjoint*) 或厄米 (*hermitian*) 算符。若  $\mathbf{T} = -\mathbf{T}^*$ ，则称  $\mathbf{T}$  是一个反厄米 (*skew hermitian*) 算符。

在有限维内积空间上，每一个线性算符有且只有一个伴随算符 (证明见附录 §A.3)。

易验，若  $\mathbf{T}$  是厄米算符，则  $i\mathbf{T}$  就是反厄米算符。

以下定理列举了一些伴随算符的运算规律。

**定理 2.30.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间，

1.  $(\mathbf{T} + \mathbf{U})^* = \mathbf{T}^* + \mathbf{U}^*$ ,  $\forall \mathbf{T}, \mathbf{U} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$
2.  $(\alpha \mathbf{T})^* = \bar{\alpha} \mathbf{T}^*$ ,  $\forall \mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V}), \alpha \in \mathbb{F}$
3.  $(\mathbf{T}\mathbf{U})^* = \mathbf{U}^* \mathbf{T}^*$ ,  $\forall \mathbf{T}, \mathbf{U} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$
4.  $(\mathbf{T}^*)^* = \mathbf{T}$ ,  $\forall \mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$

证明. 利用相关定义易证，留作练习。 □

从上面的运算规律可以看出，线性算符的伴随与复数的共轭有些类似。例如在复数域  $\mathbb{C}$  上的内积空间  $\mathcal{V}$  上，任一线性算符  $\mathbf{T}$  都可以写成“虚部与实部”的形式，即  $\mathbf{T} = \mathbf{U}_1 + i\mathbf{U}_2$ ，其中  $\mathbf{U}_1 = \frac{1}{2}(\mathbf{T} + \mathbf{T}^*)$ ,  $\mathbf{U}_2 = \frac{1}{2i}(\mathbf{T} - \mathbf{T}^*)$  都是自伴随算符。注意到， $i\mathbf{U}_2$  是反厄米算符，故我们也常说任一线性算符  $\mathbf{T}$  都可以分解成一个厄米算符和一个反厄米算符。

一对伴随算符在给定基下的坐标矩阵之间的关系是矩阵的共轭转置。以下我们给出证明。从证明的过程可以注意到，内积空间上的向量和线性算符如何通过内积来取得它们在给定有序基下的坐标。

**定理 2.31.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维内积空间,  $B = \{\hat{\mathbf{e}}_i\}_{i=1}^n$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基,  $\mathcal{V}$  上的线性算符  $\mathbf{T}$  及其伴随算符  $\mathbf{T}^*$  在有序基  $B$  下的坐标分别是  $T_{ij}, T'_{ij}, i, j = 1, \dots, n$ , 则  $T_{ij} = \overline{T'_{ji}}$ 。

证明. 设  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$  是  $\mathcal{V}$  中的任一向量, 则  $\mathbf{a} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \hat{\mathbf{e}}_i$ , 其中  $\alpha_i, i = 1, \dots, n$  是  $\mathbf{a}$  在有序基  $B$  下的坐标, 则  $\alpha_i = (\mathbf{a}|\hat{\mathbf{e}}_i)$ , 因为

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}|\hat{\mathbf{e}}_i) &= \left( \sum_{j=1}^n \alpha_j \hat{\mathbf{e}}_j | \hat{\mathbf{e}}_i \right) = \sum_{j=1}^n \alpha_j (\hat{\mathbf{e}}_j | \hat{\mathbf{e}}_i) \\ &= \sum_{j=1}^n \alpha_j \delta_{ij} = \alpha_i \end{aligned}$$

由 §2.2.2 可知, 线性算符  $\mathbf{T}$  在给定有序基  $B$  下的坐标  $T_{ij}$  满足  $\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_i = \sum_{j=1}^n T_{ji} \hat{\mathbf{e}}_j, i = 1, \dots, n$ 。同时每个  $\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_i$  作为一个向量在有序基  $B$  下的坐标满足上面刚刚证明结论, 故  $\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_i = \sum_{j=1}^n (\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_i | \hat{\mathbf{e}}_j) \hat{\mathbf{e}}_j$ 。由于  $\{\hat{\mathbf{e}}_j\}$  线性无关, 当  $\mathbf{T} \neq \mathbf{0}$  时比较上述两结果可得  $T_{ij} = (\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_j | \hat{\mathbf{e}}_i)$ 。

由伴随算符定义,

$$\begin{aligned} T_{ji} &= (\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_i | \hat{\mathbf{e}}_j) = (\hat{\mathbf{e}}_i | \mathbf{T}^* \hat{\mathbf{e}}_j) \\ &= \overline{(\mathbf{T}^* \hat{\mathbf{e}}_j | \hat{\mathbf{e}}_i)} \\ &= \overline{T'_{ij}} \end{aligned}$$

□

注意, 这一定理讨论的是厄米算符仅限于在规范正交基下的坐标规律。在一般有序基下的坐标规律表达式将额外含有该组基的格拉姆矩阵分量。

回顾线性变换的转置 (§2.2.3), 如果由  $\mathcal{V}$  的每个向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$  定义一个相应的线性泛函来实现内积, 即  $f_{\mathbf{a}} \in \mathcal{V}^*, f_{\mathbf{a}}(\mathbf{b}) \equiv (\mathbf{a}|\mathbf{b})$ , 则  $\mathcal{V}$  上的任一线性算符  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  与其转置  $\mathbf{T}^T \in \mathcal{L}(\mathcal{V}^*)$  将满足

$$(\mathbf{T}^T f_{\mathbf{a}})(\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{T}\mathbf{b}), \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$$

同时  $\mathbf{T}$  与  $\mathbf{T}^T$  在给定一对基  $B \subset \mathcal{V}$  与对偶基  $B^* \subset \mathcal{V}^*$  下的坐标矩阵互为矩阵的转置。而线性算符  $\mathbf{T}$  与其伴随算符  $\mathbf{T}^*$  满足

$$(\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{T}^*\mathbf{b}), \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$$

且  $\mathbf{T}$  与  $\mathbf{T}^*$  在给定基  $B$  下的坐标矩阵之间互为矩阵的共轭转置。比较可发现, 线性算符的转置与伴随似乎仅存在“是否需要共轭”的差别, 这个差别来自于它们扮演的角色是放在在内积的第一个向量前面还是第二个向量前面。本讲义的内积定义规定对第二向量具有共轭线性,

所以坐标矩阵需要共轭的是定义在内积的第二个向量的伴随算符。但是，线性变换的转置和伴随概念根本不同。因为  $\mathbf{T}^\top \in \mathcal{L}(\mathcal{V}^*)$  而  $\mathbf{T}^* \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$ ，即它们属于不同的空间，作用于不同空间中的对象。在实数域中（经典力学语境下），线性算符的伴随的概念不如在复数域中（量子力学语境下）重要。在本讲义后续内容中凡涉及到实数域上的线性算符，都暂不区分其转置和伴随，而均写成  $\mathbf{T}^\top$ 。

此外，在以往所学习的矩阵代数中，有“对称矩阵”的概念。如果数域  $\mathbb{F}$  上的  $n \times n$  矩阵  $A \in \mathbb{F}^{n \times n}$  满足  $A = A^\top$ ，则称矩阵  $A$  是对称矩阵 (*symmetric matrix*)；若  $A = -A^\top$ ，则称矩阵  $A$  是斜称矩阵 (*skew-symmetric matrix*)。由厄米与反厄米算符的定义可知，只有在实数域  $\mathbb{R}$  上的内积空间上，厄米和反厄米算符在给定基下的坐标矩阵才是对称和斜称矩阵。因此，我们又把实数域上的厄米和反厄米算符\*称为对称算符 (*symmetric operator*) 和斜称算符 (*skew-symmetric operator*)。

最后我们关心一下厄米和反厄米算符在特征值分解时的性质。归入以下定理——

**定理 2.32.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维内积空间， $\mathbf{T}$  是  $\mathcal{V}$  上的一个线性算符，则

1. 若  $\mathbb{F} = \mathbb{C}$ ， $\mathbf{T}$  是厄米算符，则  $\mathbf{T}$  的特征值全为实数。
2. 若  $\mathbf{T}$  是厄米算符，则  $\mathbf{T}$  的两个不同特征值分别对应的两个特征向量正交。
3. 若  $\mathcal{V}$  是有限维的， $\mathbf{T}$  是厄米算符，则  $\mathbf{T}$  至少有一个（非零）特征向量。
4. 若  $\mathcal{V}$  是有限维的， $\mathbf{T}$  是厄米算符，则  $\mathcal{V}$  中存在一组规范正交基是  $\mathbf{T}$  的特征向量。
5. 若  $\mathbb{F} = \mathbb{C}$ ， $\mathbf{T}$  是反厄米算符，则  $\mathbf{T}$  的所有特征值都是纯虚数或 0。

证明. “1” 的证明：设  $\lambda$  是  $\mathbf{T}$  的任意一个特征值， $\mathbf{a}$  是  $\mathbf{T}$  关于  $\lambda$  的任意一个特征向量，即  $\mathbf{T}\mathbf{a} = \lambda\mathbf{a}$ ，则

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}|\mathbf{T}\mathbf{a}) &= \bar{\lambda}(\mathbf{a}|\mathbf{a}) = (\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{a}) = \lambda(\mathbf{a}|\mathbf{a}) \\ \Leftrightarrow \bar{\lambda} &= \lambda \end{aligned}$$

其中用到了  $\mathbf{a}$  是特征向量故  $\mathbf{a} \neq \mathbf{0}$ 。

“2” 的证明：设  $\lambda_1 \neq \lambda_2$  是  $\mathbf{T}$  的两个特征值， $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2$  分别是  $\lambda_1, \lambda_2$  对应的特征向量，则

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}_1|\mathbf{T}\mathbf{a}_2) &= \lambda_2(\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_2) = (\mathbf{T}\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_2) = \lambda_1(\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_2) \\ \Leftrightarrow (\lambda_1 - \lambda_2)(\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_2) &= 0 \\ \Leftrightarrow (\mathbf{a}_1|\mathbf{a}_2) &= 0 \end{aligned}$$

其中用到了“1”。

---

\*即在实数域上的内积空间，满足定义2.22中的内积运算性质的线性算符。

“3”的证明：我们建立以下联系，以便在矩阵代数的层面证有关于  $\mathbf{T}$  的命题。

设  $\mathcal{V}$  是复数域  $\mathbb{C}$  上的  $n$  维内积空间， $B = \{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基。记  $T_{ij}$  是  $\mathbf{T}$  在  $B$  下的坐标，则矩阵  $T$  是厄米矩阵。

设  $\mathcal{W}$  是  $\mathbb{C}$  上所有  $n \times 1$  矩阵（“列向量”），并定义了内积  $(X|Y) = \bar{Y}^T X, \forall X, Y \in \mathcal{W}$ 。在  $\mathcal{W}$  上定义映射  $U(X) \equiv TX$ ，则  $U$  是  $\mathcal{W}$  上的厄米算符，因为

$$(X|U(Y)) = (X|TY) = (TX|Y) = (U(X)|Y)$$

其中用到了  $T = \bar{T}^T$ 。

由“1”，矩阵  $T$  的特征多项式应全为实根。设  $\lambda_1$  是其中一个实根（即  $\lambda_1$  是矩阵  $T$  的一个特征值），则存在非零  $X \in \mathcal{W}, X = (x_1, \dots, x_n)^T$  满足线性方程组

$$(T - \lambda_1 I)X = (0, \dots, 0)^T$$

则  $\mathcal{V}$  中有非零向量  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \hat{\mathbf{e}}_i$  满足  $\mathbf{T}\mathbf{x} = \lambda_1 \mathbf{x}$ 。

若  $\mathcal{V}$  是实数域  $\mathbb{R}$  上的  $n$  维内积空间，由于  $T$  的所有特征值（包括  $\lambda_1$ ）都是实数，在实数域上  $\det(T - \lambda_1 I) = 0$  仍成立，故在实数域上，上述线性方程组仍有非零解。

“4”的证明见附录。

“5”的证明：与“1”的证明类似，略。 □

在特征值的章节中曾提到，在复数域上，对于一般向量空间上的线性算符，对应于不同特征值的特征向量线性无关。定理2.32“2”其实是这一结论中的线性算符是内积空间上的厄米算符时的延伸结论；这种情况下对应于不同特征值的特征向量不仅线性无关，还两两正交。

第4条再加上定理2.28可知，

**推论 2.32.1.** 可逆厄米算符必可对角化。

**推论 2.32.2.** 在实数域  $\mathbb{R}$  上的有限维内积空间  $\mathcal{V}$  上，某线性算符  $\mathbf{T}$  是对称算符当且仅当  $\mathcal{V}$  中存在一组规范正交基是  $\mathbf{T}$  的特征向量。

证明. “充份性”：定理2.32“4”的证明过程并不依赖复数域的特殊性，故其结论在实数域上仍成立。

“必要性”：设  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基且它们是  $\mathbf{T}$  的特征向量。记  $\lambda_i \in \mathbb{R}, i = 1, \dots, n$  为  $\hat{\mathbf{e}}_i$  所对应的  $\mathbf{T}$  的特征值，则有  $\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_i = \lambda_i \hat{\mathbf{e}}_i, i = 1, \dots, n$ 。故有

$$(\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_i|\hat{\mathbf{e}}_j) = \lambda_i \delta_{ij}, \quad i, j = 1, \dots, n$$

$$\begin{aligned} (\mathbf{T}^* \hat{\mathbf{e}}_i|\hat{\mathbf{e}}_j) &= (\hat{\mathbf{e}}_i|\mathbf{T}\hat{\mathbf{e}}_j) \\ &= \lambda_j \delta_{ij}, \quad i, j = 1, \dots, n \end{aligned}$$



因此在某组基下,  $\mathbf{T}^*$  的坐标矩阵等于  $\mathbf{T}$  的坐标矩阵, 故  $\mathbf{T} = \mathbf{T}^*$  □

### 么正算符

么正算符有许多相互等价的性质, 选择哪一个作为其定义在数学上也都是等价的。本讲义仍倾向于从其在内积运算中扮演的角色来定义。

**定义 2.23** (么正算符). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的内积空间, 若线性算符  $\mathbf{Q} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  保持内积, 即  $(\mathbf{Q}\mathbf{a}|\mathbf{Q}\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{b}), \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ , 则称  $\mathbf{Q}$  是一个么正算符 (unitary operator)。

之前我们介绍过, 保持运算结构的映射叫同态映射。因此定义 2.23 又可以简洁地表述为: 么正算符是内积空间到其自身的同态映射。

么正算符的其他等价的定义, 可见以下定理

**定理 2.33.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间,  $\mathbf{Q} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个线性算符, 则以下命题相互等价:

1.  $\mathbf{Q}$  保持内积 (即  $\mathbf{Q}$  是么正算符)
2.  $\mathbf{Q}$  是双射
3.  $\mathbf{Q}$  把  $\mathcal{V}$  的某个规范正交基映射为另一个规范正交基
4.  $\mathbf{Q}$  把  $\mathcal{V}$  的每个规范正交基映射为一个规范正交基
5.  $\mathbf{Q}\mathbf{Q}^* = \mathbf{I}$

证明. 1) $\Rightarrow$ 2): 由 1),  $(\mathbf{Q}\mathbf{a}|\mathbf{Q}\mathbf{a}) = (\mathbf{a}|\mathbf{a}) \geq 0 \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ , 当且仅当  $\mathbf{a} = \mathbf{0}$  时取等号。故  $\mathbf{Q}$  是非奇异的。由于  $\mathbf{Q}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}$ , 故  $\mathbf{Q}$  是双射\*。

2) $\Rightarrow$ 3): 由于  $\mathbf{Q}$  是内积空间上的同构映射, 令  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基, 则由向量空间上的同构映射性质,  $\{\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组基, 且有  $(\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i|\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_j) = (\hat{\mathbf{e}}_i|\hat{\mathbf{e}}_j) = \delta_{ij}, i, j = 1, \dots, \dim \mathcal{V}$ , 故  $\{\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基。

3) $\Rightarrow$ 4): 显然易证;

4) $\Rightarrow$ 1): 由 4), 若已知  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基, 且  $\{\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i\}$  也是规范正交基, 则有  $(\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i|\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_j) = \delta_{ij} = (\hat{\mathbf{e}}_i|\hat{\mathbf{e}}_j)$ 。对任意  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ , 又有  $\mathbf{a} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \hat{\mathbf{e}}_i, \mathbf{b} = \sum_{i=1}^n \beta_i \hat{\mathbf{e}}_i, n \equiv \dim \mathcal{V}$ , 则  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = \sum_{i=1}^n \alpha_i \overline{\beta_j}, (\mathbf{Q}\mathbf{a}|\mathbf{Q}\mathbf{b}) = \left( \sum_{i=1}^n \mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i | \sum_{j=1}^n \mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_j \right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i \overline{\beta_j} = (\mathbf{a}|\mathbf{b})$ , 故  $\mathbf{Q}$  保持内积。

1) $\Rightarrow$ 5): 设  $\mathbf{Q}$  是么正算符, 则  $\mathbf{Q}$  可逆, 且  $(\mathbf{Q}\mathbf{a}|\mathbf{b}) = (\mathbf{Q}\mathbf{a}|\mathbf{Q}\mathbf{Q}^{-1}\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{Q}^{-1}\mathbf{b}), \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ 。因此  $\mathbf{Q}^{-1} = \mathbf{Q}^*$  即  $\mathbf{Q}\mathbf{Q}^* = \mathbf{I} = \mathbf{Q}^*\mathbf{Q}$ 。

设  $\mathbf{Q}^*\mathbf{Q} = \mathbf{Q}\mathbf{Q}^* = \mathbf{I}$ , 则  $\mathbf{Q}^{-1} = \mathbf{Q}^*, (\mathbf{Q}\mathbf{a}|\mathbf{Q}\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{Q}^*\mathbf{Q}\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{I}\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{b}), \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ 。 □

---

\*这里用到了线性变换的维数定理及其推论。

上述定理告诉我们，么正算符必可逆，且么正算符的逆算符也是么正算符。

如果在内积空间  $\mathcal{V}$  上还定义了欧几里得范  $\|\mathbf{a}\|^2 \equiv (\mathbf{a}|\mathbf{a}), \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ，那么当  $\mathbf{Q} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个么正算符时，就有  $\|\mathbf{Q}\mathbf{a}\| = \|\mathbf{a}\|, \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ，即么正算符不改变向量的“长度”。如果一个算符作用于一个向量后，不改变其“长度”，那就只剩改变其“方向”的效果了。这强烈地暗示了么正算符的几何意义，将在后面正式介绍。

此外还易证，两个么正算符的复合也是么正算符。特别地，恒等算符  $\mathbf{I}$  本身就是一个么正算符。

定理2.33的第5条，常作为么正算符的定义。在以往所学习的矩阵代数中，有“正交矩阵”的概念。如果数域  $\mathbb{F}$  上的  $n \times n$  矩阵  $A \in \mathbb{F}^{n \times n}$  满足  $A^T A = I$ ，其中  $I$  是  $n \times n$  单位矩阵，则称矩阵  $A$  是正交矩阵 (*orthogonal matrix*)。对于抽象的线性算符，我们知道一个线性算符与其伴随算符在给定基下的坐标矩阵之间的关系，在实数域上，就是矩阵转置。因此2.33的第5条在实数域上相当于说么正算符在给定基下的坐标矩阵是一个正交矩阵。因此，我们又把实数域上的么正算符称为正交算符 (*orthogonal operator*)。

现在我们说说定理2.33的第3、4条。回顾线性变换的坐标变换公式 (定理2.22)。在那里，我们只考虑在两组一般的基之间的变换公式。现设  $B = \{\hat{\mathbf{e}}_i\}$ 、 $B' = \{\hat{\mathbf{e}}'_j\}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维内积空间  $\mathcal{V}$  的两组规范正交基。 $Q$  是由  $B$  到  $B'$  的过渡矩阵，即  $Q$  满足  $\hat{\mathbf{e}}'_j = \sum_{i=1}^n Q_{ij} \hat{\mathbf{e}}_i, j = 1, \dots, n$ 。如果  $Q$  是某线性算符  $\mathbf{Q}$  在基  $B$  下的坐标矩阵，那么  $\mathbf{Q}$  满足定理2.33的第3条，于是  $\mathbf{Q}$  是么正算符且满足定理2.33的其他几条命题。对于  $\mathcal{V}$  上的另一任意线性算符  $\mathbf{T}$ ，我们有坐标变换公式： $(\mathbf{T})_{B'} = Q(\mathbf{T})_B Q^{-1}$ 。但由于  $\mathbf{Q}$  是么正算符， $QQ^* = I$ ，因此有  $(\mathbf{T})_{B'} = Q(\mathbf{T})_B Q^*$ 。

我们再联系定理2.32的第4条：若  $\mathbf{T}$  是厄米算符，则  $\mathcal{V}$  中存在一组规范正交基——不妨记为  $B$ ——恰为  $\mathbf{T}$  的特征向量。因此，任一厄米矩阵  $T \equiv (\mathbf{T})_B$  与它的对角矩阵  $D \equiv \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$  之间就相差一个形如  $T = QDQ^*$  的形式，其中  $Q$  是一个么正矩阵[2]§5.3 定理 3.6。我们把对某一矩阵进行对角化时所使用的可逆矩阵同时是么正矩阵的情况称作么正地对角化 (*unitarily diagonalization*)。因此可以说，可逆厄米算符跟一般可对角化的算符的区别是：与后者相比，前者不仅是可对角化的，还是可么正地对角化的。特别地，在有限维实内积空间上，一个线性算符是对称算符当且仅当该内积空间中存在一组规范正交基是该算符的特征向量。也就是说，定理2.32命题“4”在复数域上作为厄米算符时逆命题不成立，但在实数域上作为对称算符时逆命题也成立。

最后我们关心一下么正算符在特征值分解时的性质\*——

**定理 2.34.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维内积空间， $\mathbf{Q}$  是  $\mathcal{V}$  上的一个线性算符， $\{\lambda_1, \dots, \lambda_n\}$  是

\*在大一的线性代数课中只介绍了考虑实数域上的正交矩阵的对角化[2]§5.3 定理 3.7，得到一系列性质。但是这些性质需要在复数域的更一般情况下得到确认。



其特征值。若  $\mathbf{Q}$  是幺正算符，则  $|\lambda_i| = 1, i = 1, \dots, n$ 。

证明. 设  $\lambda$  是  $\mathbf{Q}$  的任一特征值，且  $\mathbf{c}$  是  $\mathbf{Q}$  关于这一特征值的任一特征向量。由幺正算符定义有

$$(\mathbf{c}|\mathbf{c}) = (\mathbf{Q}\mathbf{c}|\mathbf{Q}\mathbf{c}) = \lambda\bar{\lambda}(\mathbf{c}|\mathbf{c})$$

由于特征向量都是非零向量，故  $(\mathbf{c}|\mathbf{c}) > 0$ ，上式成立只需  $\lambda\bar{\lambda} = 1 \Leftrightarrow |\lambda| = 1$ 。  $\square$

幺正算符可对角化。但这一命题的证明在引入了正规算符 (*normal operator*) 之后再证明更加直接。本讲义不打算详细介绍正规算符。在此简要提及其定义和最重要的性质之一。

### 正规算符

**定义 2.24** (正规算符). 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的内积空间， $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个线性算符，如果  $\mathbf{T}\mathbf{T}^* = \mathbf{T}^*\mathbf{T}$ ，则称  $\mathbf{T}$  是正规算符 (*normal operator*)。

很容易验证，厄米算符和幺正算符都是正规算符。在复数域上，正规算符必可对角化，因为如下的定理

**定理 2.35.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的内积空间， $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个正规算符，则  $\mathcal{V}$  中必有一组规范正交基是  $\mathbf{T}$  的特征向量。

该定理的证明路径较长，此略[3]§8.5 Theorem 22。但值得注意的是定理2.32 “4” 已证明该结论至少对厄米算符是成立的。

结合此定理与定理2.28可知，正规算符必可幺正地对角化。

其逆命题也成立，即可幺正地对角化的算符必为正规算符。因为说一个线性算符  $\mathbf{T}$  可幺正地对角化，就是说存在一组规范正交基  $B$  满足  $(\mathbf{T})_B = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ ，其中  $\{\lambda_i\}$  是  $\mathbf{T}$  的特征值。若  $Q$  是从  $B$  到另一规范正交基  $B'$  的过渡矩阵，则  $(\mathbf{T})_{B'} = Q(\mathbf{T})_B Q^{-1}$ 。易验  $(\mathbf{T})_{B'} \overline{(\mathbf{T})_{B'}^T} = \overline{(\mathbf{T})_{B'}^T} (\mathbf{T})_{B'}$ ，亦即  $\mathbf{T}\mathbf{T}^* = \mathbf{T}^*\mathbf{T}$ ，故  $\mathbf{T}$  为正规算符。

还有两个定理不是关于正规算符的，但却需要引入正规算符及其谱定理才可证明，本讲义无法详细介绍。不过，这两个定理使得复数域上的线性算符很像复数。比如，厄米算符的所有特征值都是实数，因此类比于“实数”，我们可以给厄米算符定义“正”或“非负”的概念如下。

**定义 2.25.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间， $\mathbf{T}$  是  $\mathcal{V}$  上的自伴随算符。

1. 如果  $(\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{a}) \leq 0, \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ，则称  $\mathbf{T}$  为非负 (*non-negative*) 算符；

2. 如果  $(\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{a}) \leq 0, \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ , 则称  $\mathbf{T}$  为正 (*positive*) 算符。

以下定理类似“非负实数的平方根是非负实数”。

**定理 2.36.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间,  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个非负算符, 则必存在唯一非负算符  $\mathbf{N} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  满足  $\mathbf{T} = \mathbf{N}^2$ 。

以下定理则类似于: 任一复数  $z$  可分解为  $z = \rho e^{i\theta}$ , 其中  $\rho$  是非负实数, 表示伸缩;  $|e^{i\theta}| = 1$ , 表示旋转。对于复数, 这叫“极坐标分解”。对于线性算符, 这叫极分解。

**定理 2.37 (极分解).** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间,  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  是一个线性算符, 则总存在幺正算符  $\mathbf{Q}$  和唯一一个非负算符  $\mathbf{N}$  满足  $\mathbf{T} = \mathbf{UN}$ , 称为  $\mathbf{T}$  的一个极分解 (*polar decomposition*)。如果  $\mathbf{T}$  可逆, 则连  $\mathbf{Q}$  也是唯一的。如果  $\mathbf{T}$  是正规算符, 则  $\mathbf{QN} = \mathbf{NQ}$ 。

值得注意的是, 对于非正规算符  $\mathbf{T}$ , 可极分解为  $\mathbf{T} = \mathbf{N}_1\mathbf{Q} = \mathbf{QN}_2$ , 且一般地  $\mathbf{N}_1 \neq \mathbf{N}_2$ 。在连续介质力学部分, 讲到形变梯度张量的时候, 就需要用到极分解定理。

## 第三章 欧几里得空间

在经典力学中, 我们总假定物理事件发生欧几里得空间中。在本节我们将以集合的语言重新引入欧几里得空间。

### 3.1 欧几里得空间的构建

为了建立一个几何空间, 我们需要先让一个集合的两个元素间有“距离”的概念。

**定义 3.1** (度量空间). 设  $\mathcal{E}$  是一个非空集合, 如果映射  $d: \mathcal{E} \times \mathcal{E} \rightarrow [0, +\infty) \subset \mathbb{R}$  满足

1. 不可区分者的同一性:  $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y, \quad \forall x, y \in \mathcal{E}$
2. 对称性:  $d(x, y) = d(y, x), \quad \forall x, y \in \mathcal{E}$
3. 三角不等式:  $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z), \quad \forall x, y, z \in \mathcal{E}$

则称  $d$  是定义在  $\mathcal{E}$  上的一个度量 (metric), 有序对  $(\mathcal{E}, d)$  是一个度量空间 (metric space)。

由定义易证, 度量总是非负的, 即  $d(x, y) \geq 0, \forall x, y \in \mathcal{E}$ 。由第 3 条,  $d(x, y) + d(y, x) \geq d(x, x)$ ; 再由第 2 条,  $d(x, y) + d(x, y) \geq d(x, x)$ ; 最后由第一条有  $2d(x, y) \geq 0 \Rightarrow d(x, y) \geq 0$  (当且仅当  $x = y$  时取等号)。由于这是定义 3.1 中的规定能够推出的, 因此就算它是我们对距离的最直观要求, 但却无需写进定义 3.1 中。

**例 3.1.** 1. 设  $M = \{0, 1\}$ , 定义  $d(x, y), \forall x, y \in M$

$$d(x, y) = \begin{cases} 1, & x \neq y \\ 0, & x = y \end{cases}$$

则  $(M, d)$  是一个度量空间。把  $M$  改成实数集  $\mathbb{R}$ , 结合上列定义的  $d$ ,  $(\mathbb{R}, d)$  也是一个度量空间。

2. 数域  $\mathbb{F}$  上的赋范向量空间  $\mathcal{V}$ , 连同  $d(\mathbf{a}, \mathbf{b}) \equiv \|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|$ , 构成一个度量空间  $(\mathcal{V}, d)$ 。
3. 在实区间  $[0, \infty)$  上定义的度量  $d(x, y) = |x - y|$  形成一个度量空间。

易验, 若  $(M, d)$  是一个度量空间,  $N$  是  $M$  的一个子集, 则  $(N, d)$  也是一个度量空间。度量空间之间的同态映射将保持距离。具体地,

**定义 3.2** (等距变换). 设  $(A, d_A), (B, d_B)$  是两个度量空间, 若映射  $i: A \rightarrow B$  满足

$$d_B(i(a), i(b)) = d_A(a, b), \forall a, b \in A$$

则称  $i$  是由  $(A, d_A)$  到  $(B, d_B)$  的一个保距映射 (*distance-preserving mapping*); 若  $i$  是双射, 则称  $i$  是由  $(A, d_A)$  到  $(B, d_B)$  的一个等距变换 (*isometry*)。若两个度量空间之间可以定义出至少一个等距变换, 则称这两个度量空间是等距的 (*isometric*)。

所有保距映射都是单射, 因为当  $a = b, d_B(i(a), i(b)) = d_A(a, b) = 0 \Rightarrow i(a) = i(b)$ 。因此也可以说, 等距变换是满射的保距映射。

一个集合  $M$  上可以定义不止一种度量映射, 而形成不同的度量空间。两个度量空间之间也可以存在不止一个保距映射或等距变换。由一个度量空间到另一个度量空间的一个映射是否保距映射或等距变换, 依赖这两个度量空间的度量定义。

**例 3.2.** 等距变换的一些例子:

1. 给定两个度量空间:

$$(\mathbb{R}^+, d_1), d_1(x, y) = |\log x - \log y|, \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^+$$

和

$$(\mathbb{R}, d_2), d_2(x, y) = |x - y| \quad \forall x, y \in \mathbb{R}$$

则映射  $\log: \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}$  是这两个度量空间的一个等距变换。

2.  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的赋范向量空间, 度量空间  $(\mathcal{V}, \|\cdot\|)$  到  $(\mathcal{V}, \|\cdot\|_r)$  的映射  $i: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}, i(\mathbf{a}) = r^{-1}\mathbf{a}, \quad \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$  是一个等距变换, 其中  $\|\cdot\|_r = r \|\cdot\|, r \in \mathbb{F}$ 。
3. 接着例 3.1 中的第 1 个例子,  $\mathcal{V}$  上的幺正算符是该例的度量空间中的等距变换。
4. 接着例 3.1 中的第 2 个例子, 定义函数  $f(x) = x + 1, \forall x \in [0, \infty)$ , 则  $f$  是该例的度量空间中的一个等距变换。

为了建立一个几何空间, 我们特别关心的是从一个度量空间  $(M, d)$  到其自身的等距变换 (度量空间的自同态映射)。特别地, 若  $(M, d)$  上的所有等距变换的集合  $\mathcal{I}$  满足:

**G1** 封闭性:  $\forall i_1, i_2 \in \mathcal{I}, \quad i_1 \circ i_2 \in \mathcal{I}$

**G2** 结合律:  $\forall i_1, i_2, i_3 \in \mathcal{I}, \quad (i_1 \circ i_2) \circ i_3 = i_1 \circ (i_2 \circ i_3)$

**G3** 单位元: 集合  $M$  上的恒等映射  $\text{id}_M: M \rightarrow M, \quad \text{id}_M(x) = x, \forall x \in M$  也是等距变换, 即

$$\text{id}_M \in \mathcal{I}, \text{ 且满足 } \forall i \in \mathcal{I}, \quad \text{id}_M \circ i = i \circ \text{id}_M = i$$

**G4** 逆元:  $\forall i \in \mathcal{I} \exists i^{-1} \in \mathcal{I} \quad i^{-1} \circ i = \text{id}_M$

则称  $\mathcal{I}$  是度量空间  $(M, d)$  的等距群 (*isometric group*)。事实上, 条件 G1 至 G4 是群的一般定义——

**定义 3.3 (群).** 设  $G$  是一个非空集合, 若为  $G$  的元素规定一个二元运算 (binary operation), 记为  $x \circ y$ ,  $x, y \in G^*$ , 且该运算具有以下性质:

1. 封闭性:  $x \circ y \in G$ ,  $\forall x, y \in G$ ;
2. 结合律:  $(x \circ y) \circ z = x \circ (y \circ z)$ ,  $\forall x, y, z \in G$ ;
3. 单位元:  $\exists e \in G$ ,  $e \circ x = x \circ e = x$ ,  $\forall x \in G$ ;
4. 逆元:  $\forall x \in G, \exists x^{-1} \in G, xx^{-1} = x^{-1}x = e$ 。

因此, 一个度量空间上的等距群是由该度量空间上的等距变换基于映射的复合运算形成的群。

易证, 群的单位元和逆元总是唯一的, 这也跟向量空间的情况类似。一般地, 群的定义不包括交换律。满足交换率的群叫交换群 (commutative group)。交换群的二元操作比较像平时的“加法”。向量空间的定义中, 若去除标量乘的规定, 剩下的规定实际上定义了一个交换群。

**例 3.3.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维向量空间,  $\mathcal{V}$  上的所有可逆算符的集合, 基于算符的复合操作, 形成一个群。我们称这个群为数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维一般线性群 (generalized linear group), 记作  $GL(n, \mathbb{F})$ ; 在所讨论的数域维持不变时, 简记为  $GL(n)$ 。

为了使空间两点间不仅有距离的概念, 还能有“有向线段”的概念 (即以往我们所习惯的, 用“向量”来描述几何对象的数学语言), 我们需要从一个度量空间的等距群中定义出一个向量空间。因此首先要使一个度量空间上的等距群或等距子群成为一个交换群。

设  $(\mathcal{E}, d)$  是一个度量空间,  $\mathcal{I}$  是  $(\mathcal{E}, d)$  上的等距群, 若  $\mathcal{I}$  的子群  $\mathcal{V}$  满足:

**G5 交换律:**  $i_1 \circ i_2 = i_2 \circ i_1$ ,  $\forall i_1, i_2 \in \mathcal{V}$ ;

**G6  $\mathcal{V}$  在  $\mathcal{E}$  上的作用 (action) 的传递性,** 即对  $\mathcal{E}$  中的任一点  $X$  和一点  $Y$ , 总存在  $\mathcal{I}$  中的一个等距变换  $i$  满足  $Y = i(x)$ 。

则  $\mathcal{V}$  是  $\mathcal{I}$  的一个交换子群。一般地, 度量空间上的等距群  $\mathcal{I}$  的满足条件 G5 至 G6 的子群  $\mathcal{V}$  最多只有一个。

接下来我们赋予  $\mathcal{V}$  以实数域上的标量乘法规定, 即使  $\mathcal{V}$  具有满足以下规定的形式运算:

**S1**  $\forall \alpha \in \mathbb{R}, i \in \mathcal{V}, \alpha i \in \mathcal{V}$ 。特别地,  $\forall i \in \mathcal{V}, 1i = i$ ;

**S2**  $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}, i \in \mathcal{V}, \alpha(\beta i) = (\alpha\beta)i$ ;

**S3**  $\forall \alpha \in \mathbb{R}, i, j \in \mathcal{V}, \alpha(i \circ j) = (\alpha i) \circ (\alpha j)$

**S4**  $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}, i \in \mathcal{V}, (\alpha + \beta)i = (\alpha i) \circ (\beta i)$

带有上述规定的  $\mathcal{V}$  形成一个实数域  $\mathbb{R}$  上的向量空间。

---

\*跟复合映射的符号一样, 可算是一种推广意义的使用, 因为映射的复合就是一种二元运算。

向量空间  $\mathcal{V}$  的向量作为度量空间  $(\mathcal{E}, d)$  上的等距变换, 可天然具有一种范的定义。由条件 G5 和 G6 易验  $\forall i \in \mathcal{V}, X, Y \in \mathcal{E}, d(X, i(X)) = d(Y, i(Y))$ , 故每个等距变换自带一个特定的长度。可定义  $\mathcal{V}$  上的范  $\|\cdot\| : \mathcal{V} \rightarrow [0, \infty) \subset \mathbb{R}$ ,

$$\forall i \in \mathcal{V}, \|i\| = d(X, i(X)), X \in \mathcal{E}$$

再附加一条运算的形式规定:

**N1 调和性:**  $\forall \alpha \in \mathbb{R}, i \in \mathcal{V}, \|\alpha i\| = |\alpha| \|i\|$

则易验该范满足范的定义。再通过极化恒等式构建  $\mathcal{V}$  上的内积  $(\cdot|\cdot) : \mathcal{V}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$(i|j) = \frac{1}{4} \|i \circ j\|^2 - \frac{1}{4} \|i \circ j^{-1}\|^2$$

则  $\mathcal{V}$  形成一个实数域上的内积空间,  $\|\cdot\|$  是  $\mathcal{V}$  上的欧几里得范。

**定义 3.4** (欧几里得空间). 若一个度量空间  $(\mathcal{E}, d)$  上的等距群可定义出满足条件 G1 至 G6、S1 至 S4 和 N1 的子群  $\mathcal{V}$ , 则  $\mathcal{V}$  自然形成一个实数域上的内积空间。若  $\mathcal{V}$  是有限维内积空间, 则称  $(\mathcal{E}, d, \mathcal{V})$  为欧几里得空间 (Euclidean space)。 $\mathcal{E}$  称为欧几里得空间的点空间 (point space),  $\mathcal{E}$  的元素称为点 (points);  $\mathcal{V}$  称为欧几里得空间的平移空间 (translation space),  $\mathcal{V}$  中的向量称为欧几里得空间的平移向量 (translation vectors);  $\mathcal{V}$  的维数就是欧几里得空间的维数。我们常简记欧几里得空间为  $\mathcal{E}$ 。

最后, 我们建立一个记法。设  $\mathcal{E}$  是欧几里得空间,  $X, Y \in \mathcal{E}$ , 由  $X, Y \in \mathcal{E}$  确定的平移向量  $\mathbf{u}$  可记作  $\mathbf{u} = Y - X$ ; 由点  $X$  经平移向量  $\mathbf{u}$  (它是一个等距变换) 平移为点  $Y$  的事实可记作  $Y = X + \mathbf{u}$ 。注意, 我们没有定义两个点“相加”的意义。

## 3.2 角、直线、位置向量和坐标系

本节我们依次在欧几里得空间中引入角、直线、位置向量和坐标系。

为了引入角, 我们考虑欧几里得空间  $\mathcal{E}$  中的给定三个不同的点  $X, O, Y \in \mathcal{E}$ , 由于  $\mathcal{E}$  的平移空间  $\mathcal{V}$  是一个赋范内积空间, 故有极化恒等式,

$$\begin{aligned} \|X - O\|^2 + \|Y - O\|^2 &= \|(X - O) - (Y - O)\|^2 + 2(X - O|Y - O) \\ &= \|X - Y\|^2 + 2(X - O|Y - O) \end{aligned}$$

再应用柯西-施瓦茨不等式, 有

$$\|X - O\|^2 \|Y - O\|^2 \geq |(X - O|Y - O)|^2 \Leftrightarrow -1 \leq \frac{(X - O|Y - O)}{\|X - O\| \|Y - O\|} \leq 1$$

我们就做好了引入角的准备。

**定义 3.5 (角).** 设  $\mathcal{E}$  是欧几里得空间,  $\mathcal{E}$  中的角是一个映射  $\angle: \mathcal{E}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  满足

$$\angle XOY \equiv \cos^{-1} \frac{(X-O|Y-O)}{\|X-O\| \|Y-O\|}, \quad \forall X, O, Y \in \mathcal{E}, X \neq O \neq Y$$

称点  $XOY$  所夹的角, 或简称角  $XOY$ 。其中余弦函数  $\cos: [0, \pi] \rightarrow \mathbb{R}$  定义为

$$\cos(x) = \frac{1}{2} (e^{ix} + e^{-ix}), \quad \forall x \in [0, \pi]$$

注意到, 上述定义中的余弦函数是一个双射, 故其逆映射  $\cos^{-1}$  也是双射, 所以上述定义的角的取值范围是  $\text{ran} \angle = [0, \pi]$ 。同时  $\angle XOY$  的顺序是重要的,  $\angle YOX = -\angle XOY$ 。

设  $i: \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}$  是一个等距变换, 可验证  $\angle i(X) i(O) i(Y) = \angle XOY, \forall X, O, Y \in \mathcal{E}, X \neq O \neq Y$ , 即等距变换前后角不变。

**定义 3.6 (过两点的直线).** 设  $(\mathcal{E}, d)$  是欧几里得空间, 给定两点  $X, Y \in \mathcal{E}, X \neq Y$ , 则  $\mathcal{E}$  的子集  $L_{XY} = \{C \in \mathcal{E} | \forall \alpha (\alpha \in \mathbb{R} \wedge C = X + \alpha(Y - X))\}$  是过  $X, Y$  两点的一条直线。如果  $\angle XOY = \frac{\pi}{2}$ , 则直线  $L_{OX}$  与  $L_{OY}$  垂直, 记为  $L_{OX} \perp L_{OY}$ 。

由角的定义, 如果  $L_{OX} \perp L_{OY}$ , 则  $(X-O|Y-O) = 0$ 。再由内积空间的格拉姆-施密特正交化过程可知, 过  $\mathcal{E}$  中任一点  $O$  的两两垂直的直线最大条数都相等且等于  $\dim \mathcal{V}$ , 故欧几里得空间的维数就可被自然地定义为其平移空间的维数。

$L_{XY}$  又可记为  $L_{XY} = \{C \in \mathcal{E} | \forall \alpha (\alpha \in \mathbb{R} \wedge C - X = \alpha(Y - X))\}$ , 它对应着平移向量空间  $\mathcal{V}$  的子集  $L_{XY}^{\mathcal{V}} = \{\mathbf{u} \in \mathcal{V} | \forall \alpha (\alpha \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{u} = \alpha(X - Y))\}$ , 易知该子集是  $\mathcal{V}$  的子空间, 维数是 1\*。

我们将一个选定的原点  $O \in \mathcal{E}$  和  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基的组合  $(O, \{\hat{\mathbf{e}}_i\})$  称为欧几里得空间  $\mathcal{E}$  的一个直角坐标系 (*rectangular coordinates*), 又称笛卡尔坐标系 (*Cartesian coordinates*)。我们常常默认一个  $n$  维欧几里得空间必然已经自带一个直角坐标系, 称为基本坐标系 (*common coordinates*), 从而直接采用  $\mathbb{R}^n$  来表示任意一点的坐标。在基本坐标系下, 原点坐标为  $(0, \dots, 0)$ , 第  $i$  个基向量为  $(0, \dots, 1, \dots, 0)^T$ , 也就是除第  $i$  个分量为 1 外其他分量均为零的有序实数  $n$  元组。选定了原点  $O$  后, 对任一点  $X \in \mathcal{E}$  可定义映射  $\mathbf{r}_O: \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{V}, \mathbf{r}(X) \equiv \mathbf{r}_X = X - O, \forall X \in \mathcal{E}$ , 我们称这个向量值函数  $\mathbf{r}_X$  就是选定原点  $O$  下点  $X$  的位置向量 (*position vector*)。注意, 当且仅当选定了原点后, 欧几里得空间  $\mathcal{E}$  中的点才与其平移空间  $\mathcal{V}$  的向量通过位置向量这个映射一一对应。

总而言之, 一个 (有限维) 欧几里得空间  $(\mathcal{E}, d, O, \mathcal{V}, \{\hat{\mathbf{e}}_i\})$  包括:

1. 一个度量空间  $(\mathcal{E}, d)$

---

\*这里需要实数集的完备性概念。

2. 一个实数域上的  $n$  维内积空间  $\mathcal{V}$ 。它是由度量空间  $(\mathcal{E}, d)$  上的等距群  $\mathcal{I}$  经过 G1 至 G6、S1 至 S4 和 N1 构建的。 $n$  同时定义了该欧几里得空间的维数。我们还规定了记法：

$$\forall (X, Y) \in \mathcal{E}^2 \exists \mathbf{u} \in \mathcal{V}, \quad \mathbf{u} = Y - X$$

3. 选定了原点  $O \in \mathcal{E}$   
 4. 选定了一组规范正交基  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\} \subset \mathcal{V}$

最后两项同时也使欧几里得空间默认带有一个直角坐标系， $\mathcal{V}$  的向量是  $\mathcal{E}$  的点在此直角坐标系下的位置向量。

明确了欧几里得空间的完整概念之后，为了简便我们仍只用  $\mathcal{E}$  表示一个欧几里得空间。

基于《几何原本》的公设得到的大量欧氏几何定理仍然成立，因为这些公设的要求已蕴含在了实数域的、向量内积的性质以及度量的性质中了<sup>[5]</sup>。更重要的是，明确了这一线性结构后，我们能够用统一的数学语言推导出更多几何结论<sup>[6]</sup>。

### 3.3 几种线性算符在 3 维欧几里得空间中的几何意义

实数域上的内积空间上的厄米算符、反厄米算符和么正算符分别特称为对称算符、斜称算符和正交算符。它们的定义方式与其在复数域上的对应是一样的，但它们的部分性质与其在复数域上的对应不同。最突出的表面是那些通过特征多项式和行列式得出的性质。

我们在上一节看到， $n$  维欧几里得空间的平移空间是一个实数域  $\mathbb{R}$  上的  $n$  维内积空间；欧几里得空间上的几何规律已经由向量内积的性质和欧几里得范数的性质得以确定。当实数域  $\mathbb{R}$  上的一个  $n$  维内积空间  $\mathcal{V}$  是  $n$  维欧几里得空间  $\mathcal{E}$  的平移空间时， $\mathcal{V}$  上的对称算符、斜称算符和正交算符对  $\mathcal{V}$  中的向量作用的结果，将对应于欧几里得空间中的几何形状的变换。

本节我们讨论这三种算符在实内积空间上的特殊性质和由此得出的几何意义。

#### 3.3.1 正交算符

首先，通过与定理 2.34 类似的证明方法可知，在  $n$  维实内积空间上，正交算符的行列式要么是 1 要么是  $-1$ 。于是正交算符可按此分为两类，需要分开讨论。

我们先在 2 维的情况上认识正交算符。



## 2 维欧几里得平面上的几何意义

设  $\mathcal{V}$  是实数域  $\mathbb{R}$  上的 2 维内积空间,  $\mathbf{Q}$  是  $\mathcal{V}$  上的一个正交算符, 其在给定某一有序规范正交基下的坐标矩阵是

$$(\mathbf{Q}) = \begin{pmatrix} Q_{11} & Q_{12} \\ Q_{21} & Q_{22} \end{pmatrix}$$

则由线性算符在给定基下的坐标计算式、正交算符在内积运算中的性质、以及正交算符行列式的性质可得

$$\begin{aligned} Q_{11}^2 + Q_{12}^2 &= Q_{21}^2 + Q_{22}^2 = 1 \\ Q_{11}Q_{21} + Q_{12}Q_{22} &= 0 \\ Q_{11}Q_{22} - Q_{12}Q_{21} &= \pm 1 \end{aligned}$$

其中“ $\pm$ ”表示当  $\det \mathbf{Q} = 1$  时取正号, 当  $\det \mathbf{Q} = -1$  时取负号。下同。

设

$$Q_{11} = \cos \theta, \quad Q_{12} = \sin \theta, \quad Q_{21} = \cos \phi, \quad Q_{22} = \sin \phi$$

则有

$$\begin{aligned} Q_{11}Q_{21} + Q_{12}Q_{22} &= 0 \Leftrightarrow \cos(\phi - \theta) = 0 \\ Q_{11}Q_{22} - Q_{12}Q_{21} &= \pm 1 \Leftrightarrow \sin(\phi - \theta) = \pm 1 \end{aligned}$$

即  $\phi = \theta \pm \pi/2$ 。因此, 给定某一有序规范正交基, 2 维实内积空间上的对称算符的坐标矩阵总可由某角  $\theta$  表示成以下形式

$$(\mathbf{Q}) = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \mp \sin \theta & \pm \cos \theta \end{pmatrix}$$

当  $\det \mathbf{Q} = 1$  时, 采用角度  $\theta$  的矩阵表达式是有明快的几何意义的。设在相同的有序规范正交基下, 某向量  $\mathbf{a}$  的坐标是  $(\alpha_1, \alpha_2)$ , 则  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  的坐标由下式计算得到

$$(\mathbf{Q}\mathbf{a}) = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_1 \cos \theta + \alpha_2 \sin \theta \\ -\alpha_1 \sin \theta + \alpha_2 \cos \theta \end{pmatrix}$$

由  $\mathbf{Q}$  的性质,  $\|\mathbf{Q}\mathbf{a}\| = \|\mathbf{a}\|$ , 故我们仅需关心  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  与  $\mathbf{a}$  的夹角  $\omega$ , 由角的定义, 利用矩阵运算, 可得

$$\cos \omega = \frac{(\mathbf{Q}\mathbf{a}|\mathbf{a})}{(\mathbf{a}|\mathbf{a})} = \cos \theta$$

注意到, 在欧几里得空间中的角的定义中的余弦函数是双射, 故上式  $\Leftrightarrow \omega = \theta$ 。换言之, 当  $\det \mathbf{Q} = 1$  时, 任一向量  $\mathbf{a}$  在被  $\mathbf{Q}$  作用之后, 长度不变, 方向变化角度  $\theta$ 。若向量  $\mathbf{a}$  是给定了原点后点  $A$  的位置向量, 则被  $\mathbf{Q}$  作用后, 点  $A$  到原点的距离不变, 绕原点旋转角度  $\theta$ 。特别地, 当  $\theta = 0$  时,  $\mathbf{Q} = \mathbf{I}$ 。

接下来我们考虑  $\det \mathbf{Q} = -1$  时的情况。首先,  $\mathbf{Q}$  的两个特征值是 1 和  $-1$ 。这相当于说  $\det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I}) = 0$ 。诚然, 由算符的伴随的计算性质 (定理 2.30),  $(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I})^* = \mathbf{Q}^* \pm \mathbf{I}$ 。由行列式的性质,  $\det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I})^* = \det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I})$ 。再由

$$\begin{aligned}\det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I}) &= \det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{Q}^* \mathbf{Q}) \\ &= \det(\mathbf{Q}) \det(\mathbf{I} \pm \mathbf{Q}^*) \\ &= (-1)(-1)^2 \det(\mathbf{Q}^* \pm \mathbf{I}) \\ &= -\det(\mathbf{Q}^* \pm \mathbf{I})\end{aligned}$$

可得  $\det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I}) = -\det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I}) \Leftrightarrow \det(\mathbf{Q} \pm \mathbf{I}) = 0$ 。

我们可进一步得到结论: 行列式为  $-1$  的正交算符是对称算符。诚然, 当  $\det \mathbf{Q} = -1$  时, 设  $\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2$  分别是对应其特征值 1 和  $-1$  的单位特征向量, 则  $(\hat{\mathbf{e}}_1 | \hat{\mathbf{e}}_2) = (\mathbf{Q} \hat{\mathbf{e}}_1 | \mathbf{Q} \hat{\mathbf{e}}_2) = -(\hat{\mathbf{e}}_1 | \hat{\mathbf{e}}_2) \Leftrightarrow (\hat{\mathbf{e}}_1 | \hat{\mathbf{e}}_2) = 0$ 。再由定理 2.32 的推论可得  $\mathbf{Q}$  是对称算符。

下面我们开始考察行列式为  $-1$  的对称算符的几何性质。沿用上一段的设定, 在规范正交基  $B = \{\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2\}$  下,  $\mathbf{Q}$  的坐标矩阵将是以下对角矩阵

$$(\mathbf{Q})_B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

但  $B$  是由  $\mathbf{Q}$  的性质规定的, 一般不会恰巧就是我们讨论几何问题时选用的坐标系的基。设我们选用的是另一个有序规范正交基  $B' = \{\hat{\mathbf{e}}'_1, \hat{\mathbf{e}}'_2\}$ ,  $P$  是由  $B$  到  $B'$  的过渡矩阵, 则  $P$  也是一个正交矩阵。按照之前的结论, 矩阵  $P$  可以某角度  $\phi$  表示成

$$P = \begin{pmatrix} \cos \phi & \sin \phi \\ \mp \sin \phi & \pm \cos \phi \end{pmatrix}$$

事实上  $\phi$  是  $\hat{\mathbf{e}}'_1$  与  $\hat{\mathbf{e}}_1$  的夹角。诚然,

$$\begin{aligned}(\hat{\mathbf{e}}'_1 | \hat{\mathbf{e}}_1) &= \left( \sum_{k=1}^2 P_{k1} \hat{\mathbf{e}}_k | \hat{\mathbf{e}}_1 \right) \\ &= \sum_{k=1}^2 P_{1k} (\hat{\mathbf{e}}_k | \hat{\mathbf{e}}_1) \\ &= P_{11} \delta_{11} = P_{11} = \cos \phi\end{aligned}$$

由之前的结论,  $\mathbf{Q}$  在  $B'$  下的坐标可用某角  $\theta$  表示, 同时又是通过矩阵  $P$  从其在  $B$  下的坐标变换而来的, 故有以下关系

$$\begin{aligned} (\mathbf{Q})_{B'} &= \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix} \\ &= P^\top (\mathbf{Q})_B P \\ &\Leftrightarrow \theta = 2\phi \end{aligned}$$

设  $\mathbf{a} = \alpha_1 \hat{\mathbf{e}}_1 + \alpha_2 \hat{\mathbf{e}}_2$  是二维欧几里得平面的任一平移向量。则  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  在  $B'$  下的坐标可由以下矩阵运算得到

$$(\mathbf{Q})_{B'} (\alpha_1, \alpha_2)^\top = \begin{pmatrix} \alpha_1 \cos \theta + \alpha_2 \sin \theta \\ -\alpha_2 \cos \theta + \alpha_1 \sin \theta \end{pmatrix}$$

记  $\delta$  为向量  $\mathbf{a}$  与  $\hat{\mathbf{e}}_1$  的夹角, 则上式说明  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  与  $\hat{\mathbf{e}}_1$  的夹角是  $2\phi - \delta$ 。也就是说, 在 2 维欧几里得平面上, 任一向量被行列式为  $-1$  的正交算符  $\mathbf{Q}$  作用后的结果, 是原向量关于角度为  $\theta/2$  的轴的镜象翻转。其中“角度”是指与所选定规范正交基的第 1 个单位基向量的夹角。 $\theta$  是  $\mathbf{Q}$  在所选定的规范正交基下的坐标矩阵取前文所述的表达式时的角; 它是  $\mathbf{Q}$  本身的特性。也就是说, 当  $\det \mathbf{Q} = -1$  时,  $\mathbf{Q}$  在 2 维欧几里得空间中确定了一条镜象对称轴。特别地, 当  $\theta = 0$  时, 意味着我们选取的直角坐标系第一条轴恰好是  $\mathbf{Q}$  确定的镜象对称轴。

### 3 维欧几里得平面上的几何意义

设  $\mathbf{Q}$  是 3 维实内积空间  $\mathcal{V}$  中的正交算符, 由其行列式的基本性质  $\det \mathbf{Q} = \pm 1$ , 可知其 3 个特征值  $\lambda_i = \pm 1, i = 1, 2, 3$ 。设  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组规范正交基, 且  $\hat{\mathbf{e}}_1$  是  $\mathbf{Q}$  的一个特征向量, 即  $\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_1 = \pm \hat{\mathbf{e}}_1$ 。我们考察  $\mathbf{Q}$  在这组规范正交基下的坐标  $Q_{ij} = (\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i | \hat{\mathbf{e}}_j)$ , 有如下结论

$$\begin{aligned} (\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_1 | \hat{\mathbf{e}}_1) &= \pm 1 \\ (\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_1 | \hat{\mathbf{e}}_2) &= (\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_1 | \hat{\mathbf{e}}_3) = 0, \\ (\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_2 | \hat{\mathbf{e}}_1) &= (\hat{\mathbf{e}}_2 | \mathbf{Q}^* \hat{\mathbf{e}}_1) = \pm (\hat{\mathbf{e}}_2 | \hat{\mathbf{e}}_1) = 0, \end{aligned}$$

其中用到了事实  $\mathbf{Q}^* \hat{\mathbf{e}}_1 = \pm \hat{\mathbf{e}}_1$ , 因为

$$\hat{\mathbf{e}}_1 = \mathbf{Q}^* \mathbf{Q} \hat{\mathbf{e}}_1 = \mathbf{Q}^* (\pm \hat{\mathbf{e}}_1) = \pm \mathbf{Q}^* \hat{\mathbf{e}}_1$$

同理有

$$(\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_3 | \hat{\mathbf{e}}_1) = 0$$

换言之, 我们得到了

$$Q_{11} = \pm 1, \quad Q_{12} = Q_{13} = Q_{21} = Q_{31} = 0$$

另外注意到,  $(\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i|\hat{\mathbf{e}}_j)$  同时也是向量  $\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_i$  的第  $j$  个坐标, 故可知

$$\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_2 = Q_{22}\hat{\mathbf{e}}_2 + Q_{23}\hat{\mathbf{e}}_3, \quad \mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_3 = Q_{32}\hat{\mathbf{e}}_2 + Q_{33}\hat{\mathbf{e}}_3$$

故由  $\|\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_2\| = \|\hat{\mathbf{e}}_2\| = \|\mathbf{Q}\hat{\mathbf{e}}_3\| = \|\hat{\mathbf{e}}_3\| = 1$  有

$$Q_{22}^2 + Q_{23}^2 = Q_{32}^2 + Q_{33}^2 = 1$$

由  $(\hat{\mathbf{e}}_2|\hat{\mathbf{e}}_3) = 0$  有

$$Q_{22}Q_{32} + Q_{23}Q_{33} = 0$$

由  $\det \mathbf{Q} = \pm 1$  有

$$-Q_{23}Q_{32} + Q_{22}Q_{33} = \pm 1$$

类似 2 维的情况, 上述结论使我们可以把  $\mathbf{Q}$  在  $\mathcal{V}$  的任何一个以  $\mathbf{Q}$  的一个特征值为第一个单位基向量的有序基  $B = \{\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3\}$  下的坐标矩阵用某角  $\theta$  表达成

$$(\mathbf{Q})_B = \begin{pmatrix} \pm 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & \sin \theta \\ 0 & \mp \sin \theta & \pm \cos \theta \end{pmatrix}$$

其中“ $\pm$ ”表示当  $\det \mathbf{Q} = 1$  时取正号, 当  $\det \mathbf{Q} = -1$  时取负号。

以下我们考察, 对任意向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ,  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  相比于  $\mathbf{a}$  在以  $\mathcal{V}$  为平移空间的欧几里得空间中的效果。

当  $\det \mathbf{Q} = 1$  时, 易验  $(\mathbf{Q}\mathbf{a}|\hat{\mathbf{e}}_1) = (\mathbf{a}|\hat{\mathbf{e}}_1)$ , 也就是说,  $\mathbf{Q}$  的作用不改变向量与  $\hat{\mathbf{e}}_1$  的夹角;  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  与  $\mathbf{a}$  相比仅绕  $\hat{\mathbf{e}}_1$  旋转了一定的角度。具体地, 设  $\mathbf{a} = \sum_{i=1}^3 \alpha_i \hat{\mathbf{e}}_i$ , 则

$$\mathbf{Q}\mathbf{a} = \alpha_1 \hat{\mathbf{e}}_1 + (\alpha_2 \cos \theta + \alpha_3 \sin \theta) \hat{\mathbf{e}}_2 + (-\alpha_2 \sin \theta + \alpha_3 \cos \theta) \hat{\mathbf{e}}_3$$

比较正交算符在 2 维欧几里得平面的分析结果, 上式的后两项表示向量  $\alpha_2 \hat{\mathbf{e}}_2 + \alpha_3 \hat{\mathbf{e}}_3$  在  $(\hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3)$  所确定的平面上绕原点关于  $\hat{\mathbf{e}}_2$  旋转了角  $\theta$ 。联系格拉姆-施密特正交化过程可知,  $\alpha_2 \hat{\mathbf{e}}_2 + \alpha_3 \hat{\mathbf{e}}_3$  就是向量  $\mathbf{a}$  在  $(\hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3)$  所确定的平面上的投影向量。因此, 当  $\det \mathbf{Q} = 1$  时,  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  在 3 维欧几里得空间确定了一个规范正交基  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3\}$ , 其中  $\hat{\mathbf{e}}_1$  是一个旋转轴。对任意平移向量  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  相比于  $\mathbf{a}$  绕旋转轴旋转角  $\theta$ , 而  $\theta$  是到  $\hat{\mathbf{e}}_2$  的夹角。值得注意的是,  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3\}$  是由  $\mathbf{Q}$  的性质确定的。我们在讨论几何问题时未必恰好选择了这组特殊的规范正交基来建立直角坐标系。所以一般地, 由  $\mathbf{Q}$  所定义的旋转轴在预先选定的直角坐标系中是“斜放”的。特别地, 当  $\theta = 0$  时,  $\mathbf{Q} = \mathbf{I}$ 。

当  $\det \mathbf{Q} = -1$  时, 由类似的讨论可得

$$\mathbf{Q}\mathbf{a} = -\alpha_1 \hat{\mathbf{e}}_1 + (\alpha_2 \cos \theta + \alpha_3 \sin \theta) \hat{\mathbf{e}}_2 + (-\alpha_3 \cos \theta + \alpha_2 \sin \theta) \hat{\mathbf{e}}_3$$

首先, 上式第一项说明,  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  与  $\hat{\mathbf{e}}_1$  的夹角  $\phi'$  跟  $\mathbf{a}$  与  $\hat{\mathbf{e}}_1$  的夹角  $\phi$  保持  $\phi' = \pi - \phi$  的关系, 也就是说  $\mathbf{Q}\mathbf{a}$  把  $\mathbf{a}$  关于由  $(\hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3)$  确定的平面进行了镜象翻转。然后, 比较上式后两项与 2 维内积空间上的正交算符的分析结果可知, 它们是  $\mathbf{a}$  在由  $(\hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3)$  所确定的平面上, 以与  $\hat{\mathbf{e}}_2$  夹角为  $\theta/2$  的直线为对称轴进行平面内的镜向翻转的结果。总之, 当  $\det \mathbf{Q} = -1$  时,  $\mathbf{Q}$  的几何效果就是上述两个操作的组合。 $\mathbf{Q}$  在 3 维欧几里得空间确定了一个镜面翻转的平面以及在该面内镜象翻转的一条对称轴。在已选定的直角坐标系中, 这个平面和这条对称轴一般是“斜放”的。

### 3.3.2 对称算符与向量的拉伸

由定理 2.32, 复数域上的厄米算符特征值全为实数。也就是说, 厄米算符的特征多项式全为实根。因此, 定理 2.32 中关于复数域上厄米算符的性质, 也适用于在实数域上的对称算符, 包括: 特征值全都是实数<sup>[2]</sup>§5.3 定理 3.4; 对应于不同特征值的特征向量必正交<sup>[2]</sup>§5.3 定理 3.5; 必可对角化<sup>[2]</sup>§5.3 定理 3.6; 存在一组规范正交基是其特征向量。

一个对称算符的 3 个特征向量两两正交。设对称算符  $\mathbf{U}$  的 3 个特征值为  $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ ,  $\mathbf{U}$  的 3 个特征向量为  $\hat{\mathbf{c}}_1, \hat{\mathbf{c}}_2, \hat{\mathbf{c}}_3$ , 在规范正交基  $C = \{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  下,  $(\mathbf{U})_C$  是一个对称矩阵

$$(\mathbf{U})_C = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix}$$

在实际问题中我们未必方便选择  $\mathbf{U}$  的特征向量作为基。在其他规范正交基  $B = \{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  下,  $(\mathbf{U})_B$  是一个对称矩阵。

给定任一向量  $\mathbf{a} = \sum_{i=1}^3 \alpha_i \hat{\mathbf{c}}_i$ , 则有  $\mathbf{U}\mathbf{a} = \sum_{i=1}^3 \lambda_i \alpha_i \hat{\mathbf{c}}_i$ 。也就是说, 与  $\mathbf{a}$  相比,  $\mathbf{U}\mathbf{a}$  是分别在  $\hat{\mathbf{c}}_i$  方向进行了比例为  $\lambda_i$  的拉伸或压缩, 其中  $i = 1, 2, 3$ 。因此, 任一对称算符  $\mathbf{U}$  均在 3 维空间中确定了 1 套 (3 个) 两两正交的拉伸方向, 以及在相应方向的拉伸比。我们把对称算符  $\mathbf{U}$  的单位特征向量  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  在  $\mathcal{E}$  中所表示的方向称为该对称算符  $\mathbf{U}$  的主方向 (*principal direction*)。一组向量\*在对称算符的作用下的几何效果是在主方向上的拉伸。具体地, 在  $\hat{\mathbf{c}}_i$  方向的拉伸比就是  $\lambda_i$ 。在预先选定的直角坐标系中, 对称算符的主方向可能是“斜放”的。

特别地, 当  $\lambda_i = \pm 1, i = 1, 2, 3$  时, 对称算符不改变形状的尺寸, 但仍可能使形状发生翻转; 因为此时对称算符要么是恒等算符, 要么是行列式为  $-1$  的正交算符。

\*在  $\mathcal{E}$  中, 任何几何形状都是点的集合, 而点又与位置向量一一对应, 故任何几何形状都是一个向量组。

### 3.3.3 斜称算符与向量的“叉乘”

我们先比定理 2.32 更详细地考察斜称算符的性质。设  $\mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n$  维内积空间， $\mathbf{W}$  是  $\mathcal{W}$  上的一个斜称算符， $\{\lambda_i\}$  是  $\mathbf{W}$  的特征值。由定理 2.32， $\{\lambda_i\}$  是纯虚数或零。在  $\mathbb{R}^n$  上，当  $n$  是奇数时，

$$\begin{aligned}\det \mathbf{W}^T &= \det \mathbf{W} = \det (-\mathbf{W}) = (-1)^n \det \mathbf{W} = -\det \mathbf{W} \\ \Leftrightarrow \det \mathbf{W} &= \prod_{i=1}^n \lambda_i = 0\end{aligned}$$

故当  $n$  为奇数时，斜称算符必有一特征值为零。而且，上列结果也说明，当  $n$  为奇数时，斜称算符不可逆（不满秩）。

现考虑 3 维的情况，改设  $\mathbf{W}$  是  $\mathcal{V}$  上的一个斜称算符，则对任意  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ，

$$(\mathbf{W}\mathbf{a}|\mathbf{a}) = -(\mathbf{a}|\mathbf{a}) = (\mathbf{a}|\mathbf{W}\mathbf{a}) = -(\mathbf{a}|\mathbf{a}) \Leftrightarrow (\mathbf{W}\mathbf{a}|\mathbf{a}) = 0$$

故被  $\mathbf{W}$  作用过的向量，都被投影到了与原向量垂直的平面上。至于投影了之后，有没有伸缩或旋转，要看  $\mathbf{W}$  的具体取值。这十分类似于以往所学过的一个向量被另一个向量“叉乘”的效果\*。事实上，我们可以从斜称算符定义“叉乘”†。我们可通过如下定理联系二者：

**定理 3.1.** 设  $\mathcal{V}$  是实数域  $\mathbb{R}$  上的 3 维内积空间， $\mathbf{W}$  是  $\mathcal{V}$  上的一个斜称算符， $\hat{\mathbf{e}}_1$  是  $\mathbf{W}$  的关于特征值  $\lambda = 0$  的一个特征单位向量。 $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是由  $\hat{\mathbf{e}}_1$  生成的规范正交基。对任意  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ，可定义“叉乘”运算

$$\mathbf{W}\mathbf{a} = \omega \hat{\mathbf{e}}_1 \times \mathbf{a}$$

其中  $\omega = (\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2|\hat{\mathbf{e}}_3)$ 。

证明. 若记向量  $\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2 = \sum_{i=1}^3 \beta_i \hat{\mathbf{e}}_i$ ，即  $\beta_i = (\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2|\hat{\mathbf{e}}_i)$ ， $i = 1, 2, 3$ ，则有

$$\begin{aligned}\beta_1 &= (\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2|\hat{\mathbf{e}}_1) = -(\hat{\mathbf{e}}_2|\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_1) = (\hat{\mathbf{e}}_2|\mathbf{0}) = 0 \\ \beta_2 &= (\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2|\hat{\mathbf{e}}_2) = -(\hat{\mathbf{e}}_2|\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2) \Leftrightarrow \beta_2 = -\beta_2 \Leftrightarrow \beta_2 = 0 \\ \beta_3 &= (\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2|\hat{\mathbf{e}}_3) = \omega\end{aligned}$$

因此向量  $\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2 = \omega \hat{\mathbf{e}}_3$ 。类似的方法可得到  $\mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_3 = -\omega \hat{\mathbf{e}}_2$ 。故对任意  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}$ ，

$$\mathbf{W}\mathbf{a} = \alpha_1 \mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_1 + \alpha_2 \mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_2 + \alpha_3 \mathbf{W}\hat{\mathbf{e}}_3 = \alpha_2 \omega \hat{\mathbf{e}}_3 - \alpha_3 \omega \hat{\mathbf{e}}_2$$

\*3 维实内积空间上的“叉乘”在以前的线性代数课本中又称作“向量的外积”<sup>[2]§3.2</sup>。请复习其计算方法。

†在本讲义中，将保持使用“叉乘”这种不正式的表述。因为正式起来，3 维实内积空间上的“叉乘”是抽象代数中的不同东西在 3 维实内积空间上的巧合。在连续介质力学的数学语言中出现的“叉乘”，有时真的就是本节所述的几何意义，有时则是外代数/外积/楔积（如向量场的旋度）。本讲义暂时不介绍基于外代数和微分型知识，故“叉乘”运算就都由本节引入了。

这恰为  $\omega \hat{\mathbf{e}}_1 \times \mathbf{a}$  的结果 □

要使用这个定理，就需要先已知  $\mathbf{W}$ ，并找到  $\mathbf{W}$  在关于其零特征值的一个单位特征向量。如果我们先给定两个向量的“叉乘”  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ ，那么什么样的斜称算符  $\mathbf{W}$  满足  $\mathbf{W}\mathbf{b} = \mathbf{a} \times \mathbf{b}$  呢？答案作为3.1的推论如下。

**推论 3.1.1.** 设  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  是 3 维欧几里得空间  $\mathcal{E}$  的基本坐标系下已给定的一组有序规范正交基。给定向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{V}, \mathbf{a} = \sum_{i=1}^3 \alpha_i \hat{\mathbf{e}}_i$ ，则坐标矩阵为

$$(\mathbf{W}) = \begin{pmatrix} 0 & \alpha_3 & \alpha_2 \\ -\alpha_3 & 0 & \alpha_1 \\ -\alpha_2 & -\alpha_1 & 0 \end{pmatrix}$$

的斜称算符  $\mathbf{W}$  满足  $\mathbf{W}\mathbf{b} = \mathbf{a} \times \mathbf{b}, \forall \mathbf{b} \in \mathcal{V}$ 。

该推论可利用坐标变换公式证明，可留作练习。另外，“叉乘”的性质  $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = -\mathbf{b} \times \mathbf{a}$  也可通过在给定规范正交基下的坐标矩阵运算得到验证（仅限 3 维）。

一个斜称算符  $\mathbf{W}$  所对应的叉乘运算的第一个向量  $\mathbf{a}$  是由算符  $\mathbf{W}$  本身确定的，称为  $\mathbf{W}$  的轴向量 (*axial vector*)。“叉乘”得到的向量，在坐标变换中有特殊的性质。对任意  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}$ ，其在基本坐标系下的坐标是  $(\beta_1, \beta_2, \beta_3)$ 。当我们反转各坐标轴的方向，即在  $\{-\hat{\mathbf{e}}_i\}$  下， $\mathbf{b}$  的坐标将变号，变成  $(-\beta_1, -\beta_2, -\beta_3)$ ，但是易验向量  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$  在坐标轴反转前后坐标不变号（请读者用坐标变换公式验证这两个结论）。同样的性质也导致“混合积”  $(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c}$  这一“标量”在坐标轴反转前后变号（而“真正的”标量的值不依赖坐标变换）。这是由于向量  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$  不是一个任意给定的孤立的向量；它是向量  $\mathbf{b}$  在以  $\mathbf{a}$  为轴向量的斜称算符  $\mathbf{W}$  的操作下的结果。由“叉乘”所得到的向量，其看上去特殊的坐标变换性质，实际上是这个投影操作带来的。有的资料称这种“叉乘得到的向量”为赝向量 (*pseudo-vector*)（但这不是该概念的正式定义）。

## 3.4 等距变换的表示定理

在一个欧几里得空间中，任一针对点空间的点的等距变换都是一个平移叠加一个正交变换。这个定理也是后面介绍物理定律的标架变换不变性时的理论基础。

**引理 3.1.** 设  $(\mathcal{E}, d)$  是一个欧几里得空间， $\mathcal{V}$  是其平移空间， $i: \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}$  是  $\mathcal{E}$  上的一个等距变换。记  $\mathbf{u}' = i(X + \mathbf{u}) - i(X)$ ， $\mathbf{v}' = i(X + \mathbf{v}) - i(X)$ ，其中  $\mathbf{u}, \mathbf{u}', \mathbf{v}, \mathbf{v}' \in \mathcal{V}, X \in \mathcal{E}$ ，则  $(\mathbf{u}'|\mathbf{v}') = (\mathbf{u}|\mathbf{v})$  对任意  $\mathbf{u}, \mathbf{u}', \mathbf{v}, \mathbf{v}' \in \mathcal{V}$  均成立。

证明. 利用欧几里得空间的定义和等距变换的定义, 有

$$(\mathbf{u}'|\mathbf{u}') = d^2(i(X), i(X + \mathbf{u})) = d^2(X, X + \mathbf{u}) = (\mathbf{u}|\mathbf{u})$$

同理有  $(\mathbf{v}'|\mathbf{v}') = (\mathbf{v}|\mathbf{v})$ 。再由内积的性质,  $(\mathbf{u} - \mathbf{v}|\mathbf{u} - \mathbf{v}) = (\mathbf{u}|\mathbf{u}) + (\mathbf{v}|\mathbf{v}) - 2(\mathbf{u}|\mathbf{v})$ , 有

$$\begin{aligned} 2(\mathbf{u}'|\mathbf{v}') &= (\mathbf{u}'|\mathbf{u}') + (\mathbf{v}'|\mathbf{v}') - (\mathbf{u}' - \mathbf{v}'|\mathbf{u}' - \mathbf{v}') \\ &= (\mathbf{u}|\mathbf{u}) + (\mathbf{v}|\mathbf{v}) \\ &\quad - (i(X + \mathbf{u}) - i(X) - i(X + \mathbf{v}) + i(X) | i(X + \mathbf{u}) - i(X) - i(X + \mathbf{v}) + i(X)) \\ &= (\mathbf{u}|\mathbf{u}) + (\mathbf{v}|\mathbf{v}) \\ &\quad - d^2(i(X + \mathbf{v}), i(X + \mathbf{v}) + (i(X + \mathbf{u}) - i(X + \mathbf{v}))) \\ &= (\mathbf{u}|\mathbf{u}) + (\mathbf{v}|\mathbf{v}) - d^2(X + \mathbf{v}, X + \mathbf{u}) \\ &= (\mathbf{u}|\mathbf{u}) + (\mathbf{v}|\mathbf{v}) - (X + \mathbf{u} - (X + \mathbf{v}) | X + \mathbf{u} - (X + \mathbf{v})) \\ &= (\mathbf{u}|\mathbf{u}) + (\mathbf{v}|\mathbf{v}) - (\mathbf{u} - \mathbf{v}|\mathbf{u} - \mathbf{v}) \\ &= 2(\mathbf{u}|\mathbf{v}) \end{aligned}$$

□

**引理 3.2.** 设  $(\mathcal{E}, d)$  是一个欧几里得空间,  $\mathcal{V}$  是其平移空间,  $i: \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}$  是  $\mathcal{E}$  上的一个等距变换。定义关于一点  $X \in \mathcal{E}$  的映射  $\mathbf{Q}_X: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}$ ,

$$\mathbf{Q}_X \mathbf{u} = i(X + \mathbf{u}) - i(X), \quad \forall \mathbf{u} \in \mathcal{V}$$

则以下命题成立:

1.  $\mathbf{Q}_X$  与  $X$  的选择无关 (故可略去下标  $X$ );
2.  $\mathbf{Q}$  是正交算符;
3. 对给定的  $i$ ,  $\mathbf{Q}$  唯一存在。

证明. 由命题中  $\mathbf{Q}_X$  的定义有

$$\mathbf{Q}_X(Y - X) = i(Y) - i(X), \quad \forall X, Y \in \mathcal{E}$$

由引理3.1有

$$\begin{aligned} (\mathbf{Q}_X \mathbf{u} | \mathbf{Q}_X \mathbf{v}) &= (i(X + \mathbf{u}) - i(X) | i(X + \mathbf{u}) - i(X)) \\ &= (\mathbf{u} | \mathbf{v}), \quad \forall \mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathcal{V} \end{aligned}$$



如果  $\mathbf{Q}_X$  是线性算符, 则上述结论就证明了  $\mathbf{Q}_X$  是正交算符。以下进一步证明映射  $\mathbf{Q}_X$  是一个线性算符。由

$$\begin{aligned}
 & (\mathbf{Q}_X(\alpha_1 \mathbf{u}_1 + \alpha_2 \mathbf{u}_2) - \mathbf{Q}_X(\alpha_1 \mathbf{u}_1) - \mathbf{Q}_X(\alpha_2 \mathbf{u}_2) | \mathbf{Q}_X \mathbf{v}) \\
 &= (i(X + \alpha_1 \mathbf{u}_1 + \alpha_2 \mathbf{u}_2) - i(X) - [i(X + \alpha_1 \mathbf{u}_1) - i(X)] - [i(X + \alpha_2 \mathbf{u}_2) - i(X)] \\
 &\quad | i(X + \mathbf{v}) - i(X)) \\
 &= (i(X + \alpha_1 \mathbf{u}_1 + \alpha_2 \mathbf{u}_2) - i(X) | i(X + \mathbf{v}) - i(X)) \\
 &\quad - (i(X + \alpha_1 \mathbf{u}_1) - i(X) | i(X + \mathbf{v}) - i(X)) \\
 &\quad - (i(X + \alpha_2 \mathbf{u}_2) - i(X) | i(X + \mathbf{v}) - i(X)) \quad (\text{用到引理3.1}) \\
 &= (\alpha_1 \mathbf{u}_1 + \alpha_2 \mathbf{u}_2 | \mathbf{v}) - (\alpha_1 \mathbf{u}_1 | \mathbf{v}) - (\alpha_2 \mathbf{u}_2 | \mathbf{v}) \\
 &= 0
 \end{aligned}$$

得

$$\mathbf{Q}_X(\alpha_1 \mathbf{u}_1 + \alpha_2 \mathbf{u}_2) - \mathbf{Q}_X(\alpha_1 \mathbf{u}_1) - \mathbf{Q}_X(\alpha_2 \mathbf{u}_2) = \mathbf{0}$$

即  $\mathbf{Q}_X$  是线性算符。结合上一结论  $\mathbf{Q}_X$  就是正交算符。第 2 个命题得证。

要证明  $\mathbf{Q}_X$  不依赖  $X$  的选择, 设有另一  $X' \in \mathcal{E}$ , 则对任意  $\mathbf{u} \in \mathcal{V}$  有

$$\begin{aligned}
 \mathbf{Q}_{X'} \mathbf{u} &= i(X' + \mathbf{u}) - i(X') \\
 &= i(X + [(X' - X) \mathbf{u}]) - i(X + (X' - X)) \\
 &= \mathbf{Q}_X((X' - X) + \mathbf{u}) - \mathbf{Q}_X(X' - X) \\
 &= \mathbf{Q}_X[(X' - X) + \mathbf{u} - (X' - X)] \\
 &= \mathbf{Q}_X \mathbf{u}
 \end{aligned}$$

即得证。

至此, 对于给定的  $i$ ,  $\mathbf{Q}$  的存在性已证明。 $\mathbf{Q}$  的唯一性也是显然的。设另有线性算符  $\mathbf{P} : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}$ ,  $\mathbf{P}\mathbf{u} = i(X + \mathbf{u}) - i(X) \forall \mathbf{u} \in \mathcal{V}$ , 则易验

$$(\mathbf{P} - \mathbf{Q})\mathbf{u} = \mathbf{P}\mathbf{u} - \mathbf{Q}\mathbf{u} = \mathbf{0}$$

□

**定理 3.2** (等距变换的表示定理). 设  $\mathcal{E}$  是一个欧几里得空间,  $\mathcal{V}$  是其平移空间, 选定任一点  $X_0 \in \mathcal{E}$ , 则  $\mathcal{E}$  上的任一等距变换  $i : \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}, i \in \mathcal{V}$  都可表示为

$$i(X) = i(X_0) + \mathbf{Q}_i(X - X_0)$$

其中  $\mathbf{Q}_i$  是一个正交算符, 由  $i$  唯一确定。

证明. 由引理3.2, 任一  $\mathcal{E}$  上的等距变换  $i \in \mathcal{V}$  都唯一对应一个  $\mathcal{V}$  上的正交算符  $\mathbf{Q}_i$  满足  $\mathbf{Q}_i \mathbf{u} = i(X + \mathbf{u}) - i(X) \forall X \in \mathcal{E}, \mathbf{u} \in \mathcal{V}$ . 对任一  $X \in \mathcal{E}$ , 可令  $\mathbf{u} = X - X_0$ , 则对任一  $i$  存在唯一  $\mathbf{Q}_i$  满足  $\mathbf{Q}_i \mathbf{u} = \mathbf{Q}_i (X - X_0) = i(X) - i(X_0) \Rightarrow i(X) = i(X_0) + \mathbf{Q}_i (X - X_0)$ .  $\square$

由定理3.2, 给定任一等距变换  $i \in \mathcal{V}$ ,  $\mathcal{V}$  是欧几里得空间的平移空间, 则仅需知道  $i$  关于某一参考点  $X_0$  的像是哪个点, 以及  $i$  的特征正交算符  $\mathbf{Q}_i$ , 就可以知道  $i$  对任意一点  $X \in \mathcal{E}$  的像. 实际上, 等距变换的表示定理表达式可整理成:

$$i(X) - i(X_0) = \mathbf{Q}_i (X - X_0)$$

等号左边是点  $X$ 、 $X_0$  经某等距变换平移之后的相对平移向量; 等号右边是这两点的相对平移向量的旋转或镜象, 相对距离不变. 因此等距变换的表示定理又可以用文字解释为: 欧几里得空间中任意两点经同一平移向量平移后, 两点间的相对平移向量只发生旋转或镜向, 两点间的相对距离在平移前、后不变.

我们可以举例认识  $\mathbf{Q}_i$  的一般意义.

**例 3.4.** 考虑欧几里得空间  $(\mathcal{E}, d)$  上的以下等距变换, 其中  $\mathbf{Q}$  是一个正交算符,  $X_0, C$  是  $\mathcal{E}$  中固定的点:

$$i_1(X) = X + (C - X_0)$$

$$i_2(X) = X_0 + \mathbf{Q}(X - X_0)$$

$$i_3(X) = X + \mathbf{Q}^{-1}(C - X_0)$$

$i_1$  把任一点向固定的方向平移固定距离 ( $i_1(X) = X + \mathbf{u}, \mathbf{u} \equiv C - X_0$ ).

$i_1 \circ i_2 = i_2 \circ i_3$  (自行验证作为练习.)

当  $\mathbf{Q} = \mathbf{I}$  时,  $i_2$  是恒等映射. 当  $\mathbf{Q} \neq \mathbf{I}$  时, 由正交算符性质  $\det \mathbf{Q} = \pm 1$ . 当  $\det \mathbf{Q} = 1$  时,  $i_2$  是一种旋转操作; 当  $\det \mathbf{Q} = -1$  时, 由  $\mathbf{Q} = (-\mathbf{I})(-\mathbf{Q})$  和  $\det(-\mathbf{Q}) = 1$  可知  $i_2$  是先进行了一个旋转  $(-\mathbf{Q})$  再进行了反转  $(-\mathbf{I})$  的操作.

## 第四章 向量函数的微积分

### 4.1 向量函数及其可视化

在线性代数部分的介绍中, 我们知道实数域  $\mathbb{R}$  上的  $n$  维向量空间的向量在给定基下总是唯一对应于  $n$  维实坐标空间  $\mathbb{R}^n$  中的一组有序实数  $n$  元组。因此, 如不另作说明, 向量函数都直接讨论  $\mathbb{R}^n$  上的向量。

**定义 4.1** (向量函数). 从  $\mathbb{R}^n$  到  $\mathbb{R}^m$  的映射  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  是一个向量函数 (vector function)。其变量是一个  $n$  维向量空间的向量  $\mathbf{r} \in \mathbb{R}^n$ ,  $\mathbf{r} = (r_1, \dots, r_n)^\top$ ; 其像 (函数值)  $\mathbf{f}(\mathbf{r})$  是一个  $m$  维向量空间的向量  $\mathbf{f}(\mathbf{r}) \in \mathbb{R}^m$ ,  $\mathbf{f}(\mathbf{r}) = (f_1(\mathbf{r}), \dots, f_m(\mathbf{r}))^\top$ 。  $f_j: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, j = 1, \dots, m$  称为  $\mathbf{f}$  的坐标函数 (coordinate function)。

**例 4.1.** 函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,

$$\mathbf{f}(\mathbf{r}) = \begin{pmatrix} r_1^2 + r_2^2 + r_3^2 \\ r_1 + r_2 + r_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \end{pmatrix},$$
$$f_1 \leq 0, f_2 \in \mathbb{R}$$

其中  $\mathbf{r} = (r_1, r_2, r_3)^\top \in \mathbb{R}^3$ ,  $\mathbf{f} = (f_1, f_2)^\top \in \mathbb{R}^2$ 。以往我们更习惯把上述函数写成:

$$\begin{cases} P(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 \\ Q(x, y, z) = x + y + z \end{cases}$$

**例 4.2.** 函数  $\mathbf{A}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \begin{pmatrix} 3r_1 + 4r_2 \\ 3r_2 + 5r_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 0 \\ 0 & 3 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_1 \\ r_2 \\ r_3 \end{pmatrix}$$

是一个线性变换, 又称线性函数。线性函数也可以按线性代数的惯例记为:  $\mathbf{A}\mathbf{r}$ 。

**定义 4.2** (隐函数). 考虑函数  $\mathbf{F} : \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^m$ , 若将  $\mathbb{R}^{n+m}$  中的元素  $(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_m)^\top$  写成  $(\mathbf{x}, \mathbf{y})^\top$ , 其中  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)^\top$ ,  $\mathbf{y} = (y_1, \dots, y_m)^\top$ , 则  $\mathbf{F}(\mathbf{r}), \mathbf{r} \in \mathbb{R}^{n+m}$  也可写成  $\mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ . 若函数  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  满足方程  $\mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{f}(\mathbf{x})) = \mathbf{0}, \forall \mathbf{x} \in D$  则称这一方程隐含地定义了 (*implicitly defined*) 函数  $\mathbf{f}$ . 用这种方式表示的函数叫隐函数 (*implicit function*).

**例 4.3.** 设函数  $F(x, y) = x^2 + y^2 - 1 = 0$ , 则 “ $F(x, f(x)) = x^2 + (f(x))^2 - 1 = 0, \forall x \in \text{dom} f$ ” 隐含地定义了以下任一函数:

$$\begin{aligned} f_1(x) &= \sqrt{1-x^2}, \quad -1 \leq x \leq 1 \\ f_2(x) &= -\sqrt{1-x^2}, \quad -1 \leq x \leq 1 \\ f_3(x) &= \begin{cases} \sqrt{1-x^2}, & -\frac{1}{2} \leq x \leq 0 \\ -\sqrt{1-x^2}, & 0 \leq x \leq 1 \end{cases} \end{aligned}$$

由例4.3可见, 不同定义域的函数  $\mathbf{f}$  都可由同一函数  $\mathbf{F}$  隐含地定义. 函数的隐含定义并不完全确定该函数.

**定义 4.3** (函数的图像). 函数  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  的图像 (*graph*) 是指所有有序对  $(\mathbf{r}, \mathbf{f}(\mathbf{r}))$  的集合<sup>[7]§6.4~6.7</sup>.

图像的数学概念是一个集合, 我们把图像画在纸上的方式只是一种惯例. 具体地, 函数  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  的图像是由所有满足

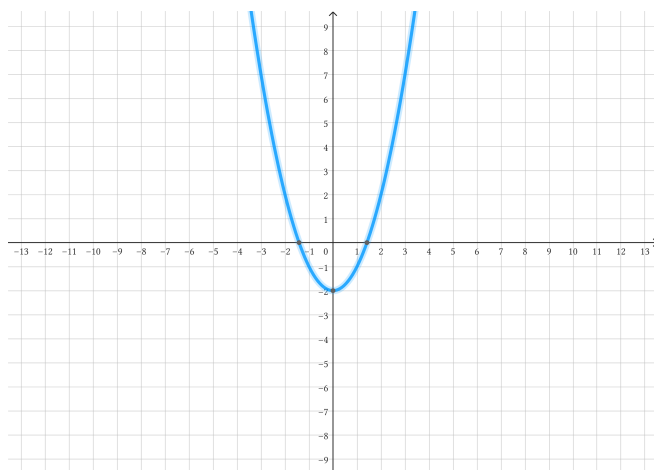
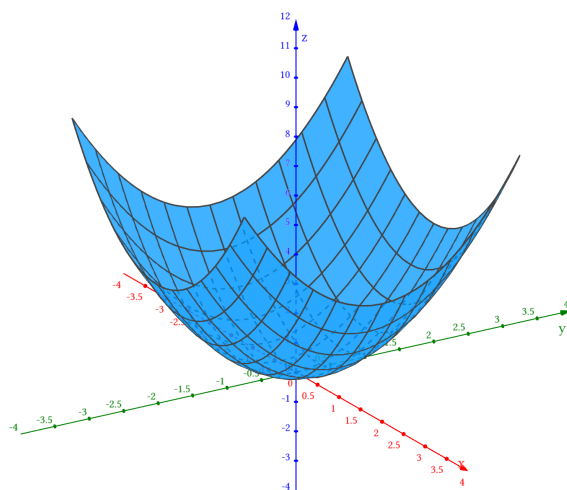
$$\begin{cases} y_1 = f_1(x_1, \dots, x_n) \\ \vdots \\ y_m = f_m(x_1, \dots, x_n) \end{cases}$$

的点  $(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_m)$  的集合 (是  $\mathbb{R}^{n+m}$  的子集). 其中  $f_1, \dots, f_m$  是  $\mathbf{f}$  的坐标函数.

我们只懂在纸上画出维数小于等于 3 的图形, 即图上的任一点的坐标最多为 3 个实数. 因此我们懂得在纸上画出的函数图像仅限  $n+m \leq 3$  的情况.

**例 4.4.** 函数  $y = x^2 - 2$  的图象是所有有序对  $(x, y)$ . 同时, 由于  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ , 故这是平面上的图形. 具体地, 它是如图4.1所示的一条二次曲线.

**例 4.5.** 函数  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, f(\mathbf{r}) = \|\mathbf{r}\|^2$  的图像是有序 3 元组  $(r_1, r_2, \|\mathbf{r}\|^2)$  的集合, 是 3 维空间的一个如图4.2所示的曲面.

图 4.1: 函数  $y = x^2 - 2$  的图像。图 4.2: 函数  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, f(\mathbf{r}) = \|\mathbf{r}\|^2$  的图像在  $-2 < r_1 < 2, -2 < r_2 < 2$  范围内的部分。

例 4.6. 函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,

$$\mathbf{f}(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}, \quad \forall t \in \mathbb{R}$$

的图像是所有有序对  $(t, (\cos t, \sin t))$ 。我们把 2 维向量  $(\cos t, \sin t)$  作在实数轴上  $t$  对应的位置, 得到图 4.3 所示的螺线。

例 4.7. 函数  $f: \mathbb{R}^2 \supset D \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,

$$\mathbf{f}(\mathbf{r}) = \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r_1 \cos r_2 \\ r_1 \sin r_2 \\ r_2 \end{pmatrix}, \quad D: 0 \leq r_1 \leq 4, 0 \leq r_2 \leq 2\pi$$

该函数的图像无法作成 3 维欧几里得空间中的点集, 但我们仍可在 3 维欧几里得空间中对该

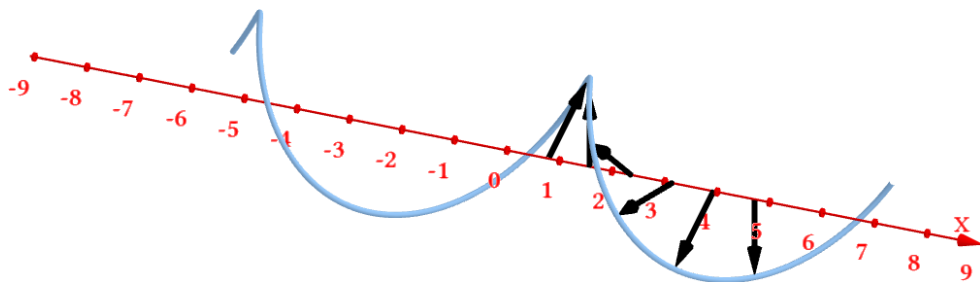


图 4.3: 例4.6函数的图象。

函数进行可视化。我们看到， $\mathbf{f}$  的定义域是 2 维平面上的一个矩形区域  $D$ 。令  $r_1 = a$  有

$$\mathbf{f} = \begin{pmatrix} a \cos r_2 \\ a \sin r_2 \\ r_2 \end{pmatrix}, \quad 0 \leq r_2 \leq 2\pi$$

且  $f_1^2 + f_2^2 = a^2$ 。视  $a$  为常数，则有序 3 元组  $(a \cos r_2, a \sin r_2, r_2)$  是一个螺线，其在  $f_1 - f_2$  面上的投影是以原点为圆心、半径为  $a$  的圆。若令  $r_2 = \theta$ ，且  $\theta$  是常数，则有

$$\mathbf{f} = \begin{pmatrix} r_1 \cos \theta \\ r_1 \sin \theta \\ \theta \end{pmatrix}, \quad 0 \leq r_2 \leq 2\pi$$

且  $f_1^2 + f_2^2 = r_1^2$ 。在同样的空间坐标上，这是螺线上某点到  $z$  轴的线段。随着  $a$  在  $[0, 4]$  上变化、 $\theta$  在  $[0, 2\pi]$  上变化，以原函数  $\mathbf{f}(\mathbf{r})$  的坐标函数为坐标的点集是如图 4.4 所示的螺带曲面。但按定义 4.3，这个曲面不是函数  $\mathbf{f}$  的图像。

例 4.7 中的函数按照图 4.4 可视化时，我们称这个三维空间中的螺带曲面是由一个参数方程 (parametric equation) (即  $\mathbf{f} = \mathbf{f}(\mathbf{r})$ ) 所定义的曲面，它的参数变量 (parametric variable)  $\mathbf{r} \in \mathbb{R}^2$  取值的区域就是如图 4.4 所示的矩形区域，称为参数域 (domain of parameter variable)。我们所画出来的 3 维曲面只是函数  $\mathbf{f}$  的值域  $\text{ran} \mathbf{f}$  所形成的点集。一般地，由参数方程  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  定义的几何形状，当  $n = 1$  时，是  $m$  维空间中的曲线， $m = 2, 3$ ；当  $n = 2$  时是  $m = 3$  维空间中的曲面。

**定义 4.4** (函数的水平集). 函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  的水平集 (level set) 是其定义域  $D$  的子集  $S = \{\mathbf{r} | \mathbf{f}(\mathbf{r}) = \mathbf{a}\}$ ，其中  $\mathbf{a} \in \text{ran} \mathbf{f}$  是某常向量<sup>[8]§7.1</sup>。

**例 4.8.** 设函数  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, f(\mathbf{r}) = r_1 r_2 + r_2 r_3 + r_3 r_1$  及其一个水平集  $S = \{\mathbf{r} | f(\mathbf{r}) = 1\}$ 。以  $S$  的元素  $(r_1, r_2, r_3)$  为坐标的点集构成的三维图形是怎样的？设  $r_3 = 0$  得到方程  $r_1 r_2 = 1$ ，这定义了  $\hat{\mathbf{e}}_1 - \hat{\mathbf{e}}_2$  平面上的一条双曲线，这条双曲线是  $S$  的图像与  $\hat{\mathbf{e}}_1 - \hat{\mathbf{e}}_2$  平面的截线。类似地， $S$

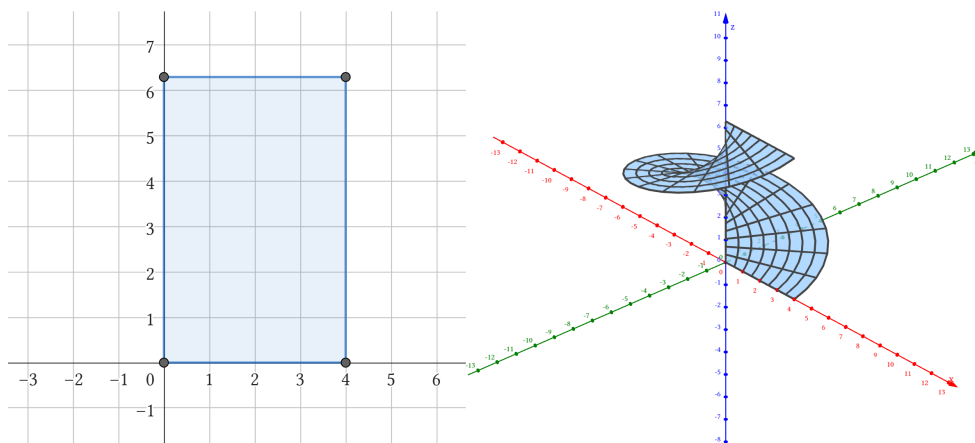


图 4.4: 由例4.7的参数方程定义的曲面。

与  $\hat{\mathbf{e}}_2 - \hat{\mathbf{e}}_3$ 、 $\hat{\mathbf{e}}_1 - \hat{\mathbf{e}}_3$  平面的截线也是类似的双曲线。更一般地， $S$  是一个由一系列双曲线构成的曲面（如图4.5所示）。但是，按定义4.3，这不是函数  $\mathbf{f}$  的图像。

总结以上例子，我们给一个函数画出来的图有以下三种情况：

1. 如果  $\mathbb{R}^{n+m}$  的子集  $S$  是函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  的图像，则称  $S$  是由显函数定义的图像（例4.4,4.5,4.6）。
2. 如果  $\mathbb{R}^m$  的子集  $S$  是函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  的值域，则  $S$  是由参数方程定义的图像（例4.7）。
3. 如果  $S$  是函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  的一个水平集，则  $S$  是由隐函数定义的图像（例4.8）。

注意：只有第1种情况中  $S$  才是函数  $\mathbf{f}$  的图像，但我们经常通过第2、3种情况中的  $S$  来认识函数  $\mathbf{f}$ 。

## 4.2 向量函数的极限与连续性

我们用“ $\varepsilon - \delta$  语言”来定义函数极限。

**定义 4.5** (向量函数的极限). 给定函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$ ，如果对任意正实数  $\varepsilon$  总存在正实数  $\delta$  使得只要  $0 < \|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0\| < \delta, \mathbf{r}, \mathbf{r}_0 \in D$ ，就总有  $\|\mathbf{f}(\mathbf{r}) - \mathbf{y}_0\| < \varepsilon, \mathbf{y}_0 \in \mathbb{R}^m$ ，就称  $\mathbf{y}_0$  是函数  $\mathbf{f}(\mathbf{r})$  在  $\mathbf{r}_0$  处的极限 (*limit*)，记为

$$\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} \mathbf{f}(\mathbf{r}) = \mathbf{y}_0$$

**定理 4.1.** 函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在  $\mathbf{r}_0 \in D$  处存在极限  $\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} \mathbf{f}(\mathbf{r}) = \mathbf{a}, \mathbf{a} = (a_i) \in \mathbb{R}^m$  的充要条件是其坐标函数的极限  $\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} f_i(\mathbf{r}) = a_i, \forall i = 1, \dots, m$  都存在。

证明. 由向量函数定义， $\mathbf{f}$  与  $f_i, i = 1, \dots, m$  的定义域都相同。

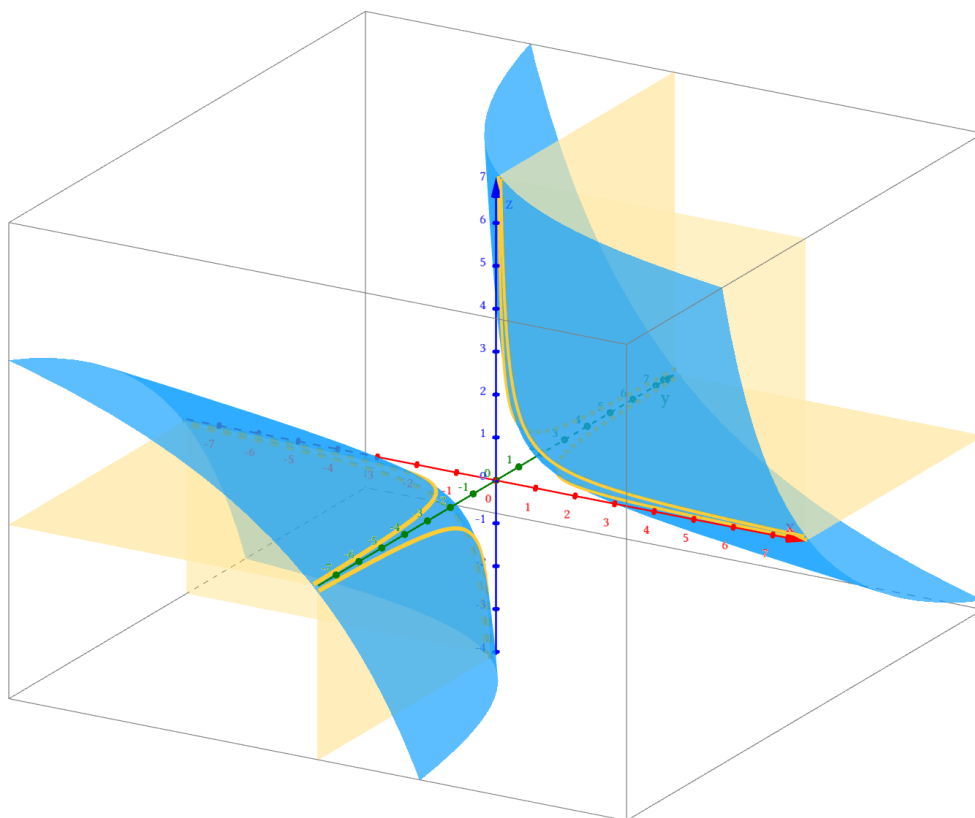


图 4.5: 函数  $f(\mathbf{r}) = r_1r_2 + r_2r_3 + r_3r_1$  的水平集  $S = \{(x, y, z) | xy + yz + xz = 1\}$ 。

若已知  $\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} \mathbf{f}(\mathbf{r}) = \mathbf{a}$ , 即对任一实数  $\varepsilon > 0$  都存在实数  $\delta > 0$  使得只要  $0 < \|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0\| < \delta$  就有  $\|\mathbf{f}(\mathbf{r}) - \mathbf{a}\| < \varepsilon$ 。那么, 取同一对正实数  $\varepsilon$  和  $\delta$ , 对任一  $i \in \{1, \dots, m\}$  都有

$$\begin{aligned} |f_i(\mathbf{r}) - \alpha_i| &\leq \sum_{i=1}^m |f_i(\mathbf{r}) - a_i| \quad (\text{当 } m=1 \text{ 或 } f_j = a_j \forall j \neq i \text{ 时取等号。}) \\ &\leq \left| \sum_{i=1}^m (f_i(\mathbf{r}) - \alpha_i) \right| \quad (\text{三角不等式。}) \\ &= \|\mathbf{f}(\mathbf{r}) - \mathbf{a}\| < \varepsilon \end{aligned}$$

故按照极限的定义,  $\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} f_i(\mathbf{r}) = \alpha_i, i = 1, \dots, m$ , 其中  $a_i, i = 1, \dots, n$  是  $\mathbf{a}$  的坐标。

反之, 若极限  $\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} f_i(\mathbf{r}) = a_i, i = 1, \dots, m$  都存在, 即对任一实数  $\varepsilon > 0$  都能找到实数  $\delta_i > 0, i = 1, \dots, m$ , 使得只要  $f_i$  的定义域  $D$  内一向量  $\mathbf{r}$  到  $\mathbf{r}_0$  的距离满足  $0 < \|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0\| < \delta_i$ , 就有  $|f_i(\mathbf{r}) - a_i| < \varepsilon/\sqrt{m}$ , 那么令  $\delta = \min\{\delta_1, \dots, \delta_m\}$ , 则当  $0 < \|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0\| < \delta$ , 就有  $\max\{|f_i(\mathbf{r}) - a_i|\} < \varepsilon/\sqrt{m}$ 。

利用事实\*

$$\|\mathbf{x}\| \leq \sqrt{n} \max\{|x_1|, \dots, |x_n|\}, \forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$$

\*由  $\|\mathbf{x}\|^2 = \sum_{i=1}^n x_i^2 \leq n \max\{x_1^2, \dots, x_n^2\}$  得到。



可得

$$\|\mathbf{f}(\mathbf{r}) - \mathbf{a}\| \leq \sqrt{m} \max \{|f_i(\mathbf{r}) - a_i|\} < \varepsilon$$

这样的  $\delta$  是总能取到的, 故由函数极限的定义,  $\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} \mathbf{f}(\mathbf{r}) = \mathbf{a}$ 。  $\square$

定义4.5表示, 若  $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{y}_0$ , 则只要点  $\mathbf{x} \neq \mathbf{x}_0$  足够靠近  $\mathbf{x}_0$ , 则  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  总可以任意近地靠近点  $\mathbf{y}_0$ , 而且  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)$  未必等于  $\mathbf{y}_0$ 。结合 §B.1 定义的概念, 点  $\mathbf{r}_0$  是  $\text{dom} \mathbf{f}$  中的一个极限点,  $0 < \|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0\| < \delta$  是点  $\mathbf{r}_0$  的一个去心邻域。若  $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{y}_0$ , 则对  $\mathbf{y}_0$  的任一邻域  $B_\varepsilon(\mathbf{y}_0) \subset \mathbb{R}^m$ , 总存在点  $\mathbf{x}_0$  的邻域  $B_\delta(\mathbf{x}_0) \subset \mathbb{R}^n$ , 使得集合  $B_\delta(\mathbf{x}_0) \cup D$  在  $\mathbf{f}$  下的像集是  $B_\varepsilon(\mathbf{y}_0)$  的子集 (如图4.6)。

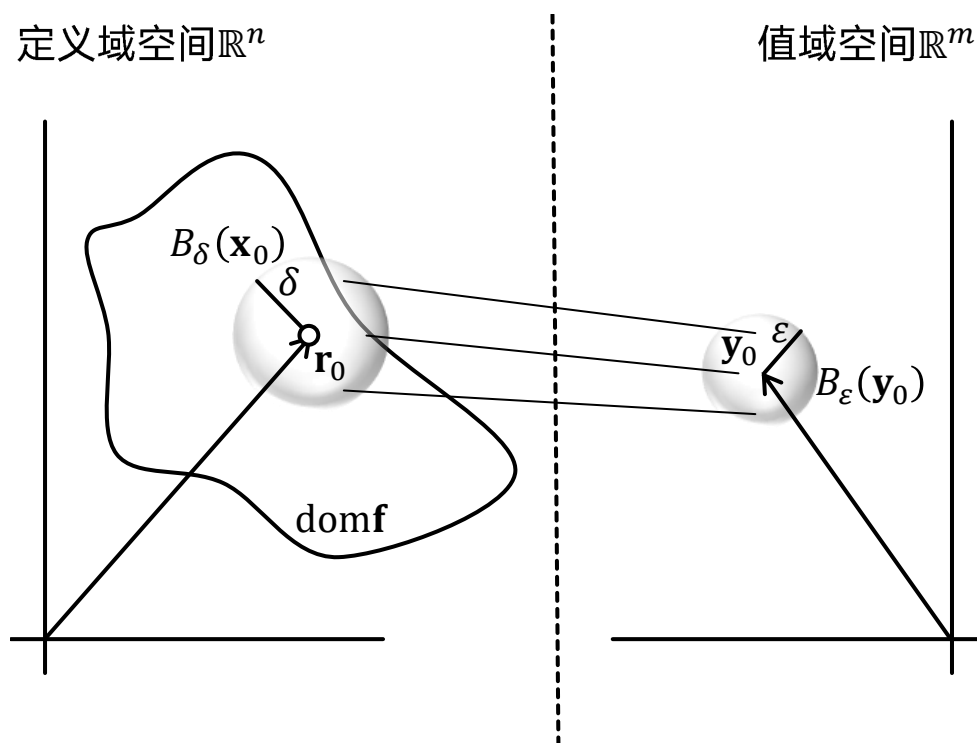


图 4.6: 向量函数的极限 (定义4.5) 的图像化理解。

**定义 4.6 (函数的连续性).** 给定函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  和其定义域中一点  $\mathbf{r}_0 \in D$ 。如果极限  $\lim_{\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}_0} \mathbf{f}(\mathbf{r}) = \mathbf{f}(\mathbf{r}_0)$  存在, 则称  $\mathbf{f}(\mathbf{r})$  在  $\mathbf{r}_0$  处连续 (*continuous at  $\mathbf{r}_0$* )。

**定理 4.2.** 函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在  $\mathbf{r}_0 \in D$  处连续的充要条件是  $\mathbf{f}$  的坐标函数在  $\mathbf{r}_0$  处都连续。

证明. 由定理4.1直接得证。  $\square$

如果一个函数  $\mathbf{f}$  在其定义域  $D$  内处处都连续, 我们就直接称函数  $\mathbf{f}$  在  $D$  内连续 (*continuous in  $D$* ), 或称函数  $\mathbf{f}$  是  $D$  上的连续函数 (*continuous function on  $D$* )。以下给出的定理及其推论告诉我们: 线性变换总是连续的。

**定理 4.3.** 设  $\mathcal{V}$ 、 $\mathcal{W}$  分别是数域  $\mathbb{F}$  上的  $n, m$  维赋范向量空间,  $\mathbf{L}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  是一个线性变换, 则总存在正实数  $k > 0$  使得  $\|\mathbf{L}\mathbf{x}\| \leq k \|\mathbf{x}\|, \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}$ , 当且仅当  $n = 1$  时取等号。

证明. 设  $\{\mathbf{e}_i\}$  是  $\mathcal{V}$  的一组基, 则任一向量  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}$  可表示为  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{e}_i$ 。设  $\|\cdot\|_{\mathbb{E}}$  是欧几里得范, 即  $\|\mathbf{x}\|_{\mathbb{E}} \equiv (\sum_{i=1}^n x_i^2)^{\frac{1}{2}}$ 。由定理 2.23 及其推论, 包括欧几里得范在内的任意范都不依赖基的选择。故在任一基下总有  $|x_i| \leq (\sum_{i=1}^n x_i^2)^{\frac{1}{2}} = \|\mathbf{x}\|_{\mathbb{E}}$ 。

由引理 A.1, 对  $\mathcal{V}$  上的任一范的定义  $\|\cdot\|$ , 总存在  $K > 0$  使得  $\|\cdot\|_{\mathbb{E}} \leq K \|\cdot\|$ 。故

$$\begin{aligned} \|\mathbf{L}\mathbf{x}\| &= \left\| \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{L}\mathbf{e}_i \right\| \\ &\leq \sum_{i=1}^n |x_i| \|\mathbf{L}\mathbf{e}_i\| \\ &\leq \sum_{i=1}^n \|\mathbf{x}\|_{\mathbb{E}} \|\mathbf{L}\mathbf{e}_i\| \\ &\leq \sum_{i=1}^n K \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{L}\mathbf{e}_i\| = k \|\mathbf{x}\| \end{aligned}$$

其中  $k = K \sum_{i=1}^n \|\mathbf{L}\mathbf{e}_i\|$ 。上面的第 2 个不等号用到范的三角不等式和范的调和性, 第三个不等号用到证明开头提到的事实, 第四个不等号用到引理 A.1。由于引理 A.1 的等号当且仅当  $n = 1$  时成立, 这一条件已经强于其余两个不等号的取等充要条件, 故整个不等式的取等充要条件就是  $n = 1$ 。□

**推论 4.3.1.** 线性变换是连续函数。

证明. 由定理 4.3, 对任意  $\mathbf{x}, \mathbf{x}_0 \in \mathcal{V}$  有  $\|\mathbf{L}\mathbf{x} - \mathbf{L}\mathbf{x}_0\| = \|\mathbf{L}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| \leq k \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|$ , 故对任一  $\varepsilon > 0$  总可取  $\delta = \frac{\varepsilon}{k}$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$  就有  $\|\mathbf{L}\mathbf{x} - \mathbf{L}\mathbf{x}_0\| \leq k \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < k\delta = \varepsilon$ 。□

由定理 4.1 和 4.2, 向量函数的极限存在性和连续性总可以通过其坐标函数的极限存在性和连续性得到证明, 使得问题回到本科高等数学课的范围。以下函数极限的性质, 也已在本科的高等数学课中教过了, 在此列出而不作证明。

**定理 4.4** (函数极限的基本性质). 在实数域内, 以下命题成立:

1. 设  $a, b$  是常数, 则  $\lim_{x \rightarrow a} b = b$ 。
2. 若  $a$  是常数, 则  $\lim_{x \rightarrow a} x = a$ 。
3. 设  $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L$ ,  $c$  是常数, 则  $\lim_{x \rightarrow a} cf(x) = c \lim_{x \rightarrow a} f(x) = cL$ 。
4. 设  $\lim_{x \rightarrow c} f(x) = L, \lim_{x \rightarrow c} g(x) = M$ , 则  $\lim_{x \rightarrow c} [f(x) + g(x)] = L + M$ 。
5. 设  $\lim_{x \rightarrow c} f(x) = L, \lim_{x \rightarrow c} g(x) = M$ , 则  $\lim_{x \rightarrow c} [f(x)g(x)] = LM$ 。

6. (夹逼定理) 若  $c$  是常数,  $g(x) \leq f(x) \leq h(x)$  至少在点  $x = c$  之外都成立, 且  $\lim_{x \rightarrow c} g(x) = \lim_{x \rightarrow c} h(x) = L$ , 则  $\lim_{x \rightarrow c} f(x) = L$ 。
7. 设  $\lim_{x \rightarrow c} f(x) = L$ , 则  $|\lim_{x \rightarrow c} f(x)| = |L| = \lim_{x \rightarrow c} |f(x)|$ 。

## 4.3 向量函数的微分与导数

### 4.3.1 一元函数的导数与微分 (回顾)

我们在本科的高等数学课上已经学过一元函数的导数与微分。我们复述它们, 一是为了明确符号的记法, 二是为了与后面介绍的多维的情况作对比。

回顾高阶无穷小定义, 简述为: 若函数  $f(x)$  在点  $x_0$  处有极限  $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = 0$ , 则称函数  $f(x)$  是当  $x \rightarrow x_0$  时的一个无穷小。若函数  $f(x), g(x)$  是当  $x \rightarrow x_0$  时的无穷小, 且  $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)/g(x) = 0$ , 则称  $f(x)$  是当  $x \rightarrow x_0$  时  $g(x)$  的一个高阶无穷小。

**定义 4.7** (一元函数的导数). <sup>[7]定义 2.1.1</sup> 设函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$  的某个邻域内有定义, 当自变量  $x$  在点  $x_0$  处取得改变量  $\Delta x$ , 且点  $x_0 + \Delta x$  在上述邻域内时, 相应地, 函数的改变量为

$$\Delta y = f(x_0 + \Delta x) - f(x_0),$$

如果极限

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x}$$

存在, 称函数  $f(x)$  在点  $x_0$  处可导 (或存在导数), 上述极限值称为函数  $f$  在点  $x_0$  处的导数, 记为

$$f'(x_0), \quad y'|_{x=x_0}, \quad \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0}, \quad \text{或} \quad \left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_0},$$

即

$$f'(x_0) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x}.$$

若该极限不存在, 称函数  $f(x)$  在  $x_0$  处不可导。

**定义 4.8** (一元函数的微分). <sup>[7]定义 2.5.1</sup> 设函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$  的某邻域内有定义, 当  $x$  在点  $x_0$  处获得增量  $\Delta x$  时, 如果相应的函数增量  $\Delta y = f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)$  可以表示为

$$\Delta y = A\Delta x + o(\Delta x),$$

其中, 常数  $A$  与  $\Delta x$  无关 (仅与  $x_0$  有关), 而  $o(\Delta x)$  是较  $\Delta x (\Delta x \rightarrow 0)$  的高阶无穷小, 则称函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$  处可微 (differentiable at  $x_0$ )。且称  $A\Delta x$  为函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$

处对应于自变量增量  $\Delta x$  的微分 (differential of  $y = f(x)$  at  $x_0$ ), 记作  $dy$ , 即

$$dy = A\Delta x,$$

也常把  $A\Delta x$  ( $A \neq 0$ ) 称为函数增量  $\Delta y$  的线性主部。

在  $\Delta y$  的分解式中, 由于其值主要取决于线性主部  $A\Delta x$ , 因此当  $\Delta x \rightarrow 0$  时, 我们可以写

$$\Delta y \approx dy = A\Delta x.$$

**定理 4.5.** [7]定理 2.5.1 函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$  处可微的充分必要条件是: 函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$  处可导, 且当  $y = f(x)$  在点  $x_0$  处可微时, 其微分是

$$dy = f'(x_0) \Delta x.$$

证明. 略[7]p. 103。

□

关于符号“d”的意义, 这里给出一个比高等数学课本[7]p. 104更仔细の説明。

由函数微分的定义可知, 函数  $f(x)$  在点  $x_0$  处对应于自变量增量  $\Delta x$  的微分  $dy = f'(x_0) \Delta x$ , 实际上是一个由点  $x_0$  引出的函数, 记为  $df_{x_0} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, df_{x_0}(x) = f'(x_0)x, \forall x \in I$ , 其中区域  $I$  是所有满足  $x_0 + x$  在函数可微的  $x_0$  的邻域的所有实数  $x$  的集合。

若视  $x$  本身为一个恒等映射, 即  $x(p) = p, \forall p \in \mathbb{R}$ , 则函数  $x$  在点  $p$  处的微分也是一个由点  $p$  引出的函数, 且  $dx_p(u) = x'(p)u = 1 \times u, \forall u \in \mathbb{R}$ , 也是一个恒等映射。同时我们看到, 函数  $dx_p(u)$  是  $u \rightarrow 0$  的无穷小。

考虑复合映射  $f(x(p))$  在点  $p_0$  处的微分, 它是由点  $p_0$  引出的函数,

$$d(f \circ x)_{p_0}(u) = \left. \frac{d(f \circ x)}{dp} \right|_{p=p_0} u = f'(x(p_0))x'(p_0)u = f'(p_0)dx_{p_0}(u)$$

而且函数  $d(f \circ x)_{p_0}(u)$  与  $dx_{p_0}(u)$  是  $u \rightarrow 0$  时的同阶无穷小,  $f'(p_0)$  就是这两个无穷小的比值, 该结论对所有  $p_0, u \in \mathbb{R}$  都成立, 因此若去掉  $p_0$  和  $u$  简记:

$$df(x) = f'dx$$

则

$$f' = \frac{df}{dx}.$$

因此, 当我们把导数当作分数来处理时, 实际是在上述的意义上视导数为两个微分作为同阶无穷小的比值。

**定义 4.9** (一元向量函数的导数). 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R} \supset D \rightarrow \mathbb{R}^n$  的极限

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(t+h) - \mathbf{f}(t)}{h}$$

存在, 则称函数  $\mathbf{f}(x)$  在  $x = t$  处可导。该极限是函数  $\mathbf{f}(x)$  在  $x = t$  处的导数, 记为

$$\left. \frac{d\mathbf{f}(x)}{dx} \right|_{x=t} \equiv \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(t+h) - \mathbf{f}(t)}{h}$$

由一元标量函数求导的法则可证有以下一元向量函数求导法则: 对任意函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R} \supset D \rightarrow \mathbb{R}^n, \mathbf{g}: D \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,

- $\frac{d\mathbf{c}}{dt} = 0, \mathbf{c} \in \mathbb{R}^n$  是常向量
- $\frac{d}{dt}(\alpha\mathbf{f} + \beta\mathbf{g}) = \alpha\frac{d}{dt}\mathbf{f} + \beta\frac{d}{dt}\mathbf{g}, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$
- $\frac{d}{dt}[u(t)\mathbf{f}(t)] = \frac{du}{dt}\mathbf{f} + u\frac{d}{dt}\mathbf{f}, \forall u: D \rightarrow \mathbb{R}$
- $\frac{d}{dt}(\mathbf{f} \cdot \mathbf{g}) = \frac{d\mathbf{f}}{dt} \cdot \mathbf{g} + \mathbf{f} \cdot \frac{d\mathbf{g}}{dt}$
- $\frac{d}{dt}(\mathbf{f} \times \mathbf{g}) = \frac{d\mathbf{f}}{dt} \times \mathbf{g} + \mathbf{f} \times \frac{d\mathbf{g}}{dt}$

**定义 4.10** (多元标量值函数的偏导数). 给定函数  $f: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}$ , 若对某一  $i \in \{1, \dots, n\}$ , 极限

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(\dots, x_i + h, \dots) - f(\dots, x_i, \dots)}{t}$$

当  $x_i = x_{i0}$  时存在, 则称该极限为函数  $f(\mathbf{x})$  对第  $i$  个变量  $x_i$  在  $x_i = x_{i0}$  处的偏导数 (partial derivative), 记为

$$\left. \frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_i} \right|_{x_i=x_{i0}} \equiv \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(\dots, x_i + h, \dots) - f(\dots, x_i, \dots)}{t}$$

**定理 4.6.** \* 如果函数  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  的一个二阶混合偏导数  $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$  在  $\mathbb{R}^2$  的一个开子集  $S$  上处处连续, 则二阶混合偏导数  $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$  在  $S$  上处处存在, 且  $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ 。

证明. 略<sup>†</sup>

□

**定义 4.11** (向量函数的偏导数). 函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  对第  $i$  个变量在  $x_i = x_{i0}$  处的偏导数定义如下向量

$$\left. \frac{\partial \mathbf{f}(\mathbf{x})}{\partial x_i} \right|_{x_i=x_{i0}} \equiv \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial f_1(\mathbf{x})}{\partial x_i} \right|_{x_i=x_{i0}} \\ \vdots \\ \left. \frac{\partial f_m(\mathbf{x})}{\partial x_i} \right|_{x_i=x_{i0}} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m$$

其中,  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)^\top \in \mathbb{R}^n$ 。

\*即高等数学<sup>[8]</sup>p. 16 定理 7.2.1 向  $n$  维的推广。

<sup>†</sup>进一步了解: [Symmetry of second derivatives](#)。

## 4.3.2 向量函数的微分和导数

回顾多元标量函数的全微分的定义<sup>[8]</sup>“定义 7.3.1”, p. 19——

**定义 4.12** (多元标量值函数的微分). 若函数  $z = f(x, y)$  在点  $P_0(x_0, y_0)$  的全增量

$$\Delta z = f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y) - f(x_0, y_0)$$

可表示为

$$\Delta z = A\Delta x + B\Delta y + o(\rho)$$

其中  $A, B$  只与点  $(x_0, y_0)$  有关, 而与  $\Delta x, \Delta y$  无关。又  $\rho = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}$ ,  $o(\rho)$  是当  $\rho \rightarrow 0$  时  $\rho$  的高阶无穷小, 则称函数  $z = f(x, y)$  在点  $P_0(x_0, y_0)$  可微分, 且把  $\Delta z$  的线性主部  $A\Delta x + B\Delta y$  称为函数  $z = f(x, y)$  在点  $P_0(x_0, y_0)$  的全微分 (differential), 记作

$$dz|_{x=x_0, y=y_0} = A\Delta x + B\Delta y \text{ 或 } df(x_0, y_0) = A\Delta x + B\Delta y$$

如果函数  $z = f(x, y)$  在区域  $D$  内每一点都可微, 则称这函数在  $D$  内可微 (differentiable in  $D$ )。

如果函数  $z = f(x, y)$  在点  $P_0(x_0, y_0)$  处可微, 则有

$$\begin{aligned} f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y) - f(x_0, y_0) &= A\Delta x + B\Delta y + o(\rho) \\ \Leftrightarrow o(\rho) &= f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y) - f(x_0, y_0) - (A\Delta x + B\Delta y) \\ \Leftrightarrow \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y) - f(x_0, y_0) - (A\Delta x + B\Delta y)}{\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2}} &= 0 \\ \Leftrightarrow \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{\Delta z - dz}{\rho} &= 0 \end{aligned}$$

其中  $\rho = \sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2}$ 。上面的极限式是定义 4.12 的等价定义式。我们其实可以不引入某个高阶无穷小  $o(\rho)$ , 直接用使该极限式成立的  $A, B$  的存在性来定义函数的可微性。下面我们按照把函数微分的定义推广到一般的向量函数。

**定义 4.13** (向量值函数的微分). 若函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在其定义域内某点  $\mathbf{x}_0 \in D$  处, 存在一个线性变换  $\mathbf{L}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  使得对任意  $\mathbf{x}_0$  的邻域  $N(\mathbf{x}_0)$  中的点  $\mathbf{x} \in N(\mathbf{x}_0)$ ,

$$\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|} = \mathbf{0}$$

就称函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处可微分 (differentiable at  $\mathbf{x}_0$ )。向量  $d_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x}) \equiv \mathbf{L}\mathbf{x} - \mathbf{L}\mathbf{x}_0$ , 称函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处的微分 (the differential of  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  at  $\mathbf{x}_0$ )。如果函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在开集  $S \subseteq D$  内的每一点上都可微分, 则称函数是  $S$  上的可微函数 (differentiable function on  $S$ )。

我们可以根据向量函数的定义来看出, 定义4.13就是定义4.12的推广。延用定义4.13的设定, 设  $\mathbf{f} = (f_1, \dots, f_m)^\top$ ,  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)^\top$ ,  $\mathbf{x}_0 = (x_{01}, \dots, x_{0n})^\top$ , 则函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处的全增量是:

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) = \begin{pmatrix} f_1(x_1, \dots, x_n) - f_1(x_{01}, \dots, x_{0n}) \\ \vdots \\ f_m(x_1, \dots, x_n) - f_m(x_{01}, \dots, x_{0n}) \end{pmatrix}$$

可见我们实际考虑的是  $m$  个  $n$  元标量值函数分别在点  $x_{01}, \dots, x_{0n}$  处的全增量。如果在这些点上这些标量值函数分别都可微, 则  $\mathbf{f}$  的每个坐标函数的全增量都可按定义4.12写成

$$f_i(x_1, \dots, x_n) - f_i(x_{01}, \dots, x_{0n}) = \sum_{j=1}^n L_{ji}(x_j - x_{0j}) + o(\rho), i = 1, \dots, m$$

其中,  $L_{ij}$  是“线性主部”的系数, 只与  $(x_{01}, \dots, x_{0n})$  有关,  $\rho = \left(\sum_{j=1}^n (x_j - x_{0j})^2\right)^{1/2} = \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|$ ,  $o(\rho)$  是当  $\rho \rightarrow 0$  时  $\rho$  的高阶无穷小。这等价于如下极限式

$$\lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{1}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|} \begin{pmatrix} f_1(x_1, \dots, x_n) - f_1(x_{01}, \dots, x_{0n}) - \sum_{j=1}^n L_{1j}(x_j - x_{0j}) \\ \vdots \\ f_m(x_1, \dots, x_n) - f_m(x_{01}, \dots, x_{0n}) - \sum_{j=1}^n L_{mj}(x_j - x_{0j}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

若线性变换  $\mathbf{L}$  在标准基下的矩阵坐标就是  $L_{ij}$ , 则上式等价于定义4.13的极限式。

我们以一个易于作图的例子说明函数微分的几何意义。函数  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  的图像是 3 维欧几里得空间中的一个曲面 (如图4.7)。  $f$  在点  $\mathbf{x}_0$  处的微分  $(d_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} f(\mathbf{x}))(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)$  定义了该曲面在  $\mathbf{x} = \mathbf{x}_0$  处的切平面。随着  $\mathbf{x}$  接近  $\mathbf{x}_0$ , 函数  $f$  的全增量  $f(\mathbf{x}) - f(\mathbf{x}_0)$  将比  $\mathbf{x}$  接近  $\mathbf{x}_0$  更快地接近切平面。

我们接下来考察函数可微与可导的关系, 即函数可微的充分和必要条件\*。首先, 以下定理是函数在某点处可微分的必要条件, 它同时也给出了  $\mathbf{L}$  或其坐标矩阵  $L_{ij}$  的计算方法。

**定理 4.7.** 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在点  $\mathbf{x}_0 \in D$  处可微分, 即存在线性变换  $\mathbf{L} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  满足

$$\lim_{\Delta \mathbf{x} \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L} \Delta \mathbf{x}}{\|\Delta \mathbf{x}\|} = \mathbf{0}$$

则  $\mathbf{f}$  的每个坐标函数在  $\mathbf{x}_0$  处的每个偏导数

$$\left. \frac{\partial f_i(\mathbf{x})}{\partial x_j} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}, i = 1, \dots, m, j = 1, \dots, n$$

\*这部分内容可以与本科高等数学课上的相应内容对比学习, 特别是关于必要非充份条件和充份非必要条件的例子 (“二、全微分存在的条件”<sup>[8]p. 20.</sup>)

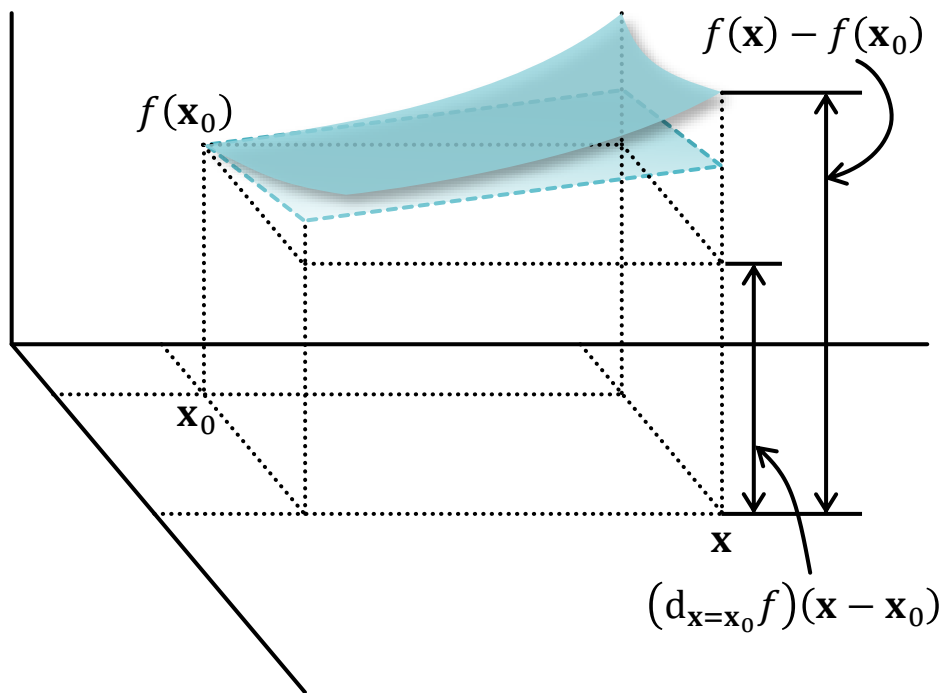


图 4.7: 向量函数的极限 (定义4.5) 的图像化理解。

都存在。若  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \dots, \hat{\mathbf{e}}_n\}, \{\hat{\mathbf{u}}_1, \dots, \hat{\mathbf{u}}_m\}$  分别是  $\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m$  的标准基, 则

$$\mathbf{L}\hat{\mathbf{e}}_j = \sum_{i=1}^m \left( \frac{\partial f_i(\mathbf{x})}{\partial x_j} \Big|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \right) \hat{\mathbf{u}}_i, j = 1, \dots, n$$

证明. 见附录。 □

注意到  $\mathbf{L}\hat{\mathbf{e}}_j$  其实就是线性变换的第  $j$  列, 故上述定理说明, 如果函数在某点处可微分, 则其微分的线性变换  $\mathbf{L}$  就是函数的偏导数所形成的矩阵:

$$(\mathbf{L}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1(\mathbf{x})}{\partial x_1} \Big|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} & \dots & \frac{\partial f_1(\mathbf{x})}{\partial x_n} \Big|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m(\mathbf{x})}{\partial x_1} \Big|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} & \dots & \frac{\partial f_m(\mathbf{x})}{\partial x_n} \Big|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \end{pmatrix}$$

以下定理解决了函数微分的线性变换  $\mathbf{L}$  的唯一性。

**定理 4.8.** 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在点  $\mathbf{x}_0 \in D$  处可微分, 即存在线性变换  $\mathbf{L} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  满足

$$\lim_{\Delta \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}\Delta \mathbf{x}}{\|\Delta \mathbf{x}\|} = \mathbf{0}$$

则  $\mathbf{L}$  是唯一的。



证明. 见附录。 □

定理4.7和4.8共同构成了函数可微的必要非充份条件。也就是说, 并非每当函数在某点处的所有偏导数都存在, 该函数就一定在该点可微<sup>[8]</sup>“例 2”, p. 21。不过, 有了唯一性, 我们至少可以把函数微分的线性变换  $\mathbf{L}$  定义为函数的导数, 具体地——

**定义 4.14** (向量函数的导数). 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在点  $\mathbf{x}_0 \in D$  处可微分, 即存在线性变换  $\mathbf{L} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  满足

$$\lim_{\Delta \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}\Delta \mathbf{x}}{\|\Delta \mathbf{x}\|} = \mathbf{0}$$

则称线性变换  $\mathbf{L}$  是函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处的导数 (*derivative of  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  at  $\mathbf{x}_0$* ), 记为

$$\mathbf{L} \equiv d_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})$$

$\mathbf{L}$  在标准基下的坐标矩阵称为函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处的雅可比矩阵 (*Jacobian matrix*),  $\mathbf{L}$  的行列式  $\det \mathbf{L}$  称函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处的雅可比行列式 (*Jacobian determinant*)。

下面我们给出一个函数在某点处可微的充分非必要条件 (即未必一定要满足该条件函数才可微, 但满足该条件函数必可微)<sup>[8]</sup>“例 3”, p. 23。

**定理 4.9.** 若函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  的定义域  $D$  是开集, 偏微分  $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}, i = 1, \dots, n, j = 1, \dots, m$  在  $D$  内都连续, 则  $\mathbf{f}$  在  $D$  内均可微分。

证明. 见附录。 □

我们不把  $\mathbf{L}_{\mathbf{x}}$  记为  $\frac{d\mathbf{f}}{d\mathbf{x}}$ , 因为线性变换并非“两个向量的商”。

### 4.3.3 向量函数的导函数、连续可微函数

**定义 4.15** (向量函数的导函数). 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  是开集  $S \subseteq D$  上的可微函数, 则函数  $\mathbf{f}$  在  $S$  上的导函数 (*derivative function*) 是一个线性变换值函数  $\mathbf{L}: S \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ ,

$$\mathbf{L}(\mathbf{x}) \equiv d_{\mathbf{x}'=\mathbf{x}} \mathbf{f}(\mathbf{x}'), \quad \forall \mathbf{x} \in S$$

注意, 向量函数的导函数的函数值是线性变换。向量函数在不同点上的导数是不同的线性变换。在上述定义中的“ $\mathbf{L}(\mathbf{x})$ ”, 不是指一个线性变换作用于一个向量, 而是一个线性变换值函数及其自变量。此时  $\mathbf{L}(\mathbf{x})$  可以作用于一个向量  $\mathbf{u}$  得到另一个向量  $\mathbf{v} = \mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{u}$ 。到底  $\mathbf{L}$  后

面的括号表示哪种意义,在记法上无法区分,但是大多数情况下可根据语境区分。本讲义在必要处会说明一种记法到底表示哪种意义。

由定理4.8知,导函数是单射。

接下来我们准备讨论导函数的连续性,这需要先引入“线性变换的范”的概念。

由定理4.3,对任一线性变换  $\mathbf{L} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  皆存在一个正实数  $k > 0$  满足  $\|\mathbf{L}\mathbf{x}\| \leq k \|\mathbf{x}\|, \forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 。于是我们定义——

**定义 4.16** (线性变换的范). 设  $\mathcal{V}, \mathcal{W}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的赋范向量空间,线性变换  $\mathbf{L} : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$  的范  $\|\mathbf{L}\|$  为满足  $\|\mathbf{L}\mathbf{x}\| \leq k \|\mathbf{x}\|, \forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  的正实数  $k$  的最大下界 (*infimum*), 即

$$\|\mathbf{L}\| \equiv \inf \{k | k > 0, \|\mathbf{L}\mathbf{x}\| \leq k \|\mathbf{x}\| \forall \mathbf{x}\}$$

这一最大下界的存在性和唯一性是显然的。我们无需知道它具体数值。可验证,以上定义的范符合范的一般要求。又由于不同的范的定义是等价的(定理A.1),故后续命题的证明过程每当需要线性变换的范的定义时都不妨通过上述这种范的定义来求证。由此定义我们可立即获得性质:  $\|\mathbf{L}\mathbf{x}\| \leq \|\mathbf{L}\| \|\mathbf{x}\|$ 。

有了向量函数的导函数的定义以及线性变换的范的定义,我们可以很容易理解导函数的连续性是什么意思。按照函数连续性的定义,若函数  $\mathbf{L} : S \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  在  $S$  上连续,则对任意  $\varepsilon > 0$  总存在  $\delta > 0$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta, \mathbf{x}, \mathbf{x}_0 \in S$  就有  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\| < \varepsilon$ 。

下面介绍函数“连续可微”的概念,它大致上说的是:导函数连续,则函数连续可微。准确定义如下。

**定义 4.17** (连续可微函数). 若函数  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在开集  $S \subseteq D$  上有导函数  $\mathbf{L} : S \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ , 且其为  $S$  上的连续函数,则称函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  是  $S$  上的连续可微 (*continuously differentiable*) 函数。若函数  $\mathbf{f}$  的前  $k$  阶导数在  $S$  上都存在并连续,则称  $\mathbf{f}$  属于  $D$  上的  $k$  阶连续可微函数的集合  $\mathcal{C}^k$ 。

**推论 4.9.1.** 函数  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在开集  $D$  上连续可微当且仅当函数  $\mathbf{f}$  在  $D$  上的偏导数

$$\left. \frac{\partial f_i(\mathbf{x})}{\partial x_j} \right|_{\mathbf{x} \in D}, i = 1, \dots, m, j = 1, \dots, n$$

都存在且连续。

结合这一推论和定理4.9可知函数连续可微是函数可微的充份非必要条件。

## 4.3.4 对向量的导数与方向导数

刚才在介绍雅可比矩阵的时候，我们利用全微分的性质考虑过以下极限：

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_i) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)}{t}, i = 1, \dots, n$$

并知道它就是  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0 = (x_{01}, \dots, x_{0n})^T$  处对  $x_{0i}$  的偏导数，因为上式  $\Leftrightarrow$

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + t\hat{\mathbf{e}}_i) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)}{t}, i = 1, \dots, n$$

现在我们把  $\hat{\mathbf{e}}_i$  改为任意向量  $\mathbf{y}$ ，引入方向导数。

**定义 4.18** (对向量的导数、方向导数). 函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  对向量  $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$  的导数 (*derivative with respect to vector  $\mathbf{y}$* ) 是

$$\frac{\partial \mathbf{f}(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{y}} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x} + t\mathbf{y}) - \mathbf{f}(\mathbf{x})}{t}$$

其中作为导函数的  $\frac{\partial \mathbf{f}(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{y}}$  的定义域是原函数  $\mathbf{f}$  的定义域的使该导数存在的子集。特别地，函数对单位向量  $\hat{\mathbf{u}}$  的导数称为方向导数 (*directional derivative*)。

以下定理使得函数对任意向量的导数可用该函数的全导数来计算。

**定理 4.10.** 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  在  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  处可微，则

$$\frac{\partial \mathbf{f}(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{y}} = \mathbf{L}_x \mathbf{y}, \quad \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$$

其中  $\mathbf{L}_x = d_x \mathbf{f}$  是函数  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}$  处的导数。

证明. 命题对  $\mathbf{y} = \mathbf{0}$  显然成立。若  $\mathbf{y} \neq \mathbf{0}$ ，由全微分的近似意义，由自变量的增量  $t\mathbf{y}$  造成的函数增量  $\mathbf{f}(\mathbf{x} + t\mathbf{y}) - \mathbf{f}(\mathbf{x})$  满足

$$\begin{aligned} \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x} + t\mathbf{y}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \frac{d\mathbf{f}(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}}(t\mathbf{y})}{\|t\mathbf{y}\|} &= \mathbf{0} \\ \Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{\|\mathbf{y}\|} \left\| \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x} + t\mathbf{y}) - \mathbf{f}(\mathbf{x})}{t} - \frac{d\mathbf{f}(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \mathbf{y} \right\| &= \mathbf{0} \\ \Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x} + t\mathbf{y}) - \mathbf{f}(\mathbf{x})}{t} &= (d_x \mathbf{f}) \mathbf{y} \end{aligned}$$

□

我们比较一个函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处的全微分及其在  $\mathbf{x}_0$  处对某向量  $\mathbf{y}$  的导数可以发现后者就是令前者中的  $\mathbf{x} - \mathbf{x}_0 = \mathbf{y}$ 。在全微分中，我们强调的是对任意  $\mathbf{x}$  (即点  $\mathbf{x}_0$  邻近的每处)，而在

对  $\mathbf{y}$  的导数中我们强调的是  $\mathbf{x}_0$  朝某个选定的向量  $\mathbf{y}$  的某处 ( $\mathbf{x} = \mathbf{x}_0 + \mathbf{y}$ )。留意到, 函数在某点处对标准基向量的导数就是函数对该点相应分量的偏导数。

方向导数的几何意义是函数在某点处朝相应方向的变化率。定理4.10表明, 拿一个函数在某点处的全导数作用于一个单位向量, 就可以得该函数在该点处朝该方向的变化率。这也是函数的全导数的重要几何意义。

### 4.3.5 复合函数求导的链式法则、反函数定理、隐函数定理

**定理 4.11** (复合函数求导的链式法则). 如果函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在  $\mathbf{x}_0 \in D$  处可微分; 函数  $\mathbf{g}: \mathbb{R}^m \supset E \rightarrow \mathbb{R}^p$  在  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_0) \in E \cap D$  处可微分, 则复合函数  $\mathbf{g} \circ \mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处可微分, 且其导数

$$\mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) \mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})$$

证明. 见附录。 □

**定理 4.12** (反函数定理). 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^n$  在  $D$  上是连续可微函数, 且其在  $\mathbf{x}_0 \in D$  处的导数  $\mathbf{L}(\mathbf{x}_0) \equiv \mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})$  是可逆线性变换。则在  $\mathbf{x}_0$  的某邻域  $N$  上, 函数  $\mathbf{f}$  有连续可微的逆函数  $\mathbf{f}^{-1}$ ;  $N$  的像集  $\mathbf{f}(N)$  是开集; 且  $\mathbf{f}^{-1}$  在  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)$  处的导数是  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  的导数的逆变换, 即

$$\left. \frac{d\mathbf{f}^{-1}(\mathbf{y})}{d\mathbf{y}} \right|_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} = (\mathbf{L}(\mathbf{x}_0))^{-1}$$

证明. 见附录 □

如果  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  由函数  $\mathbf{F}: \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^m$  隐含定义, 我们常常把  $\mathbf{F}$  写成这样一种映射:  $\mathbf{F}: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $\mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{f}(\mathbf{x})) = \mathbf{0}, \forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 。此时, 我们记

$$\left. \frac{\partial \mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{y})}{\partial \mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0, \mathbf{y}=\mathbf{y}_0} = \mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{y}_0)$$

引入这个记法有两个用处, 一是为了以下例子, 这个例子是后文引入物质导数的一个基础; 二是为了引入隐函数定理。

**例 4.9.** 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^p$  的定义域为  $D = \text{dom} \mathbf{f}$ , 若函数  $\mathbf{g}: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  满足  $\text{dom} \mathbf{g} = D$ , 则总可以构建函数  $\mathbf{h}: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^{m+n}$  使得  $\text{dom} \mathbf{h} = D$  且

$$\begin{aligned} \mathbf{h}(\mathbf{x}) &= (\mathbf{g}(\mathbf{x}), \mathbf{x}) \forall \mathbf{x} \in D \\ h_i(\mathbf{x}) &= \begin{cases} g_i(\mathbf{x}), & i = 1, \dots, n \\ x_{i-n}, & i = n+1, \dots, n+m \end{cases} \end{aligned}$$

这时,  $\mathbf{f}(\mathbf{g}(\mathbf{x}), \mathbf{x}) = \mathbf{f}(\mathbf{h}(\mathbf{x}))$ 。若  $\mathbf{g}$  在某处可微分则  $\mathbf{h}$  在该处也可微分。由链式法则定理, 在该处有

$$\begin{aligned} d_{\mathbf{x}}\mathbf{f}(\mathbf{g}(\mathbf{x}), \mathbf{x}) &= \frac{d\mathbf{h}(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \\ &= d_{\mathbf{y}=\mathbf{h}(\mathbf{x})}\mathbf{f}(\mathbf{y}) d_{\mathbf{x}}\mathbf{h}(\mathbf{x}) \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial h_1} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial h_n} & \frac{\partial f_1}{\partial h_{n+1}} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial h_{n+m}} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial h_1} & \cdots & \frac{\partial f_p}{\partial h_n} & \frac{\partial f_p}{\partial h_{n+1}} & \cdots & \frac{\partial f_p}{\partial h_{n+m}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial h_1}{\partial y_1} & \cdots & \frac{\partial h_1}{\partial y_m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial h_n}{\partial y_1} & \cdots & \frac{\partial h_n}{\partial y_m} \\ \frac{\partial h_{n+1}}{\partial y_1} & \cdots & \frac{\partial h_{n+1}}{\partial y_m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial h_{n+m}}{\partial y_1} & \cdots & \frac{\partial h_{n+m}}{\partial y_m} \end{pmatrix} = C \end{aligned}$$

其中矩阵  $C$  的分量

$$C_{ij} = \sum_{k=1}^{n+m} \frac{\partial f_i}{\partial h_k} \frac{\partial h_k}{\partial x_j}, i = 1, \cdots, p, j = 1, \cdots, m$$

注意到

$$\frac{\partial f_i}{\partial h_k} \frac{\partial h_k}{\partial x_j} = \begin{cases} \frac{\partial f_i}{\partial g_k} \frac{\partial g_k}{\partial x_j}, & k = 1, \cdots, n \\ \frac{\partial f_i}{\partial x_{k-n}} \delta_{k-n,j}, & k = n+1, \cdots, n+m \end{cases}, i = 1, \cdots, p, j = 1, \cdots, m$$

故

$$\begin{aligned} C_{ij} &= \sum_{k=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial g_k} \frac{\partial g_k}{\partial x_j} + \sum_{j=1}^m \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \\ \Leftrightarrow d_{\mathbf{x}}d\mathbf{f}(\mathbf{g}(\mathbf{x}), \mathbf{x}) &= \left. \frac{\partial \mathbf{f}(\mathbf{y}, \mathbf{x})}{\partial \mathbf{y}} \right|_{\mathbf{y}=\mathbf{g}(\mathbf{x})} \frac{\partial \mathbf{g}(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{x}} + \frac{\partial \mathbf{f}(\mathbf{y}, \mathbf{x})}{\partial \mathbf{x}} \end{aligned}$$

**定理 4.13** (隐函数定理). 设  $\mathbf{F}: \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^m$  是连续可导函数, 且对  $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^n$  和  $\mathbf{y}_0 \in \mathbb{R}^m$  有

- $\mathbf{F}(\mathbf{x}_0, \mathbf{y}_0) = \mathbf{0}$ ;
- 导数  $\left. \frac{\partial \mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{y})}{\partial \mathbf{y}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0, \mathbf{y}=\mathbf{y}_0}$  可逆;

则  $\mathbf{x}_0$  的某邻域  $N$  存在由  $\mathbf{F}$  隐函定义的连续可微函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  满足  $\mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{f}(\mathbf{x})) = \mathbf{0}, \forall \mathbf{x} \in N$ , 且在  $N$  上有

$$d_{\mathbf{x}}\mathbf{f}(\mathbf{x}) = - \left[ \left. \frac{\partial \mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{y})}{\partial \mathbf{y}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}, \mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x})} \right]^{-1} \left. \frac{\partial \mathbf{F}(\mathbf{x}, \mathbf{y})}{\partial \mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}, \mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x})}$$

上式中的“ $-1$ ”是指线性变换的逆。

证明. 待补充<sup>[9]p. 593</sup>.

□

**例 4.10.** 设函数  $\mathbf{F}: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $\mathbf{F}(u, v, x, y) = (F_1, F_2)$ ,  $\mathbf{F} = \mathbf{0}$  隐含定义了  $(x, y) = \mathbf{f}(u, v)$ ,  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , 则

$$\begin{aligned} & \frac{\partial \mathbf{F}}{\partial u} = \mathbf{0}, \frac{\partial \mathbf{F}}{\partial v} = \mathbf{0} \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} \frac{\partial F_1}{\partial u} + \frac{\partial F_1}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial F_1}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial u} = 0 \\ \frac{\partial F_2}{\partial u} + \frac{\partial F_2}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial F_2}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial u} = 0 \end{cases}, \begin{cases} \frac{\partial F_1}{\partial v} + \frac{\partial F_1}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial F_1}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial v} = 0 \\ \frac{\partial F_2}{\partial v} + \frac{\partial F_2}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial F_2}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial v} = 0 \end{cases} \\ \Leftrightarrow & \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial u} & \frac{\partial F_1}{\partial v} \\ \frac{\partial F_2}{\partial u} & \frac{\partial F_2}{\partial v} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x} & \frac{\partial F_1}{\partial y} \\ \frac{\partial F_2}{\partial x} & \frac{\partial F_2}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} = \mathbf{0} \\ \Leftrightarrow & \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x} & \frac{\partial F_1}{\partial y} \\ \frac{\partial F_2}{\partial x} & \frac{\partial F_2}{\partial y} \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial u} & \frac{\partial F_1}{\partial v} \\ \frac{\partial F_2}{\partial u} & \frac{\partial F_2}{\partial v} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

## 4.4 曲线、曲面和积分定理

本节的内容在大一的高等数学课中已经学过<sup>[8]第九章</sup>, 以下只是使用向量函数微积分的语言重新复述一次。本节默认讨论前题是在 3 维欧几里得空间中选取基本坐标系, 使得任一点的位置向量直接可用平移空间中标准基下的坐标表示, 从而与  $\mathbb{R}^3$  的元素一一对应。

### 4.4.1 曲线积分

设函数  $\mathbf{g}: \mathbb{R} \supset I \rightarrow \mathbb{R}^3$  在连通区域  $I$  上分段连续可微, 则以  $\mathbf{g}(t), t \in I$  为参数方程的像集  $\mathbf{g}(I)$  是  $\mathbb{R}^3$  中的一条可求弧长 (rectifiable) 的曲线, 可记为曲线  $\mathcal{C}$ 。

导数  $\left. \frac{d\mathbf{g}(t)}{dt} \right|_{t=t_0}$  是曲线  $\mathcal{C}$  在点  $\mathbf{g}(t_0)$  处的切向量。可定义  $\hat{\mathbf{t}} \equiv \frac{d\mathbf{g}/dt}{\|d\mathbf{g}/dt\|}$  为曲线  $\mathcal{C}$  的单位切向量 (unit tangent vector)。

曲线有两种弧微元:  $d\mathbf{l} \equiv (d\mathbf{g}/dt) dt$  是曲线的弧向量微元;  $dl \equiv \|d\mathbf{g}/dt\| dt$  是弧长微元。它们的关系是  $d\mathbf{l} = \hat{\mathbf{t}} dl$ 。

曲线的长度

$$L(\mathcal{C}) = \int_{\mathcal{C}} dl = \int_a^b \|d\mathbf{g}/dt\| dt$$

如果定义在曲线  $\mathcal{C}$  上的函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R} \supset \mathcal{L} \rightarrow \mathbb{R}^n$  是“单位弧长的性质”, 则该性质在曲线  $\mathcal{C}$  上的总和是对弧长的曲线积分<sup>[8]p. 133, 定理 9.1.1</sup>

$$\int_{\mathcal{C}} \mathbf{f}(\mathbf{g}) dl = \int_a^b \mathbf{f}(\mathbf{g}(t)) \|d\mathbf{g}/dt\| dt$$

例如, 曲线  $\mathcal{C}$  的线密度是函数  $\rho(\mathbf{g})$ , 则曲线  $\mathcal{C}$  的总质量

$$m(\mathcal{C}) = \int_{\mathcal{C}} \rho dl = \int_a^b \rho(\mathbf{g}(t)) \|d\mathbf{g}/dt\| dt$$

如果定义在曲线  $\mathcal{C}$  上的函数  $\mathbf{h}: \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{C} \rightarrow \mathbb{R}^3$  是“作用在弧上的量”，则曲线  $\mathcal{C}$  所受的总作用是对坐标的曲线积分<sup>[8]p. 140, 定理 9.2.1</sup>

$$\int_{\mathcal{C}} \mathbf{h}(\mathbf{g}) \cdot d\mathbf{l} = \int_a^b \mathbf{h}(\mathbf{g}(t)) \cdot \frac{d\mathbf{g}}{dt} dt = \int_{\mathcal{C}} \mathbf{h} \cdot \hat{\mathbf{t}} dl$$

可见，曲线上的函数对坐标的曲线积分是这个函数与切向量点乘后对弧长的曲线积分。换句话说，作用  $\mathbf{h}$  在曲线  $\mathcal{C}$  上的总量是其在曲线每点的切方向上的投影分量的总和。例如，曲线  $\mathcal{C}$  是一个质点的运动轨迹，力场  $\mathbf{F}(\mathbf{r}, t)$  对该质点做的总功

$$W(\mathcal{C}) = \int_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{l} = \int_a^b \mathbf{F}(\mathbf{g}(t), t) \cdot \frac{d\mathbf{g}}{dt} dt$$

#### 4.4.2 曲面积分

设函数  $\mathbf{g}: \mathbb{R}^2 \supset D \rightarrow \mathbb{R}^3$  在由分段连续边界包围的连通区域  $D$  上连续可微，则以  $\mathbf{g}(\mathbf{u}), \mathbf{u} \in D$  为参数方程的像集  $\mathbf{g}(D)$  是  $\mathbb{R}^3$  中的一个可求面积的曲面，记为曲面  $\mathcal{S}$ 。

当且仅当导数  $d_{\mathbf{u}=\mathbf{u}_0} \mathbf{g}(\mathbf{u})$  存在且满秩时，曲面  $\mathcal{S}$  在点  $\mathbf{g}(\mathbf{u}_0)$  处有切平面，或称曲面在此处是光滑的 (*smooth*)。此时

$$\left( \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_2} \right) \Big|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}_0}$$

是曲面  $\mathcal{S}$  在点  $\mathbf{g}(\mathbf{u}_0)$  处的法向量，

$$\hat{\mathbf{n}} \equiv \left( \frac{\frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_2}}{\left\| \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_2} \right\|} \right) \Big|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}_0}$$

是曲面  $\mathcal{S}$  在点  $\mathbf{g}(\mathbf{u}_0)$  处的单位法向量。

曲面有两种面微元： $d\boldsymbol{\sigma} = \left( \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_2} \right) d\sigma_D$  是有向曲面微元； $d\sigma = \left\| \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_2} \right\| d\sigma_D$  是面积微元。它们的关系是  $d\boldsymbol{\sigma} = \hat{\mathbf{n}} d\sigma$ 。其中  $d\sigma_D = du_1 du_2$  是参数域  $D$  上的二重积分微元。

曲面  $\mathcal{S}$  的面积

$$A(\mathcal{S}) = \int_{\mathcal{S}} d\sigma = \int_D \left\| \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_2} \right\| d\sigma_D$$

“单位面积的性质”  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{S} \rightarrow \mathbb{R}^n$  在曲面  $\mathcal{S}$  上的总和是第一型曲面积分<sup>[8]p. 165, 定理 9.4.1</sup>

$$\int_{\mathcal{S}} \mathbf{f}(\mathbf{g}) d\sigma = \int_D \mathbf{f}(\mathbf{g}(\mathbf{u})) \left\| \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial u_2} \right\| d\sigma_D$$

“作用场”  $\mathbf{h}: \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{S} \rightarrow \mathbb{R}^3$  在曲面上的总作用是第二型曲面积分或对坐标的曲面积分<sup>[8]p. 170, 第五节</sup>

$$\int_{\mathcal{S}} \mathbf{h} \cdot d\boldsymbol{\sigma} = \int_D \mathbf{h}(\mathbf{g}(\mathbf{u})) d\sigma_D = \int_{\mathcal{S}} \mathbf{h} \cdot \hat{\mathbf{n}} d\sigma$$

### 4.4.3 积分换元公式

\* 设  $\mathcal{U} \subset \mathbb{R}^3$  是由分段光滑边界包围的连通区域, 则以参数方程  $\mathbf{g}: \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{U} \rightarrow \Omega \subset \mathbb{R}^3$  规定的像集  $\Omega = \mathbf{g}(\mathcal{U})$  是一个经过形变后的三维区域。当且仅当导数  $d_{\mathbf{r}=\mathbf{r}_0}\mathbf{g}(\mathbf{r})$  存在且满秩时, 区域  $\Omega$  在点  $\mathbf{r}_0$  处是光滑的。此时

$$\left| \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial r_3} \cdot \left( \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial r_1} \times \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial r_2} \right) \right|_{\mathbf{r}=\mathbf{r}_0} \equiv |\det d_{\mathbf{r}=\mathbf{r}_0}|$$

是由向量  $\frac{\partial \mathbf{g}}{\partial r_1}, \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial r_2}, \frac{\partial \mathbf{g}}{\partial r_3}$  所搭成的平行六面体的体积。 $\mathcal{U}$  的体积元  $dV_{\mathcal{U}}$  与  $\Omega$  的体积元  $dV_{\Omega}$  之间的转换关系是

$$dV_{\Omega} = |\det(d\mathbf{g}/d\mathbf{r})| dV_{\mathcal{U}}$$

区域  $\Omega$  的体积是

$$V(\Omega) = \int_{\Omega} dV_{\Omega} = \int_{\mathcal{U}} |\det(d_{\mathbf{r}}\mathbf{g}(\mathbf{r}))| dV_{\mathcal{U}}$$

“单位体积的性质”  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}^3$  在区域  $\Omega$  的总和为

$$\mathbf{F}(\Omega) = \int_{\Omega} \mathbf{f}(\mathbf{g}) dV_{\Omega} = \int_{\mathcal{U}} \mathbf{f}(\mathbf{g}(\mathbf{r})) |\det(d_{\mathbf{r}}\mathbf{g}(\mathbf{r}))| dV_{\mathcal{U}}$$

上式其实就是积分换元公式。

### 4.4.4 积分定理

给定函数  $P, Q: \mathbb{R}^2 \supset D \rightarrow \mathbb{R}$  和边界分段光滑的单连通区域  $D$ , 格林公式:

$$\int_D \left( \frac{\partial Q}{\partial x_1} - \frac{\partial P}{\partial x_2} \right) d\sigma_D = \int_{\partial D} P dx_1 + Q dx_2$$

可改写成

$$\int_D \operatorname{curl} \mathbf{F} d\sigma_D = \int_{\partial D} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{l}$$

其中函数  $\mathbf{F}: \mathbb{R}^2 \supset D \rightarrow \mathbb{R}^2$  在标准基下的坐标函数是  $\mathbf{F}(\mathbf{x}) = (P(\mathbf{x}), Q(\mathbf{x}))$ 。一般地, 在标准基下函数  $\mathbf{F}(\mathbf{x}) = (F_1(\mathbf{x}), F_2(\mathbf{x}))$  的旋度为

$$\operatorname{curl} \mathbf{F} = \frac{\partial F_2(\mathbf{x})}{\partial x_1} - \frac{\partial F_1(\mathbf{x})}{\partial x_2}$$

其中  $\mathbf{x} = (x_1, x_2)$ 。

由格林公式又有,

$$\int_D \left( \frac{\partial F_1}{\partial x_1} + \frac{\partial F_2}{\partial x_2} \right) d\sigma_D = \int_{\partial D} -F_2 dx_1 + F_1 dx_2$$

\*本科高等数学已接触过 3 重积分的情况 [8]§8.3 “五”。



该式可改写成

$$\int_D \operatorname{div} \mathbf{F} d\sigma_D = \int_{\partial D} \mathbf{F} \cdot d\boldsymbol{\sigma}$$

一般地, 在标准基下函数  $\mathbf{F}(\mathbf{x}) = (F_1(\mathbf{x}), F_2(\mathbf{x}))$  函数  $\mathbf{F}$  的散度为

$$\operatorname{div} \mathbf{F} = \frac{\partial F_1(\mathbf{x})}{\partial x_1} + \frac{\partial F_2(\mathbf{x})}{\partial x_2}$$

其中  $\mathbf{x} = (x_1, x_2)$ 。

以上 2 维空间的例子可推广到 3 维。在标准基下函数  $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}^3$  的旋度

$$\operatorname{curl} \mathbf{F} = \left( \frac{\partial F_3}{\partial x_2} - \frac{\partial F_2}{\partial x_3}, \frac{\partial F_1}{\partial x_3} - \frac{\partial F_3}{\partial x_1}, \frac{\partial F_2}{\partial x_1} - \frac{\partial F_1}{\partial x_2} \right)^T$$

若函数  $\mathbf{F}$  在  $D$  上连续可导且  $\mathcal{U}$  是开集则  $\mathcal{U}$  也是旋度函数  $\operatorname{curl} \mathbf{F}(\mathbf{x})$  的定义域。

设  $\mathcal{S}$  是  $\mathbb{R}^3$  中的光滑曲面,  $\mathbf{g} : \mathbb{R}^2 \supset D \rightarrow \mathbb{R}^3$  二阶连续可微,  $D$  是由分段光滑边界围成的单连通区域,  $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{S} \rightarrow \mathbb{R}^3$  是作用在曲面  $\mathcal{S}$  上的连续可微向量场, 则有斯托克斯定理

$$\int_{\mathcal{S}} \operatorname{curl} \mathbf{F} \cdot d\boldsymbol{\sigma} = \int_{\partial \mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{g}$$

在标准基下函数  $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}^3$  的散度

$$\operatorname{div} \mathbf{F} = \frac{\partial F_1}{\partial x_1} + \frac{\partial F_2}{\partial x_2} + \frac{\partial F_3}{\partial x_3}$$

若函数  $\mathbf{F}$  在  $D$  上连续可导且  $\mathcal{U}$  是开集则  $\mathcal{U}$  也是散度函数  $\operatorname{div} \mathbf{F}(\mathbf{x})$  的定义域。

设  $\Omega$  是  $\mathbb{R}^3$  中可数个简单区域的并集, 由分段光滑边界围成。  $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \supset \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$  是存在于  $\Omega$  中的连续可微向量场, 则有高斯定理

$$\int_{\Omega} \operatorname{div} \mathbf{F} dV_{\Omega} = \int_{\partial \Omega} \mathbf{F} \cdot d\boldsymbol{\sigma}$$



## 第二部分

### 连续介质力学基础



# 第五章 新经典时空

## 5.1 标架与参考系

### 5.1.1 新古典时空

在经典力学中，我们认为物理事件的发生是不依赖于人的观察与否或观察方式的客观事实。我们希望，同一件物理事件，经不同的观察者观察后作出的报告，能通过一套互译系统而统一成一个结论；不同观察者通过对实验观测的总结归纳，可以达成一个不依赖具体观察者的情境和观察方式的、关于大自然规律性的共识。这种情况称为物理客观性\*。

经典力学中的观察者对时间的感受依赖物理事件发生的先后顺序。以下我们通过物理事件的概念引出时间的概念。

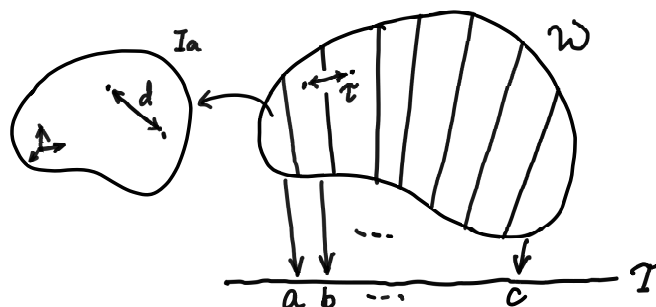


图 5.1: 事件世界与同时等价类示意图

事件世界 (event-world)  $\mathcal{W}$  是一个非空集合，其元素  $e \in \mathcal{W}$  称为一个事件 (event)。我们在  $\mathcal{W}$  上定义一个函数  $\tau: \mathcal{W}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ ，满足：

- $\forall a, b \in \mathcal{W} : \tau(a, b) = -\tau(b, a)$
- $\forall a, b, c \in \mathcal{W} : \tau(a, b) + \tau(b, c) = \tau(a, c)$
- $\forall a \in \mathcal{W}, t \in \mathbb{R}, \exists b \in \mathcal{W} : \tau(a, b) = t$

我们称  $\tau$  为两个事件的时间间隔 (interval)。我们还能称

- 事件  $a$  早于事件  $b$  当且仅当  $\tau(a, b) > 0$

\*科学研究的客观性有不同层面的意义<sup>[10]</sup>。本讲义中讨论的“客观性”概念仅限于经典力学理论基础的范畴。

- 事件  $a$  晚于事件  $b$  当且仅当  $\tau(a, b) < 0$
- 事件  $a$  与  $b$  同时 (*simultaneous*) 当且仅当  $\tau(a, b) = 0$

上面的第三条给出了两事件的同时关系 (*simultaneity-relation*), 记作  $S \equiv \{(a, b) | \tau(a, b) = 0\}$ 。由定义1.2易验,  $S$  是一个等价关系。这一等价关系将事件世界  $\mathcal{W}$  进行了一个划分  $\mathcal{T} \equiv \mathcal{W}/S$ 。记时刻  $a \in \mathcal{W}$  对  $S$  的等价类 (即与  $a$  同时的所有事件的集合) 为  $I_a \equiv \llbracket a \rrbracket_S$ , 则  $I_a \in \mathcal{W}/\mathcal{W}$  满足

$$\mathcal{W} = \bigcup_{a \in \mathcal{T}} I_a, I_a = \{x \in \mathcal{W} | \tau(a, x) = 0\}$$

$a$  在此代表了  $I_a$  所有事件的时刻 (*instant*),  $I_a, I_b, \dots \in \mathcal{T}$  可直接用  $a, b, \dots$  进行标记, 以后我们直接改称时刻  $a, b, \dots \in \mathcal{T}$ , 只要  $a, b, \dots$  于两两属于不同时刻。而集合  $\mathcal{T}$  是所有 (不同) 时刻的集合 (如图5.1所示)。

我们还给予事件世界  $\mathcal{W}$  以一个度量  $d: I_a \times I_a \rightarrow \mathbb{R}, a \in \mathcal{T}$ , 称两事件间的 “距离”, 它还要满足:

- $d$  是  $I_a$  上的一个欧几里德得量, 故  $I_a$  是一个欧几里各空间, 其平移空间记为  $\mathcal{V}_a$ 。
- $\forall a \in \mathcal{T} : \dim \mathcal{V}_a = 3$

注意到, 这一度量只能作用在同时发生的两个事件上的 (如图5.1所示)。

结合度量  $\tau$  的定义,  $(\mathcal{T}, |\tau|)$  形成一个度量空间。在此度量空间上的等距变换拥有之前介绍过的一切性质。值得注意的是, 由  $\tau$  的定义, 可知  $\mathcal{T}$  的平移空间是一维的、完备的。我们可直接使用实数集  $\mathbb{R}$  作为其平移空间。选定某时刻  $t_0 \in \mathcal{T}$  作为原点,  $\mathbb{R}$  的正或负作为时间流逝的方向以及单位时长 (相当于在作为向量空间的  $\mathbb{R}$  中选择一个规范正交基), 则由等距变换的表示定理 (定理3.2) 对任一  $\mathcal{T}$  上的等距变换  $i: \mathcal{T} \rightarrow \mathcal{T}$  有  $i(t) = i(t_0) + Q(t - t_0)$ 。其中  $Q = \pm 1$  代表着时间正方向的两种可能的规定惯例。由于我们很少遇到两个观察者记录时间的方式是反号的情况, 因此常常只讨论 (默认)  $Q = 1$ , 即

$$i(t) = i(t_0) + (t - t_0)$$

### 5.1.2 世界线与标架

世界线 (*world line*) 是由时间  $\mathcal{T}$  到事件世界  $\mathcal{W}$  的单射  $l: \mathcal{T} \rightarrow \mathcal{W}$ 。

一条世界线  $l(t), t \in \mathcal{T}$  的任意两个值都是属于不同时刻的事件 (如图5.2所示)。一条世界线是某质点运动轨迹的客观存在 (即不依赖人的观察与否与观察方式的独立概念)。

依赖世界线的概念, 我们可以引入 “事件世界的标架” 的概念。

**定义 5.1** (事件世界的标架). 事件世界的标架  $\phi$  是一组 “平行” 的世界线  $\{l, \dots\}$  (如图5.2所示), 其元素  $l \in \phi$  称为标架线。“平行” 的意思是对任意两时刻  $t_1, t_2 \in \mathcal{T}$  两条世界线  $l_1, l_2 \in \phi$

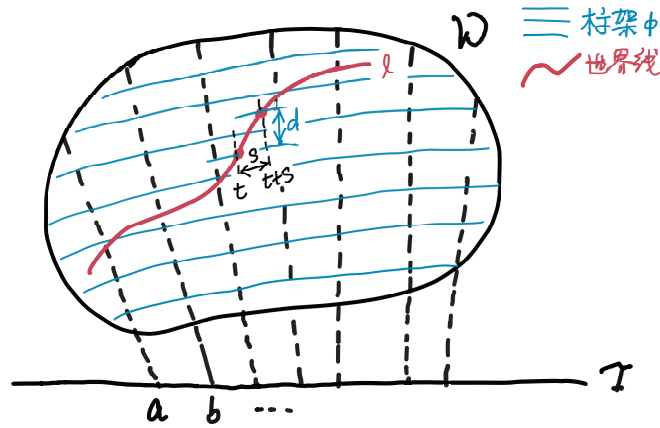


图 5.2: 世界线及事件世界的标架示意图

有  $d(l_1(t_1), l_2(t_1)) = d(l_1(t_2), l_2(t_2))$ 。一个标架的所有标架线还要覆盖整个事件世界的所有事件，即

$$\bigcup_{l_i \in \phi} \text{ran} l_i = \mathcal{W}$$

使得没有一个事件是不属于任何标架线的。映射  $l_\phi : \mathcal{W} \rightarrow \phi, l_\phi(a) = \{l | l \in \phi, a \in \text{ran} l\} \forall a \in \mathcal{W}$  是为任一事件找到其所属的标架线的映射。由标架线“平行”的性质易验  $\{l | l \in \phi, a \in \text{ran} l\}$  有且只有一个元素，即任一事件  $a \in \mathcal{W}$  对应且只对应一条标架线，且有  $d(l_\phi(a)(t), l_\phi(b)(t)) = \text{常数} \forall a, b \in \mathcal{W}, t \in \mathcal{T}$ ，故可由此定义“标架线之间的距离”：

$$d(l_\phi(a), l_\phi(b)) = d(l_\phi(a)(t), l_\phi(b)(t)), t \in \mathcal{T}$$

映射  $l_\phi$  还具有性质  $l_\phi(l_\phi(a)(t)) = l_\phi(a) \forall t \in \mathcal{T}, a \in \mathcal{W}$ 。

总结标架的特点：

- 由于标架线是世界线，故它贯穿了不同时刻；
- 任一事件必属于某标架线；
- 我们可以谈论两条标架线之间的距离；

可知，标架的重要意义是使得我们可以讨论不同时刻的任意两个事件  $a \in I_{t_1}, b \in I_{t_2}, t_1, t_2 \in \mathcal{T}$  之间的距离，选定标架  $\phi$ ， $a$  与  $b$  的距离就是  $d(l_\phi(a), l_\phi(b))$ 。

例如，既然一条世界线所代表的某质点的运动过程，那么我们直觉上会想要通过形如下式的导数来定义“速度”：

$$\lim_{s \rightarrow 0} \frac{l(t+s) - l(t)}{s}$$

但是，上式的分子中相减的两个事件是属于不同时刻的同时等价类的 ( $l(t+s) \in I_{t+s}, l(t) \in I_t, t+s, t \in \mathcal{T}$ ，如图5.2所示)，因此这个减法的意义是没有定义的。通过事件世界的标架  $\phi$ ，

我们可以解决这个问题，从而定义速度  $\mathbf{v} : \mathcal{T} \rightarrow \mathcal{V}_\phi$ ：

$$\mathbf{v}(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{l_\phi(l(t)) - l_\phi(l(t_0))}{t}$$

上式的速度定义利用了  $(\phi, d)$  是一个欧几里德度量空间的事实，分子中相减的两个元素是标架  $\phi$  中的两条世界线。它们的差对应  $\mathcal{V}_\phi$  中的一个平移向量。故速度是一个向量且依赖标架  $\phi$  的选择。注意到，在速度的定义过程中我们默认了一切需要的连续性。加速度也可以类似地被定义，且由于相同的原因加速度也依赖标架  $\phi$  的选择。我们称标架  $\phi$  的选择是主观的。依赖  $\phi$  定义的概念都是不具有物理客观性的（除非增加某些限定条件）。

考虑任一时刻  $t \in \mathcal{T}$  对应的同时等价类  $I_t$ 。选定某标架  $\phi$  后，易证  $I_t$  中的任意两个不同的事件不可能属于同一条标架线，反之亦然。故映射  $l_\phi$  限定在某同时等价类  $I_t$  上是双射。同为欧几里德度量空间的  $(I_t, d)$  和  $(\phi, d)$ ，它们对应的平移空间  $\mathcal{V}_t, \mathcal{V}_\phi$  同构，故  $\dim \mathcal{V}_\phi = \dim \mathcal{V}_t = 3$ 。对于一系列不同时刻的同时等价类  $I_{t_1}, I_{t_2}, \dots$ ，它们各自都对应一个平移空间  $\mathcal{V}_{t_1}, \mathcal{V}_{t_2}, \dots$ ，且  $\dim \mathcal{V}_{t_1} = \dim \mathcal{V}_{t_2} = \dots = \dim \mathcal{V}_\phi$ ，即标架的平移空间  $\mathcal{V}_\phi$  与每个时刻的同时等价类的平移空间都同构。我们于是可以统一采用  $\mathcal{V}_\phi$  作为每个时刻的同时类的平移空间，不同时刻下的事件的位置，我们都用统一的一套平移向量描述。

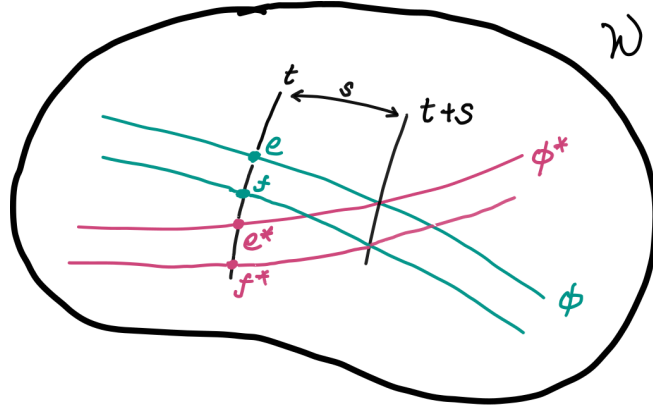


图 5.3: 事件世界的标架变换示意图

考虑事件世界  $\mathcal{W}$  中的两组不同的标架  $\phi, \phi^*$ 。事件  $e \in I_t$  的时刻是  $t \in \mathcal{T}$ ，其所属的  $\phi$  中的标架线是  $l_\phi(e)$ 。考虑距时刻  $t$  间隔为  $s \in \mathbb{R}$  的另一时刻  $t+s$ ，该时刻在标架线  $l_\phi(e)$  上的事件是  $l_\phi(e)(t+s)$ 。该事件在标架  $\phi^*$  中所属的标架线是  $l_{\phi^*}(l_\phi(e)(t+s))$ ，在该标架线上  $t$  时刻的事件是  $l_{\phi^*}(l_\phi(e)(t+s))(t) \in I_t$ （如图5.3所示）。令

$$e^* = l_{\phi^*}(l_\phi(e)(t+s))(t)$$

则有  $l_{\phi^*}(e^*) = l_{\phi^*}(l_\phi(e)(t+s))$ 。设  $e, f \in I_t, e \neq f$ ，则有

$$d(e^*, f^*) = d(l_{\phi^*}(l_\phi(e)(t+s)), l_{\phi^*}(l_\phi(f)(t+s)))$$



由恒等关系  $l_{\phi^*}(l_{\phi}(e)(t))(t) = l_{\phi}(e)(t) \forall e \in \mathcal{W}, t \in \mathcal{T}$ , 上式  $\Leftrightarrow$

$$\begin{aligned} d(l_{\phi}(e)(t+s), l_{\phi}(f)(t+s)) &= d(l_{\phi}(e)(t), l_{\phi}(f)(t)) \\ &= d(e, f) \end{aligned}$$

因此, 对任意  $e, f \in \mathcal{W}$ ,  $d(l_{\phi}(e), l_{\phi}(f)) = d(l_{\phi^*}(e^*), l_{\phi^*}(f^*))$ , 即由  $\phi$  到  $\phi^*$  存在一个等距映射。由等距映射的表示定理, 选定  $\phi$  中的一标架线  $l_0$ , 则  $l^*(s) = l_0^*(s) + \mathbf{Q}(s)(l - l_0)$ ,  $l \in \phi, l^* \in \phi^*$ , 其中  $l_0^* = l_{\phi^*}(l_{\phi}(l_0)(t+s))$ 。我们称这一变换为一个标架变换。一个标架变换不仅包括了上述的标架线之间的等距变换, 还隐含包括了一个  $\mathcal{T}$  的等距变换 (即选定了参考时刻  $t$  并将任一时刻表示为  $t+s$ )。

上述关于事件世界、世界线、标架的概念构建方式, 代表着我们观测物理事件的实际方式。一位观察者总是把所观察到的空间理解为 3 维欧几里德空间。他用一把直尺测量同一时刻两物理事件的距离, 用一个时钟测量两物理事件的时间间隔。在某时刻下, 选定空间中一点作为参照点和过该点三条两两不共线的射线方向作为参考方向——即坐标系, 则空间中任一点都能通过从参照点到该点的方向和距离 (即平移向量) 的得到唯一标示。选择某一时刻作为参考时刻, 则任一时刻都可通过与参考时刻之间的时长得到标示。坐标系与这一参考时刻的选择, 统称参考系。一个观察者在某时刻选择的坐标系会在其他时刻延用; 这相当于选定了一个标架  $\phi$  并实际统一采用  $\mathcal{V}_{\phi}$  中的向量作来任一时刻下的平移向量。

两名观察者, 观察同一事件, 他们首先要相互对表, 即在某时刻两人用各自的钟表同时开始计时, 经过相同的时长后, 两人得出双方钟表读数的差别。这是在时间  $\mathcal{T}$  内的一个等距变换。对完表之后, 两人选取同一时刻作为参考时刻, 对同一物理事件进行观察。由于两人选取的坐标系可能是不同的, 因此两人还需要在同一时刻确认对方所找的坐标系; 然后, 其中一人除了要观察所关注的物理事件在自己所选择的坐标系下随时间的变化之外, 还要观察对方选择的坐标系在自己选择的坐标系下随时间的变化, 才能知道任一时刻, 同一物理事件在对方坐标系下的表示。每个时刻, 两个坐标系的之间的关系都可能是不同的, 故它们之间的转换是依赖时刻的等距变换。

### 5.1.3 标架的简化定义

一名观察者如果选定了参考时刻  $t_0$  和标架  $\phi$ , 则任一时刻都能对应  $\mathbb{R}$  中的一个实数。选定  $\mathcal{V}_{\phi}$  中的一向量  $\hat{\mathbf{o}}$  和一组基  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$ , 则任一时刻发生的物理事件的位置都能对应到  $\mathbb{R}^3$  中的一个坐标。为了实用性, 我们可以把标架重新定义为一名观测者从  $\mathcal{W}$  直接到  $\mathbb{R}^{3+1}$  的对应过程, 即  $\phi: \mathcal{W} \rightarrow \mathbb{R}^{3+1}$ 。这时, 标架  $\phi$  实际包括了一个观察者对  $t_0$ 、 $\hat{\mathbf{o}}$  和  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  的主观选择。标架变换仍然包括时间和空间的两个等距变换, 与原意义的标架变换是相同。

具体地, 任一事件  $w \in \mathcal{W}$  经标架  $\phi$  映射为  $(\mathbf{x}, t)$ ,  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3, t \in \mathbb{R}$ , 经标架  $\phi^*$  映射为  $(\mathbf{x}^*, t^*)$ ,  $\mathbf{x}^* \in \mathbb{R}^3, t^* \in \mathbb{R}$ 。我们认为  $\phi$  和  $\phi^*$  都是可逆的, 故有  $(\mathbf{x}^*, t^*) = \phi^* \circ \phi^{-1}(\mathbf{x}, t)$ 。若  $w$  的时刻是  $a \in \mathcal{T}$ , 标架  $\phi$  选择的时间原点是  $t_0$ , 标架  $\phi^*$  选择的时间原点是  $t_0^*$ , 则时间的度量空间上的一个等距变换  $g: \mathcal{T} \rightarrow \mathcal{T}$  可表示为

$$t^* = g(t) = t_0^* + \tau(t - t_0), t_0^* = g(t_0)$$

若标架  $\phi$  和  $\phi^*$  选择的时空原点分别是  $\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_0^*$ , 则在时刻  $a$  由标架  $\phi$  到标架  $\phi^*$  的变换是一个等距变换  $i_a: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,

$$\mathbf{x}^* = i_a(\mathbf{x}) = i_a(\mathbf{x}_0) + \mathbf{Q}_a(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0), \mathbf{x}_0^* = i_a(\mathbf{x}_0)$$

所以, 由  $\phi$  到  $\phi^*$  的标架变换包含一个时间的等距变换  $g$  和一个空间的等距变换  $i_a$ , 其中  $a$  是事件的时刻。

#### 5.1.4 场函数的标架不变性

设  $(\mathbf{x}^*, t^*), (\mathbf{y}^*, t^*)$  与  $(\mathbf{x}, t), (\mathbf{y}, t)$  是同一事件在标架  $\phi, \phi^*$  下的坐标和时标, 则有  $\mathbf{x}^* = \mathbf{x}_0^*(t) + \mathbf{Q}(t)[\mathbf{x} - \mathbf{x}_0]$ ,  $\mathbf{y}^* = \mathbf{x}_0^*(t) + \mathbf{Q}(t)[\mathbf{y} - \mathbf{x}_0]$ 。两式相减得

$$\mathbf{y}^* - \mathbf{x}^* = \mathbf{Q}(t)(\mathbf{y} - \mathbf{x})$$

我们知道  $(\mathbf{x}^*, t^*)$  与  $(\mathbf{x}, t)$  对应是同一事件; 同样地  $(\mathbf{y}^*, t^*)$  与  $(\mathbf{y}, t)$  也对应同一事件。故上式是同一向量在一个标架变换下的关系式。设  $\mathbf{A} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$  是  $\mathbb{R}^3$  上的任一张量,  $\mathbf{v} = \mathbf{y} - \mathbf{x}$ ,  $\mathbf{v}^* = \mathbf{y}^* - \mathbf{x}^*$ 。则有

$$\mathbf{A}^* \mathbf{v}^* \equiv (\mathbf{A} \mathbf{v})^* = \mathbf{Q}(t) \mathbf{A} \mathbf{Q}^\top(t) \mathbf{v}^*$$

其中我们利用了  $\mathbf{Q}^{-1} = \mathbf{Q}^\top$ 。上式是同一张量在一个标架变换下的关系式。

设在标架  $\phi, \phi^*$  下, 标量场函数  $h = h(\mathbf{x}, t)$ ,  $h^* = h^*(\mathbf{x}^*, t^*)$ , 向量场函数  $\mathbf{v} = \mathbf{v}(\mathbf{x}, t)$ ,  $\mathbf{v}^* = \mathbf{v}^*(\mathbf{x}^*, t^*)$ , 张量场函数  $\mathbf{A} = \mathbf{A}(\mathbf{x}, t)$ ,  $\mathbf{A}^* = \mathbf{A}^*(\mathbf{x}^*, t^*)$ , 则

- 当且仅当  $h^*(\mathbf{x}^*, t^*) = h(\mathbf{x}, t)$  时称  $h$ ——
- 当且仅当  $\mathbf{v}^*(\mathbf{x}^*, t^*) = \mathbf{Q}(t) \mathbf{v}(\mathbf{x}, t)$  时称  $\mathbf{v}$ ——
- 当且仅当  $\mathbf{A}^*(\mathbf{x}^*, t^*) = \mathbf{Q}(t) \mathbf{A}(\mathbf{x}, t) \mathbf{Q}^\top(t)$  时称  $\mathbf{A}$ ——

具有标架不变性。

## 5.2 物体的运动

### 5.2.1 物体的运动

**定义 5.2** (世界运动). 一组两两不相交的世界线的集合  $\psi$  称为一个世界运动。

一个世界运动中的世界线两两不相交是经典力学中的要求, 称为“信息守恒定律”。通俗地说, 任一时刻, 某当前状态不可能有多于一种过去状态, 也不可能有多于一种未来状态。

**定义 5.3** (物体). 一个物体是一个非空集合  $\mathcal{B}$ , 其元素  $X \in \mathcal{B}$  称为物质点。

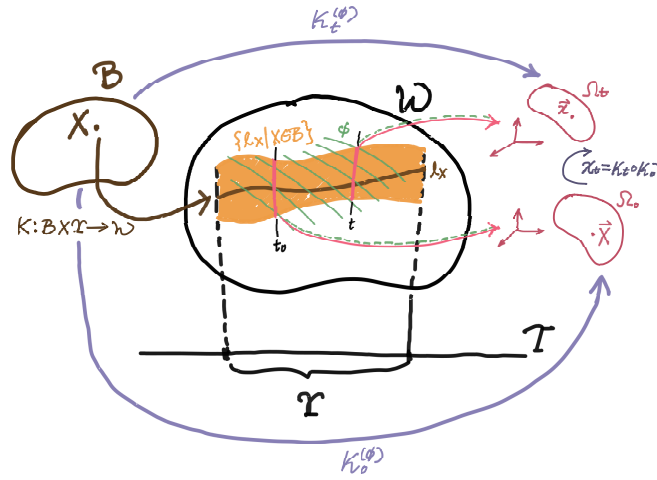


图 5.4: 物体的运动、运动学过程、放置、构型

**定义 5.4** (运动学过程、物体的运动). 如图5.4所示, 设  $\mathcal{B}$  是一个物体,  $\mathcal{W}$  是事件世界,  $\Upsilon$  是时间  $\mathcal{T}$  的一个连通子集。映射  $k: \mathcal{B} \times \Upsilon \rightarrow \mathcal{W}$  称为一个运动学过程。对某物质点  $X \in \mathcal{B}$ , 事件  $k(X, a) = I_a, a \in \Upsilon$  称  $X$  在时刻  $a$  经历的事件。集合  $\{k(X, a) | a \in \Upsilon\}$  是一条世界线的子集, 记为  $l_X$ , 称为物质点  $X$  的运动。 $\mathcal{B}$  的所有物质点的同一运动学过程  $\{l_X | X \in \mathcal{B}\}$  是一个世界运动的子集, 记为  $\psi_{\mathcal{B}}$ , 称为物体  $\mathcal{B}$  的运动。

作为世界运动的子集, 物体的运动中各物质点的运动也是两两不相交的。

我们考虑物体  $\mathcal{B}$  的一个物质点  $X \in \mathcal{B}$  在一段时间  $\Upsilon$  内的运动  $l_X$ 。给定事件世界的标架  $\phi$ , 则  $l_X$  的每个事件  $l_X(a), a \in \Upsilon$ , 都必属于  $\phi$  的一条世界线  $l_{\phi}(l_X(a))$ 。该物质点在某时刻  $a \in \Upsilon$  的速度是如下导数

$$\left. \frac{dl_X(t)}{dt} \right|_{t=a} \equiv \lim_{s \rightarrow 0} \frac{l_{\phi}(l_X(a+s)) - l_{\phi}(l_X(a))}{s}, s \in \mathbb{R}$$

同理可给出物质点  $X$  在时刻  $a$  的加速度。速度和加速度都是  $\mathcal{V}_{\phi}$  中的向量, 它们都依赖参考系  $\phi$  的选择。

**定义 5.5 (构型).** 如图5.4所示, 设  $\mathcal{W}$  是事件世界,  $\mathcal{T}$  是时间,  $\mathcal{B}$  是物体,  $\psi_{\mathcal{B}}$  是其在时间间隔  $\Upsilon \subset \mathcal{T}$  的运动。选定标架  $\phi$ , 则任一时刻  $a \in \Upsilon$  下集合  $\Omega_a = \{l_\phi(l_X(a))\} \subset \phi$  称为  $\mathcal{B}$  在时间  $a$  的构型。映射  $\kappa_a^{(\phi)} : \mathcal{B} \rightarrow \Omega_a, \kappa_a^{(\phi)}(X) = l_\phi(l_X(a)) \forall X \in \mathcal{B}$  称为物体  $\mathcal{B}$  在时刻  $a$  按标架  $\phi$  的放置映射。

放置映射  $\kappa_a^{(\phi)}$  是依赖标架  $\phi$  的选择的。上一节我们对标架  $\phi$  进行了简化的定义, 相对应地, 放置映射与构型的简化定义如下。

**定义 5.6 (构型(简化)).** 给定标架  $\phi : \mathcal{W} \rightarrow \mathbb{R}^{3+1}$ , 物体  $\mathcal{B}$  在任一时刻  $t \in \mathbb{R}$  占据的  $\mathbb{R}^3$  的区域  $\Omega_t = \{\mathbf{x} | (\mathbf{x}, t) = \phi(X, t), X \in \mathcal{B}\}$  称为  $\mathcal{B}$  在时刻  $t$  下的构型。映射  $\kappa_t^{(\phi)} : \mathcal{B} \rightarrow \Omega_t, \kappa_t^{(\phi)}(X) = \mathbf{x}, X \in \mathcal{B}, \mathbf{x} \in \Omega_t$  称为物体  $\mathcal{B}$  按标架  $\phi$  在时刻  $t$  的放置。

我们要求  $\kappa$  是可逆的。

设某一时刻物体  $\mathcal{B}$  在不同标架  $\phi, \phi^*$  下的两个放置映射是  $\kappa_t, \kappa_{t^*}^*$ , 则任一物质点  $X \in \mathcal{B}$  在两个标架下的位置向量  $\mathbf{x} = \kappa_t(X), \mathbf{x}^* = \kappa_{t^*}^*(X)$  之间有标架变换关系:

$$\begin{aligned}\mathbf{x}^* &= \mathbf{x}_0^* + \mathbf{Q}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0), \\ t^* &= t_0^* + t - t_0 = t + a, a = t_0^* - t_0\end{aligned}$$

其中  $\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_0^*$  是选定某物质点  $X_0 \in \mathcal{B}$  在标架  $\phi, \phi^*$  下的位置向量。

我们考虑时间导数。由上式可知  $\frac{d}{dt^*} = \frac{d}{dt}$ , 故有

$$\begin{aligned}\frac{d\mathbf{x}^*}{dt^*} &= \frac{d\mathbf{x}^*}{dt} = \frac{d\mathbf{x}_0^*}{dt} + \mathbf{Q}(t) \frac{d\mathbf{x}}{dt} + \frac{d\mathbf{Q}(t)}{dt} [\mathbf{x} - \mathbf{x}_0] \\ \mathbf{v}^* - \mathbf{Q}(t) \mathbf{v} &= \frac{d\mathbf{x}_0^*}{dt} + \frac{d\mathbf{Q}(t)}{dt} [\mathbf{x} - \mathbf{x}_0] \neq \mathbf{0}\end{aligned}$$

即速度不满足标架不变性。同理加速度也不满足:

$$\begin{aligned}\mathbf{a}^* - \mathbf{Q}(t) \mathbf{a} &= \frac{d^2\mathbf{x}_0^*}{dt^2} + 2\mathbf{A}(t) \left[ \frac{d\mathbf{x}^*}{dt} - \frac{d\mathbf{x}_0^*}{dt} \right] \\ &\quad + \frac{d\mathbf{A}(t)}{dt} [\mathbf{x}^* - \mathbf{x}_0^*] - \mathbf{A}^2(t) [\mathbf{x}^* - \mathbf{x}_0^*] \neq \mathbf{0}\end{aligned}$$

其中  $\mathbf{A}(t) = \frac{d\mathbf{Q}(t)}{dt} \mathbf{Q}^\top(t)$ 。含  $\mathbf{A}$  的后三项分别为科里奥利加速度、角加速度和向心加速度。这三项是纯粹由于标架变换产生的, 不是客观的运动。要使加速度满足标架不变性, 除非  $\frac{d^2\mathbf{x}_0^*}{dt^2} \equiv 0, \frac{d\mathbf{Q}_t}{dt} \equiv 0$ 。我们称满足这种标架变换的标架为伽俐略标架, 这种标架变换称为伽俐略变换。任意两个伽俐略标架之间相对静止或相对作匀速直线运动。

## 5.3 物体的形变

### 5.3.1 物体的形变

设有两个时刻  $a < b, a, b \in \mathbb{R}$ , 在给定标架  $\phi$  下, 物体  $\mathcal{B}$  在这两个时刻的构型分别是  $\Omega_a, \Omega_b$ , 则由  $\Omega_a$  到  $\Omega_b$  的映射为  $\kappa_b^{(\phi)} \circ \kappa_a^{(\phi)-1} = \chi_{a \rightarrow b}$ , 称为物体  $\mathcal{B}$  在标架  $\phi$  下的形变<sup>\*</sup>。如果在形变过程中没有发生标架变换, 我们常将标架符号从放置映射的上标省去, 但应牢记物体的放置总是在选定某标架下的映射。

如图5.4所示, 选定标架  $\phi$ , 物体  $\mathcal{B}$  在该标架的参考时刻  $t_0$  的构型  $\Omega_0$  称作参考构型, 在其他任意时刻  $t$  的构型  $\Omega_t$  称作当前构型。我们用罗巴斜体大写英文字母  $X, Y, \dots$  表示物质点, 用粗体大写英文字母  $\mathbf{X}, \mathbf{Y}, \dots$  表示同字母的物质点在参考构型下的位置向量, 用粗体小写英文字母  $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \dots$  表示同字母的物质点在当前构型下的位置向量。则任一物质点  $X \in \mathcal{B}$  在标架  $\phi$  下的运动轨迹是  $\mathbf{x}(t), \mathbf{x} \in \Omega_t$ 。它的方程可通过形变映射  $\chi_t(\mathbf{X})$  表示为由参考构型  $\Omega_0$  到当前构型的形变。这时我们把当前时刻  $t$  也当作了变量, 所以把形变映射写成  $\chi(\mathbf{X}, t)$ 。 $\mathbf{X}$  是已经选定了的某时刻的构型中的位置, 所以  $\mathbf{X}$  是不依赖时间的, 对时间是常量。但它可作为表示  $\Omega_0$  区域内不同位置的一个变量。只要知道了形变映射  $\chi(\mathbf{X}, t)$  的形式, 就知道了物体  $\mathcal{B}$  的运动在标架  $\phi$  下的总轨迹。由信息守恒定律, 形变映射是可逆的。

### 5.3.2 形变梯度张量

设物质点  $X, Y \in \mathcal{B}$  在参考时刻  $t_0 \in \Upsilon$  经历的事件为  $x_0, y_0 \in I_0$ , 在当前时刻  $t \in \Upsilon$  经历的事件为  $x, y \in I_t$ 。若导数

$$\lim_{y_0 \rightarrow x_0} \frac{y - x}{y_0 - x_0}$$

存在, 则称其为物体  $\mathcal{B}$  在时刻  $t$  下  $X$  所在处的形变梯度。上式的分子和分母分别是  $I_a$  和  $I_b$  的两个平移空间  $\mathcal{V}_0, \mathcal{V}_t$  中的向量。故该导数是由  $\mathcal{V}_0$  到  $\mathcal{V}_t$  的线性变换。在选定标架  $\phi$  下, 则形变梯度张量可表示为形变映射  $\chi$  的导数,

$$\mathbf{F} = \frac{\partial \chi(\mathbf{X}, t)}{\partial \mathbf{X}} = \mathbf{F}(\mathbf{X}, t), \mathbf{X} \in \Omega_0$$

其中  $\mathbf{X}$  是物质点  $X \in \mathcal{B}$  在标架  $\phi$  下的参考构型  $\Omega_0$  中的位置向量。形变梯度张量作为一个全导数, 可满足以下全微分的意义: 对于两个物质点  $X, Y \in \mathcal{B}$ ,

$$\mathbf{y}(t) - \mathbf{x}(t) = \chi(\mathbf{Y}, t) - \chi(\mathbf{X}, t) = \mathbf{F}(\mathbf{X}, t)(\mathbf{Y} - \mathbf{X}) + \|\mathbf{Y} - \mathbf{X}\| \mathbf{z}(\mathbf{Y} - \mathbf{X})$$

<sup>\*</sup>此处使用了构型的简化定义, 这与采用构型的原始定义(即  $\phi$  从某标架替换为某事件世界的参考系)的结果无重要差别。

其中函数  $\mathbf{z}(\mathbf{x})$  具有性质  $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \mathbf{z}(\mathbf{x}) = \mathbf{0}$ 。

我们连续介质力学中所考虑的大部分问题，都假设形变梯度张量定义中的导数都存在，即物体  $\mathcal{B}$  有某种“可微性”，使得其在任一标架下任一时刻的构型都可微。

由于形变映射  $\chi(\cdot, t)$  是可逆的，由反函数定理，若  $\mathbf{x} = \chi(\mathbf{X}, t)$ ， $\mathbf{F} = \frac{\partial \chi}{\partial \mathbf{X}}$ ，则  $\mathbf{F}^{-1} = \frac{\partial \chi^{-1}}{\partial \mathbf{x}}$ 。

在基本坐标系下，若  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3) = \chi(\mathbf{X}, t)$ ， $\mathbf{X} = (X_1, X_2, X_3)$  且记  $x_i = \chi_i(\mathbf{X}, t)$ ，则形变梯度张量的矩阵

$$(\mathbf{F}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial \chi_1}{\partial X_1} & \cdots & \frac{\partial \chi_1}{\partial X_3} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial \chi_3}{\partial X_1} & \cdots & \frac{\partial \chi_3}{\partial X_3} \end{pmatrix}$$

称为形变  $\chi$  的雅可比矩阵，行列式  $\det \mathbf{F} = \det(\mathbf{F})$  称为形变  $\chi$  的雅可比行列式。

设  $(\phi, \phi^*)$  是一个标架变换，物体  $\mathcal{B}$  在两个标架下的参考构型为  $\Omega_0, \Omega_0^*$ ，当前构型为  $\Omega_t, \Omega_t^*$ 。物质点  $X, X_0 \in \mathcal{B}$  在参考时刻下的位置向量满足以下标架变换关系：

$$\begin{aligned} \mathbf{X}^* &= \mathbf{X}_0^* + \mathbf{Q}_0(\mathbf{X} - \mathbf{X}_0) \\ \Leftrightarrow \mathbf{X} &= \mathbf{X}_0 + \mathbf{Q}_0^T(\mathbf{X}^* - \mathbf{X}_0^*) \end{aligned}$$

在当前时刻下的位置向量满足以下标架变换关系：

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^* &= \mathbf{x}_0^* + \mathbf{Q}_t(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) \\ t^* &= t + a, a = t_0^* - t_0 \end{aligned}$$

设由构型  $\Omega_0$  到  $\Omega_t$  的形变映射为  $\chi(\cdot, t)$ ，由构型  $\Omega_0^*$  到  $\Omega_t^*$  的形变映射为  $\chi^*(\cdot, t^*)$ ，则有

$$\begin{aligned} \mathbf{x} &= \chi(\mathbf{X}, t) \\ \mathbf{x}_0 &= \chi(\mathbf{X}_0, t) \\ \mathbf{x}^* &= \chi^*(\mathbf{X}^*, t^*) \\ \mathbf{x}_0^* &= \chi^*(\mathbf{X}_0^*, t^*) \end{aligned}$$

代入上面的标架变换关系得

$$\begin{aligned} \chi^*(\mathbf{X}^*, t^*) &= \mathbf{x}^* = \mathbf{x}_0^* + \mathbf{Q}_t(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) \\ &= \chi(\mathbf{X}_0^*, t^*) + \mathbf{Q}_t(\chi(\mathbf{X}, t) - \chi(\mathbf{X}_0, t)) \end{aligned}$$

标架  $\phi^*$  下的形变梯度张量

$$\begin{aligned} \mathbf{F} &= \frac{\partial \chi^*(\mathbf{X}^*, t^*)}{\partial \mathbf{X}^*} = \mathbf{Q}_t \frac{\partial \chi(\mathbf{X}, t)}{\partial \mathbf{X}^*} \\ &= \mathbf{Q}_t \frac{\partial \chi(\mathbf{X}, t)}{\partial \mathbf{X}} \frac{\partial \mathbf{X}}{\partial \mathbf{X}^*} \\ &= \mathbf{Q}_t \mathbf{F} \mathbf{Q}_0 \end{aligned}$$

上面利用了复合函数求导的链式法则。这一结果说明,一般地形变梯度张量不具有标架变换不变性。但当这个标架变换是一个伽利略变换(即有  $\mathbf{Q}_t \equiv \mathbf{Q}_0$ )时,形变梯度张量具有标架变换不变性。

若  $\mathbf{F}$  对每一  $\mathbf{X} \in \Omega_0$  均相同,则称  $\mathcal{B}$  发生的是均匀形变。以下是一些二维均匀形变的例子。

**例 5.1.** 设对物体  $\mathcal{B}$  的每一物质点  $X \in \mathcal{B}$ ,参考位置  $\mathbf{X} = (X_1, X_2)$ ,当前位置  $\mathbf{x} = (x_1, x_2)$ ,  $\mathbf{X} = (X_1, X_2)$ 。

刚体平动:

$$x_1 = X_2 + 5$$

$$x_2 = X_1 + 2$$

即  $\mathbf{F} = \mathbf{I}$ 。一般地,没有形变和刚体转运时,  $\mathbf{F} = \mathbf{I}$ 。

刚体转动:

$$x_1 = X_1 \cos \theta - X_2 \sin \theta$$

$$x_2 = X_1 \sin \theta + X_2 \cos \theta$$

即

$$(\mathbf{F}) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

一般地,没有形变但有刚体转动时,  $\mathbf{F} \neq \mathbf{I}$ 。设物体中两物质点之间的平移向量在物体运动前、后是  $\mathbf{D}, \mathbf{d}$ ,

$$(\mathbf{D}) = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

则有  $\mathbf{d} = \mathbf{F}\mathbf{D}$ ,

$$(\mathbf{d}) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \cos \theta - b \sin \theta \\ a \sin \theta + b \cos \theta \end{pmatrix}$$

膨胀:

$$x_1 = 2X_1$$

$$x_2 = 1.5X_2$$

即

$$(\mathbf{F}) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1.5 \end{pmatrix}$$

一般地,直角坐标系下  $(\mathbf{F})$  的对角元素表示相应方向的拉伸比例。

纯剪切:

$$x_1 = X_1 + 0.5X_2$$

$$x_2 = 0.5X_1 + X_2$$

即

$$(\mathbf{F}) = \begin{pmatrix} 1 & 0.5 \\ 0.5 & 1 \end{pmatrix}$$

一般地，直角坐标系下  $(\mathbf{F})$  的非对角元素表示剪切。

简单剪切：

$$\begin{aligned} x_1 &= X_1 \\ x_2 &= 0.5X_1 + X_2 \end{aligned}$$

即

$$(\mathbf{F}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0.5 & 1 \end{pmatrix}$$

可见，简单剪切是纯剪切和纯拉伸形变的复合形变。

一般形变：

$$\begin{aligned} x_1 &= 1.3X_1 - 0.375X_2 \\ x_2 &= 0.75X_1 + 0.65X_2 \end{aligned}$$

即

$$(\mathbf{F}) = \begin{pmatrix} 1.3 & -0.375 \\ 0.75 & 0.65 \end{pmatrix}$$

该形变可分为两步。第一步是拉伸：

$$\begin{aligned} x'_1 &= 1.5X_1 \\ x'_2 &= 0.75X_2 \end{aligned}$$

这一步的形变梯度张量  $\mathbf{U}$  的矩阵

$$(\mathbf{U}) = \begin{pmatrix} 1.5 & 0 \\ 0 & 0.75 \end{pmatrix}$$

第二步是刚体旋转：

$$\begin{aligned} x_1 &= x'_1 \cos 30^\circ - x'_2 \sin 30^\circ = 1.3X_1 - 0.375X_2 \\ x_2 &= x'_1 \sin 30^\circ + x'_2 \cos 30^\circ = 0.75X_1 + 0.65X_2 \end{aligned}$$

这一步的形变梯度张量  $\mathbf{R}$  的矩阵

$$(\mathbf{R}) = \begin{pmatrix} 0.866 & -0.5 \\ -0.5 & 0.866 \end{pmatrix}$$

故总的形变梯度张量可以写成  $\mathbf{F} = \mathbf{R}\mathbf{U}$ 。先旋转再拉伸也可以达到同样的结果，此时  $\mathbf{F} = \mathbf{V}\mathbf{R}'$  并且  $\mathbf{R}' = \mathbf{R}$ ,  $\mathbf{V} = \mathbf{R}\mathbf{U}\mathbf{R}^\top$ ,  $\mathbf{U} = \mathbf{R}^\top\mathbf{V}\mathbf{R}$ 。



一般地，对任一可逆线性算符总有唯一的厄米算符  $\mathbf{U}, \mathbf{V}$  和么正算符  $\mathbf{R}$  满足  $\mathbf{F} = \mathbf{R}\mathbf{U} = \mathbf{V}\mathbf{R}$ ，称为  $\mathbf{F}$  的极分解。特别地，在形变梯度张量  $\mathbf{F}$  存在唯一极分解，其中  $\mathbf{U} = \mathbf{U}^\top, \mathbf{V} = \mathbf{V}^\top$  是对称张量，分别称为右拉伸张量和左拉伸张量， $\mathbf{R}\mathbf{R}^\top = \mathbf{I}$  是正交张量，称为旋转张量。

我们希望能有一种关于物体形变的度量。我们认为刚体旋转不属于形变，但纯刚体旋转会使形变梯度张量取非平凡值，故一形变梯度张量并不是一个理想的形变度量。通过极分解，获得的拉伸张量，虽然是排除了物体的刚体旋转部分，但由于它们的计算不方便，故使用得很少。

例 5.2. 请验证：

$$\mathbf{F}^\top \mathbf{F} = (\mathbf{R}\mathbf{U})^\top (\mathbf{R}\mathbf{U}) = \mathbf{U}^\top \mathbf{R}^\top \mathbf{R} \mathbf{U} = \mathbf{U}^\top \mathbf{U} = \mathbf{U}^2$$

$$\mathbf{F}\mathbf{F}^\top = (\mathbf{V}\mathbf{R})(\mathbf{V}\mathbf{R})^\top = \mathbf{V}\mathbf{R}\mathbf{R}^\top \mathbf{V}^\top = \mathbf{V}\mathbf{V}^\top = \mathbf{V}^2$$

可见，将形变梯度张量与其转置相乘（注意顺序），刚体旋转部分会自行抵消掉。我们定义：

$$\mathbf{C} = \mathbf{F}^\top \mathbf{F} = \mathbf{U}^2 \quad \text{右柯西-格林张量}$$

$$\mathbf{B} = \mathbf{F}\mathbf{F}^\top = \mathbf{V}^2 \quad \text{左柯西-格林张量}$$

$\mathbf{B}$  和  $\mathbf{C}$  统称有限应变张量。进一步可定义

$$\mathbf{E} = \frac{1}{2}(\mathbf{C} - \mathbf{I}) \quad \text{格林-拉格朗日应变张量}$$

## 5.4 物质描述与空间描述

物体  $\mathcal{B}$  的元素——物质点  $X \in \mathcal{B}$  不仅可以具有“位置”的性质（通过放置映射  $\kappa$ ），还能具有密度、温度等物理性质。在选定的标架下，某时刻物质点的性质

$$f: \mathcal{B} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathcal{F}$$

可以是标量，向量或张量。由于人无法直接认识物体  $\mathcal{B}$  及其物质点  $X \in \mathcal{B}$ ，故函数  $f(X, t)$  需要转化为关于物质点  $X$  在物体  $\mathcal{B}$  在某标架下的构型中的位置向量的函数。设物体  $\mathcal{B}$  在某标架下，参考时刻  $t_0$  时的构型  $\Omega_0$  是参考构型，当前时刻  $t$  的构型  $\Omega_t$  是当前构型，形变映射是  $\chi(\cdot, t)$ ， $X$  在  $\Omega_0$  中的位置向量是  $\mathbf{X}$ ，则  $X$  在当前时刻  $t$  的位置向量是  $\mathbf{x}(t) = \chi(\mathbf{X}, t)$ 。如果把  $f(X, t)$  改写为参考构型中的位置  $\mathbf{X}$  的函数，即令

$$f_m: \Omega_0 \times \mathbb{R} \rightarrow \mathcal{F}, f_m(\mathbf{X}, t) = f(\kappa_0^{-1}(\mathbf{X}), t), \forall \mathbf{X} \in \Omega_0$$

则称函数  $f_m$  是物体性质  $f$  的物质描述, 又称拉格朗日描述。

如果, 由于物体  $\mathcal{B}$  的运动, 空间位置  $\mathbf{r} \in \mathbf{R}^3$  处某性质读数在不断变化, 则这个由物体运动导致的性质场函数

$$f_s : \mathbb{R}^{3+1} \rightarrow \mathcal{F}, f_s(\mathbf{r}, t) = f(\kappa_t^{-1}(\mathbf{r}), t), \forall \mathbf{r} \in \Omega_t$$

称函数  $f_s$  是物体性质  $f$  的空间描述, 又称欧拉描述。注意,  $f_s$  的定义域  $\Omega_t$  是随时刻  $t$  变化的。

物质函数描述与空间描述函数之间的关系:

$$\begin{aligned} f_m(\mathbf{X}, t) &= f_s(\chi(\mathbf{X}, t), t) \\ f_s(\mathbf{r}, t) &= f_m(\chi^{-1}(\mathbf{r}, t), t) \end{aligned}$$

其中, 为了注意到当前时刻的形变映射  $\chi_t$  及其逆映射  $\chi_t^{-1}$  均依赖时刻  $t$ , 故将它们写成了  $\chi(\cdot, t), \chi^{-1}(\cdot, t)$ 。

考虑物体在选定某标架下的运动的速度

$$\mathbf{v}(X, t) = \frac{d\kappa(X, t)}{dt}, X \in \mathcal{B}$$

其中为了注意到当前时刻的放置映射  $\kappa_t$  依赖时刻  $t$  故将其写成  $\kappa(\cdot, t)$ 。由定义, 速度的物质描述是

$$\begin{aligned} \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t) &= \mathbf{v}(\kappa_0^{-1}(\mathbf{X}), t) \\ &= \frac{\partial}{\partial t} \kappa(\kappa_0^{-1}(\mathbf{X}), t) \\ &= \frac{\partial}{\partial t} \chi(\mathbf{X}, t) \end{aligned}$$

我们在进行粒子示踪测速 (particle tracking velocimetry, PTV) 的时候, 粒子的速度就是物质描述的速度函数。速度的空间描述是

$$\begin{aligned} \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t) &= \mathbf{v}(\kappa^{-1}(\mathbf{r}, t), t) \\ &= \frac{\partial}{\partial t} \kappa(\kappa^{-1}(\mathbf{r}, t), t) \end{aligned}$$

我们在进行粒子成像测速 (particle imaging velocimetry, PIV) 的时候, 测量结果 (速度场) 就是物体运动速度的空间描述。

如果我们想知道速度场  $\mathbf{v}_s$  在某处  $\mathbf{r}$  的变化率, 直接对其求时间偏导数即可, 但这不是物体  $\mathcal{B}$  的任一物质点的加速度。因为物体在运动中, 所以  $\mathbf{r}$  处的物质点是一直变化的。而我们之所以想知道加速度, 是为了将来运用牛顿第二定律。

加速度是物质点的速度变化，即

$$\mathbf{a}(X, t) = \frac{\partial \mathbf{v}(X, t)}{\partial t} = \frac{\partial^2}{\partial t^2} \kappa(X, t), X \in \mathcal{B}$$

速度的物质描述  $\mathbf{a}_m(\mathbf{X}, t) = \mathbf{a}(\kappa_0^{-1}(\mathbf{X}), t) = \frac{\partial^2}{\partial t^2} \chi(\mathbf{X}, t) = \frac{\partial}{\partial t} \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t)$ 。如果我们只知道速度场  $\mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)$ ，要求加速度的物质描述，就需要用  $\mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)$  来表出同一个物质点  $X$ （或关于参考构型中的同一个位置  $\mathbf{X}$ ）在不同时刻的速度，即  $\mathbf{v}_s(\chi(\mathbf{X}, t), t)$ 。对这个复合函数求时间导数，才是物质点  $X$  的加速度。例??为我们提供了这类复合函数求导的法则，故：

$$\begin{aligned} \mathbf{a}(X, t) &= \mathbf{a}_m(\mathbf{X}, t) = \frac{\partial}{\partial t} \mathbf{v}_s(\chi(\mathbf{X}, t), t) \\ &= \left. \frac{\partial \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)}{\partial t} \right|_{\mathbf{r}=\chi(\mathbf{X}, t)} + \left. \frac{\partial \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)}{\partial \mathbf{r}} \right|_{\mathbf{r}=\chi(\mathbf{X}, t)} \frac{\partial \chi(\mathbf{X}, t)}{\partial t} \\ &= \left. \frac{\partial \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)}{\partial t} \right|_{\mathbf{r}=\chi(\mathbf{X}, t)} + \left. \frac{\partial \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)}{\partial \mathbf{r}} \right|_{\mathbf{r}=\chi(\mathbf{X}, t)} \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t) \end{aligned}$$

一般地，在选定某标架下，如果空间存在的某性质场  $f_s(\mathbf{r}, t)$  是由具有该性质的物体  $\mathcal{B}$  的运动造成的（即  $f_s$  是该物体性质的空间描述），那么，对  $f_s(\mathbf{r}, t)$  进行以下计算

可以得到该物体性质的变化率（物质描述）。我们称这一计算为对物体性质的空间描述的物质导数。

$$\begin{aligned} \frac{D}{Dt} f_s(\mathbf{r}, t) &= f_m(\mathbf{X}, t) = f(X, t) = \left. \frac{\partial}{\partial t} f_s(\mathbf{r}, t) \right|_{\mathbf{r}} \\ &= \chi(\mathbf{X}, t) + \left. \frac{\partial}{\partial \mathbf{r}} f_s(\mathbf{r}, t) \right|_{\mathbf{r}=\chi(\mathbf{X}, t)} \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t), \mathbf{X} \in \Omega_0, X \in \mathcal{B} \end{aligned}$$

**例 5.3.** 设物体  $\mathcal{B}$  的运动在某标架下满足

$$\chi(\mathbf{X}, t) = (X_1 + X_2 t^2) \hat{\mathbf{e}}_1 + (X_2 - X_1 t) \hat{\mathbf{e}}_2 + X_3 \hat{\mathbf{e}}_3$$

则速度的物质描述

$$\mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t) = \frac{\partial \chi(\mathbf{X}, t)}{\partial t} = 2X_2 t \hat{\mathbf{e}}_1 - X_1 \hat{\mathbf{e}}_2$$

速度的空间描述

$$\mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t) = \mathbf{v}_m(\chi^{-1}(\mathbf{r}, t), t)$$

为求  $\chi^{-1}(\mathbf{r}, t)$ ，注意到， $t$  时刻， $\mathbf{r} = \chi(\mathbf{X}, t)$ ，故由

$$\begin{cases} r_1 = X_1 + X_2 t^2 \\ r_2 = X_2 - X_1 t \\ r_3 = X_3 \end{cases}$$

解得

$$\begin{cases} X_1 = \frac{r_1 - r_2 t^2}{1 + t^3} \\ X_2 = \frac{r_2 + r_1 t}{1 + t^3} \\ X_3 = r_3 \end{cases}$$

即

$$\chi^{-1}(\mathbf{r}, t) = \frac{r_1 - r_2 t^2}{1 + t^3} \hat{\mathbf{e}}_1 + \frac{r_2 + r_1 t}{1 + t^3} \hat{\mathbf{e}}_2 + r_3 \hat{\mathbf{e}}_3$$

故

$$\mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t) = \frac{2r_2 t + 2r_1 t^2}{1 + t^3} \hat{\mathbf{e}}_1 - \frac{r_1 - r_2 t^2}{1 + t^3} \hat{\mathbf{e}}_2$$

加速度的物质描述

$$\mathbf{a}_m(\mathbf{X}, t) = \frac{\partial \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t)}{\partial t} = 2X_2 \hat{\mathbf{e}}_1$$

若速度场  $\mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)$  是完全由物体  $\mathcal{B}$  的运动导致的, 则加速度的物质描述

$$\begin{aligned} \mathbf{a}_m(\mathbf{X}, t) &= \frac{\partial \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)}{\partial t} + \frac{\partial \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)}{\partial \mathbf{r}} \bigg|_{\mathbf{r}=\chi(\mathbf{X}, t)} \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t) \\ &= \begin{pmatrix} \frac{2(tX_1 + X_2 - t^3 X_2)}{1 + t^3} \\ \frac{t(tX_1 + 2X_2)}{1 + t^3} \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{2t^2}{1 + t^3} & \frac{2t}{1 + t^3} & 0 \\ -\frac{1}{1 + t^3} & \frac{t^2}{1 + t^3} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2X_2 t \\ -X_1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= 2X_2 \hat{\mathbf{e}}_1 \end{aligned}$$

## 5.5 应变率张量

对速度的空间描述 (即速度场)  $\mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)$  求当前构型下的空间导数得到的张量

$$\mathbf{L} = \frac{\partial}{\partial \mathbf{r}} \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t) = \mathbf{L}(\mathbf{r}, t)$$

称为速度梯度张量。它是关于物体运动的一个空间描述的线性变换值函数。在标准基下,

$$(\mathbf{L}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial v_{s1}}{\partial r_1} & \frac{\partial v_{s1}}{\partial r_2} & \frac{\partial v_{s1}}{\partial r_3} \\ \frac{\partial v_{s2}}{\partial r_1} & \frac{\partial v_{s2}}{\partial r_2} & \frac{\partial v_{s2}}{\partial r_3} \\ \frac{\partial v_{s3}}{\partial r_1} & \frac{\partial v_{s3}}{\partial r_2} & \frac{\partial v_{s3}}{\partial r_3} \end{pmatrix}$$

对速度的物质描述求参考构型下的空间导数

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t) &= \frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \left( \frac{\partial}{\partial t} \chi(\mathbf{X}, t) \right) \\ &= \frac{\partial}{\partial t} \left( \frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \chi(\mathbf{X}, t) \right) \\ &= \frac{\partial}{\partial t} \mathbf{F} \end{aligned}$$

如果用速度的物质描述来表出速度场

$$\mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t) = \mathbf{v}_m(\chi^{-1}(\mathbf{r}, t), t)$$

则

$$\begin{aligned}\mathbf{L} &= \frac{\partial}{\partial \mathbf{r}} = \frac{\partial}{\partial \mathbf{r}} \mathbf{v}_m(\chi^{-1}(\mathbf{r}, t), t) \\ &= \frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \mathbf{v}_m(\mathbf{X}, t) \bigg|_{\mathbf{X}=\chi^{-1}(\mathbf{r}, t)} \frac{\partial}{\partial \mathbf{r}} \chi^{-1}(\mathbf{r}, t) \\ &= \frac{\partial}{\partial t} \mathbf{F}(\mathbf{X}, t) \bigg|_{\mathbf{X}=\chi^{-1}(\mathbf{r}, t)} \mathbf{F}^{-1}(\mathbf{r}, t) = \dot{\mathbf{F}} \mathbf{F}^{-1}\end{aligned}$$

上式是速度梯度张量与形变梯度张量之间的关系。

如果形变梯度张量  $\mathbf{F}$  可逆则  $\mathbf{L}$  也可逆，故  $\mathbf{L}$  可以写成如下对称张量和斜称张量的和：

$$\mathbf{L} = \frac{1}{2}(\mathbf{L} + \mathbf{L}^\top) + \frac{1}{2}(\mathbf{L} - \mathbf{L}^\top) = \mathbf{D} + \mathbf{W}$$

其中定义

$$\begin{aligned}\mathbf{D} &= \mathbf{D}^\top = \frac{1}{2}(\mathbf{L} + \mathbf{L}^\top) && \text{应变速率张量} \\ \mathbf{W} &= -\mathbf{W}^\top = \frac{1}{2}(\mathbf{L} - \mathbf{L}^\top) && \text{旋度张量}\end{aligned}$$

例 5.4. 请自行写出  $\mathbf{D}$  和  $\mathbf{W}$  在标准基下的矩阵式。

$\mathbf{L}$ 、 $\mathbf{D}$ 、 $\mathbf{W}$  都是空间描述的函数（场函数）。由定理??， $\mathbf{L}(\mathbf{r}, t)$  作用于单位向量  $\mathbf{u}$  可得到  $t$  时刻  $\mathbf{r}$  处速度场  $\mathbf{v}_s$  朝方向  $\mathbf{u}$  的变化率  $\frac{\partial}{\partial \mathbf{u}} \mathbf{v}_s(\mathbf{r}, t)$ 。



## 第三部分

### 附录





# 附录 A 线性代数部分定理的证明

## A.1 范的定义的等价

本节将证明有限维向量空间上的不同范的定义是等价的。

**引理 A.1.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间,  $n = \dim \mathcal{V}$ ,  $\|\cdot\|$  是定义在  $\mathcal{V}$  的一个范,  $\|\cdot\|_E \equiv (\mathbf{a}|\mathbf{a})^{\frac{1}{2}} \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$  是定义在  $\mathcal{V}$  上的欧几里得范, 则总存在正实数  $k > 0, K > 0$  使得  $k \|\mathbf{x}\|_E \leq \|\mathbf{x}\| \leq K \|\mathbf{x}\|_E, \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}$ 。

证明. 选择  $\mathcal{V}$  的任意一组基  $\{\mathbf{e}_i\}$ , 任一向量  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}$  可表示成  $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{e}_i$ 。由范的一般定义有

$$\begin{aligned} \|\mathbf{x}\| &= \left\| \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{e}_i \right\| \\ &\leq \sum_{i=1}^n |x_i| \|\mathbf{e}_i\| \quad (\text{三角不等式, 当且仅当 } x_1 = \cdots = x_n \text{ 时取等号。}) \\ &\leq \max\{|x_i|\} \sum_{i=1}^n \|\mathbf{e}_i\| \quad (\text{非负实数求和的简易性质, 当且仅当 } |x_1| = \cdots = |x_n| \text{ 时取等号。}) \\ &\leq \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{\frac{1}{2}} \sum_{i=1}^n \|\mathbf{e}_i\| \quad (\text{当且仅当 } n=1 \text{ 时取等号。}) \\ &= K \|\mathbf{x}\|_E \end{aligned}$$

其中  $K = \sum_{i=1}^n \|\mathbf{e}_i\| > 0$  (基向量  $\mathbf{e}_i \neq \mathbf{0} \forall i = 1, \dots, n$ )。故总存在  $K > 0$  使得  $\|\mathbf{x}\| \leq K \|\mathbf{x}\|_E \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}$ 。

考虑一般范关于欧几里得范的函数:  $f: \mathbb{R} \supset (0, +\infty] \rightarrow \mathbb{R}, f(\|\mathbf{x}\|_E) = \|\mathbf{x}\|, \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}$ 。则对任意  $\mathbf{x}, \mathbf{x}_0 \in \mathcal{V}$ , 有  $|\|\mathbf{x}\|_E - \|\mathbf{x}_0\|_E| \leq \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|_E$ , 故总存在  $k' \leq 1$  使得  $|\|\mathbf{x}\|_E - \|\mathbf{x}_0\|_E| = k' \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|_E$ 。前面又证明了, 总存在  $K' > 0$  使得  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \leq K' \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|_E$ 。故对任意  $\epsilon > 0$ , 总可取  $\delta = \frac{\epsilon k'}{K'}$ , 使得只要  $|\|\mathbf{x}\|_E - \|\mathbf{x}_0\|_E| < \delta$ , 就有  $|\|\mathbf{x}\| - \|\mathbf{x}_0\|| \leq \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \leq K' \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|_E = \frac{K'}{k'} |\|\mathbf{x}\|_E - \|\mathbf{x}_0\|_E| < \frac{K' \delta}{k'} = \epsilon$ , 即函数  $f$  是连续函数。

由函数的极值定理，闭区间上的连续函数必存在最小值。故在闭区间  $\|\mathbf{x}\|_E \leq 1$  范围内， $f$  必存在最小值，即必存在  $0 \leq a \leq 1$  使得  $0 < f(a) \leq \|\mathbf{x}\| \forall \mathbf{x} \in \{\mathbf{x} | \mathbf{x} \in \mathcal{V}, \|\mathbf{x}\|_E \leq 1\}$ 。又因为对任一  $\mathbf{x} \in \mathcal{V}$  总有  $\hat{\mathbf{x}} \equiv \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|_E} \in \{\mathbf{x} | \mathbf{x} \in \mathcal{V}, \|\mathbf{x}\|_E \leq 1\}$ 。故总存在  $k > 0$  使得

$$\begin{aligned} k &\leq \|\hat{\mathbf{x}}\| \leq K \|\hat{\mathbf{x}}\|_E \\ \Leftrightarrow k &\leq \frac{\|\mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|_E} \leq K \\ \Leftrightarrow k \|\mathbf{x}\|_E &\leq \|\mathbf{x}\| \leq K \|\mathbf{x}\|_E \end{aligned}$$

□

**引理 A.2.** 如果存在  $k > 0, K > 0$  使得数域  $\mathbb{F}$  上的有限维向量空间  $\mathcal{V}$  上的任意两种范的定义  $\|\cdot\|_1, \|\cdot\|_2$  满足  $k \|\mathbf{x}\|_1 \leq \|\mathbf{x}\|_2 \leq K \|\mathbf{x}\|_1, \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}$ ，则该不等式成立条件定义了两种范的定义之间的等价关系。

证明. 自反性：显然满足。

对称性：只需令  $k' = \frac{1}{K}, K' = \frac{1}{k}$ 。

传递性：设  $\|\cdot\|_1, \|\cdot\|_2, \|\cdot\|_3$  是  $\mathcal{V}$  上的三种范的定义，正实数  $k, k', K, K'$  满足  $k \|\mathbf{x}\|_1 \leq \|\mathbf{x}\|_2 \leq K \|\mathbf{x}\|_1, k' \|\mathbf{x}\|_2 \leq \|\mathbf{x}\|_3 \leq K' \|\mathbf{x}\|_2, \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}$ ，则总可取  $0 < k'' = kk' \leq KK' = K''$  使得  $k'' \|\mathbf{x}\|_1 = kk' \|\mathbf{x}\|_1 \leq k' \|\mathbf{x}\|_2 \leq \|\mathbf{x}\|_3 \leq K' \|\mathbf{x}\|_2 \leq KK' \|\mathbf{x}\|_1 = K'' \|\mathbf{x}\|_1$ 。□

**定理 A.1.** 有限维向量空间上的任意两种范的定义等价。

证明. 由以上两引理可知有限维向量空间上的任意一种范的定义均与欧几里得范等价。由等价关系性质本命题成立。□

## A.2 内积空间中的正交投影

本节是 §2.1.4 的补充知识，在不同的命题证明中将会用到。

### A.2.1 线性无关子空间的直和

**定义 A.1** (向量组的和). 若  $S_1, \dots, S_k$  是向量空间  $\mathcal{V}$  的子集，则所有  $\sum_{i=1}^k \mathbf{a}_i, \mathbf{a}_i \in S_i$  的集合  $S$ ，记作  $\text{sum}_{i=1}^k S_i$ ，称向量组  $S_1, \dots, S_k$  的和 (*sum of the subsects*)。

注意, 定义A.1中的  $S$  的元素, 是从每个  $S_i$  中抽一个向量  $\mathbf{a}_i$  出来再求和的结果。求和式当然也可以写成加法:  $\sum_{i=1}^k S_k = S_1 + \cdots + S_k$ 。若  $\mathcal{W}_1, \cdots, \mathcal{W}_k$  是  $\mathcal{V}$  的子空间, 则易验  $\mathcal{W} = \sum_{i=1}^k \mathcal{W}_i$  也是  $\mathcal{V}$  的一个子空间, 且具体为由  $\mathcal{W}_1, \cdots, \mathcal{W}_k$  共同线性生成的子空间。我们还能为一列子空间定义类似“线性无关”的概念。

**定义 A.2** (线性无关子空间). 设  $\mathcal{W}_1, \cdots, \mathcal{W}_k$  是向量空间  $\mathcal{V}$  的子空间。若

$$\sum_{i=1}^k \mathbf{a}_i = \mathbf{0}, \mathbf{a}_i \in \mathcal{W}_i \Leftrightarrow \mathbf{a}_i = \mathbf{0}, \quad \forall i = 1, \cdots, k$$

则称  $\mathcal{W}_1, \cdots, \mathcal{W}_k$  线性无关 (linlearly independent)。

沿用上述符号设定, 记  $\mathcal{W} = \sum_{i=1}^k \mathcal{W}_i$ , 则任一向量  $\mathbf{a} \in \mathcal{W}$  可表示为  $\sum_{i=1}^k \mathbf{a}_i, \mathbf{a}_i \in \mathcal{W}_i$ 。若  $\{\mathcal{W}_i\}$  是线性无关的, 那么  $\mathbf{a}$  的这一表达式就是唯一的。因为若另有  $\mathbf{b}_1, \cdots, \mathbf{b}_k$  满足  $\mathbf{a} = \sum_{i=1}^k \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i \in \mathcal{W}_i$ , 则

$$\mathbf{a} - \mathbf{a} = \mathbf{0} = \sum_{i=1}^k (\mathbf{a}_i - \mathbf{b}_i) \Rightarrow \mathbf{a}_i - \mathbf{b}_i = \mathbf{0}, \forall i = 1, \cdots, k$$

其中用到了  $\{\mathcal{W}_i\}$  线性无关的定义。换言之, 若  $\{\mathcal{W}_i\}$  线性无关, 则  $\mathcal{W} = \sum_{i=1}^k \mathcal{W}_i$  中的任一向量  $\mathbf{a}$  都可唯一对应于一个向量组  $\{\mathbf{a}_i\}, \mathbf{a}_i \in \mathcal{W}_i$ , 并由后者线性表出。但是, 从线性无关的子空间  $\{\mathcal{W}_i\}$  中各取一个向量  $\mathbf{a}_i \in \mathcal{W}_i$  组成的向量组  $\{\mathbf{a}_i\}$  未必线性无关。因此一般地  $\{\mathbf{a}_i\}$  不是  $\mathbf{a}$  的基。

在有限维向量空间下, 以下定理与线性无关子空间的定义之间互为充要条件。

**定理 A.2.** 设  $\mathcal{V}$  是有限维向量空间,  $\mathcal{W}_1, \cdots, \mathcal{W}_k$  是  $\mathcal{V}$  的子集, 且  $\mathcal{W} = \sum_{i=1}^k \mathcal{W}_i$ , 则以下命题相互等价:

1.  $\{\mathcal{W}_i\}$  线性无关;
- 2.

$$\forall j = 2, \cdots, k, \quad \mathcal{W}_j \cup \sum_{i=1}^{j-1} \mathcal{W}_i = \{\mathbf{0}\}$$

3. 若  $B_i$  是  $\mathcal{W}_i$  的一组有序基, 则  $B = (B_1, \cdots, B_k)$  是  $\mathcal{W}$  的一组有序基。

我们把线性无关子空间的和称作直和 (direct sum)。记作  $\mathcal{W} = \mathcal{W}_1 \oplus \cdots \oplus \mathcal{W}_k$ 。

### A.2.2 内积空间上的正交投影

**定义 A.3** (最好近似). 设  $\mathcal{V}$  是  $\mathbb{F}$  上的内积空间并自然定义了欧几里得范,  $\mathcal{W}$  是  $\mathcal{V}$  的子空间, 对任一  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}$ , 如果  $\mathbf{a} \in \mathcal{W}$  满足

$$\|\mathbf{b} - \mathbf{a}\| \leq \|\mathbf{b} - \mathbf{c}\|, \quad \forall \mathbf{c} \in \mathcal{W}, \text{ 当且仅当 } \mathbf{c} = \mathbf{a} \text{ 时取等号}$$

则称  $\mathbf{a} \in \mathcal{W}$  是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  中的最好近似 (*best approximation*)。

向量  $\mathbf{b}$  在子空间上的最好近似，最直观的理解就是空间向量在平面上的投影向量。找到这一投影向量的方法是“作垂线”，且该平面上， $\mathbf{b}$  的投影向量总是唯一存在。以下定理是这些直观认知的严格阐述。

**定理 A.3** (最好近似的表示). 设  $\mathcal{W}$  是内积空间  $\mathcal{V}$  的子空间， $\mathbf{b}$  是  $\mathcal{V}$  的任一向量，则

1. 当且仅当  $\mathbf{a} \in \mathcal{W}$  与  $\mathbf{b} - \mathbf{a}$  正交时， $\mathbf{a}$  是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  中的最好近似。
2.  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  中总存在唯一一个最好近似。
3. 若  $\mathcal{W}$  是有限维的， $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \dots, \hat{\mathbf{e}}_n\}$  是  $\mathcal{W}$  的一组规范正交基，则向量

$$\mathbf{a} = \sum_{k=1}^n \frac{(\mathbf{b}|\hat{\mathbf{e}}_k)}{(\hat{\mathbf{e}}_k|\hat{\mathbf{e}}_k)} \hat{\mathbf{e}}_k$$

是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  中的唯一最小近似。

证明. 由极化恒等式，以下关系式总成立

$$\|\mathbf{b} - \mathbf{c}\|^2 = \|\mathbf{b} - \mathbf{a} + \mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2 = \|\mathbf{b} - \mathbf{a}\|^2 + 2\operatorname{Re}(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c}) + \|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2$$

“1” 的证明：若  $\mathbf{b} - \mathbf{a}$  与  $\mathcal{W}$  的所有向量都正交，且  $\mathbf{c} \in \mathcal{W}, \mathbf{c} \neq \mathbf{a}$ ，则由三角不等式有

$$\|\mathbf{b} - \mathbf{c}\|^2 = \|\mathbf{b} - \mathbf{a}\|^2 + \|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2 > \|\mathbf{b} - \mathbf{a}\|^2$$

因此  $\mathbf{b} - \mathbf{a}$  与  $\mathcal{W}$  的所有向量都正交  $\Rightarrow \mathbf{a}$  是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  的最好近似。

若  $\|\mathbf{b} - \mathbf{a}\| \leq \|\mathbf{b} - \mathbf{c}\|, \forall \mathbf{c} \in \mathcal{W}$ ，则由最开始的等式，有

$$\|\mathbf{b} - \mathbf{c}\|^2 = \|\mathbf{b} - \mathbf{a}\|^2 = 2\operatorname{Re}(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c}) + \|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2 \geq 0$$

而实际上，由于  $\mathbf{c}$  是  $\mathcal{W}$  中任意一个向量，所以  $\mathbf{a} - \mathbf{c}$  也是  $\mathcal{W}$  中任意一个向量。因此我们实际证明了，

$$2\operatorname{Re}(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{t}) + \|\mathbf{t}\|^2 \geq 0, \quad \forall \mathbf{t} \in \mathcal{W}$$

现不妨取

$$\mathbf{t} = -\frac{(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c})}{\|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2} (\mathbf{a} - \mathbf{c})$$

则  $\mathbf{t}$  亦须满足

$$\begin{aligned} & 2\operatorname{Re}(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{t}) + \|\mathbf{t}\|^2 \geq 0 \\ \Leftrightarrow & 2\operatorname{Re}\left[\left(\mathbf{b} - \mathbf{a} \middle| -\frac{(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c})}{\|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2} (\mathbf{a} - \mathbf{c})\right)\right] + \frac{|(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c})|^2}{\|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2} \geq 0 \\ \Leftrightarrow & -2\frac{|(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c})|}{\|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2} + \frac{|(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c})|^2}{\|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^2} \geq 0 \\ \Leftrightarrow & -|(\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{a} - \mathbf{c})|^2 \|\mathbf{a} - \mathbf{c}\|^{-2} \geq 0 \Leftrightarrow (\mathbf{b} - \mathbf{a}|\mathbf{b} - \mathbf{c}) = 0 \end{aligned}$$

故  $\|\mathbf{b} - \mathbf{a}\| \leq \|\mathbf{b} - \mathbf{c}\|, \forall \mathbf{c} \in \mathcal{W} \Rightarrow (\mathbf{b} - \mathbf{a} | \mathbf{a} - \mathbf{c}) = 0, \forall \mathbf{c} \in \mathcal{W}$ , 注意  $\mathbf{a} - \mathbf{c}$  是  $\mathcal{W}$  中的任意向量。“1”证毕。

“2”的证明: 设  $\mathbf{a}, \mathbf{a}' \in \mathcal{W}$  都是向量  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}$  在  $\mathcal{W}$  中的最好近似, 且一般地  $\mathbf{b} \neq \mathbf{a}, \mathbf{b} \neq \mathbf{a}'$ , 则由最好近似的定义有  $(\mathbf{b} - \mathbf{a} | \mathbf{a}') = (\mathbf{b} - \mathbf{a} | \mathbf{a}) = 0$ , 故  $\mathbf{a}' = \mathbf{a}$ 。“2”证毕。

“3”的证明: 回顾格拉姆-施密特正交化过程, 若  $\mathcal{V}$  中有规范正交向量组  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \dots, \hat{\mathbf{e}}_n\}$ ,  $\mathbf{b}$  与它们线性无关, 则“3”中的表达式, 是对线性无关向量组  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \dots, \hat{\mathbf{e}}_n, \mathbf{b}\}$  进行格拉姆-施密特正交化, 使  $\mathbf{b} - \mathbf{a}$  与所有  $\hat{\mathbf{e}}_1, \dots, \hat{\mathbf{e}}_n$  都正交时所使用的表达式。换言之, 若  $\mathbf{a}$  满足命题, 则  $\mathbf{b} - \mathbf{a}$  与  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \dots, \hat{\mathbf{e}}_n\}$  都正交, 亦与它们线性生成的子空间 (即  $\mathcal{W}$ ) 上的所有向量都正交。由“1”,  $\mathbf{a}$  是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  中的最好近似。由“2”,  $\mathbf{a}$  是唯一的。“3”证毕。  $\square$

**定义 A.4 (正交补集).** 设  $\mathcal{V}$  是一个内积空间,  $S$  是  $\mathcal{V}$  的任一子集,  $\mathcal{V}$  中的与  $S$  中每个向量都正交的向量的集合记为  $S^\perp$ , 称  $S$  的正交补集 (*orthogonal complement*)。

虽然我们定义了正交补集是什么, 但仍担心未必总能为任一集合找到其非空的正交补集。但由于  $\mathbf{0}$  与所有向量都正交, 故甚至能说  $\mathcal{V}$  的正交补集是  $\{\mathbf{0}\}$ , 反之  $\{\mathbf{0}\}^\perp = \mathcal{V}$ 。

$S^\perp$  总是  $\mathcal{V}$  的一个子空间。首先  $S^\perp$  总是含  $\mathbf{0}$ 。其次, 若  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in S^\perp$ , 则  $\forall \mathbf{c} \in S$ ,

$$(\mathbf{a} + \gamma \mathbf{b} | \mathbf{c}) = (\mathbf{a} | \mathbf{c}) + \gamma (\mathbf{b} | \mathbf{c}) = 0, \quad \forall \gamma \in \mathbb{F}$$

其中  $\mathbb{F}$  是  $\mathcal{V}$  所在的数域。

**定义 A.5 (正交投影).** 设  $\mathcal{V}$  是一个内积空间,  $\mathbf{b}$  是  $\mathcal{V}$  中的一个向量,  $\mathcal{W}$  是  $\mathcal{V}$  的一个子空间。若  $\mathcal{W}$  中存在向量  $\mathbf{a}$  是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  中的最好近似, 则称向量  $\mathbf{a}$  是向量  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  上的正交投影 (*orthogonal projection of  $\mathbf{b}$  on  $\mathcal{W}$* )。若  $\mathcal{W}$  的维数是  $m \leq n$ ,  $\{\hat{\mathbf{e}}_k\}_{k=1}^m$  是  $\mathcal{W}$  的一组规范正交基, 定义映射  $\mathbf{E}: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ ,

$$\mathbf{E}\mathbf{b} = \sum_{k=1}^m \frac{(\mathbf{b} | \hat{\mathbf{e}}_k)}{(\hat{\mathbf{e}}_k | \hat{\mathbf{e}}_k)} \hat{\mathbf{e}}_k, \quad \forall \mathbf{b} \in \mathcal{V}$$

则称映射  $\mathcal{E}$  是内积空间  $\mathcal{V}$  到其子空间  $\mathcal{W}$  的正交投影 (*orthogonal projection of  $\mathcal{V}$  to  $\mathcal{W}$* )。

请注意以上定义中, 两种“正交投影”的对象。

定理 A.3 成立的内积空间  $\mathcal{V}$  未必是有限维的, 故基于定理 A.3 “3”的概念的正交投影映射, 可以无限维内积空间向的其有限维子空间的投影。由定理 A.3 “3”, 这样的投影映射是总存在的, 作为推论如下。

**推论 A.3.1.** 延用定理 A.3 的设定, 设映射  $\mathbf{E}': \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}, \mathbf{E}'\mathbf{b} = \mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b}, \forall \mathbf{b} \in \mathcal{V}$  是由  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}^\perp$  的正交投影。

证明. 由定义A.3和定理A.2,  $\mathbf{E}\mathbf{b}$  就是向量  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  中的最好近似, 因此  $\mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b}$  与所有  $\mathcal{W}$  正交, 即  $\mathbf{E}'\mathbf{b} \in \mathcal{W}^\perp$ . 由于  $\mathbf{E}\mathbf{b} \in \mathcal{W}$ , 故  $\mathbf{E}\mathbf{b} = \mathbf{b} - \mathbf{E}'\mathbf{b}$  与  $\mathcal{W}^\perp$  中的所有向量都正交。由定理A.3“1”,  $\mathbf{E}'\mathbf{b}$  是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}^\perp$  上的最好近似。□

我们把正交投影映射写成线性算符的样子, 因为它确实是线性算符, 作为定理如下。

**定理 A.4.** 设  $\mathcal{V}$  是内积空间,  $\mathcal{W}$  是  $\mathcal{V}$  的一个子空间,  $\mathbf{E}$  是由  $\mathcal{V}$  到  $\mathcal{W}$  的正交投影, 则  $\mathcal{E}$  是一个正定线性算符,  $\mathcal{W}^\perp$  是  $\mathcal{E}$  的零空间,  $\mathcal{V} = \mathcal{W} \oplus \mathcal{W}^\perp$ 。

证明. 设  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}$ , 则有  $\mathbf{E}\mathbf{b}$  是  $\mathbf{b}$  在  $\mathcal{W}$  上的最好近似,  $\mathbf{E}(\mathbf{E}\mathbf{b}) = \mathbf{E}\mathbf{b}$ , 故  $\mathbf{E}^2 = \mathbf{E}$ 。

设  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V}, \gamma \in \mathbb{F}$ , 其中  $\mathbb{F}$  是  $\mathcal{V}$  所在的数域, 则向量  $\mathbf{a} - \mathbf{E}\mathbf{a}$  和  $\mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b}$  分别都与  $\mathcal{W}$  的所有向量正交, 即这两个向量都属于  $\mathcal{W}^\perp$ 。由于  $\mathcal{W}^\perp$  必是  $\mathcal{V}$  的子空间, 故有

$$\mathbf{a} - \mathbf{E}\mathbf{a} + \gamma(\mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b}) \in \mathcal{W}^\perp \Leftrightarrow \mathbf{a} + \gamma\mathbf{b} - \mathbf{E}(\mathbf{a} + \gamma\mathbf{b}) \in \mathcal{W}^\perp$$

因此  $\mathbf{E}$  是正定线性算符。

前文说过,  $\mathbf{E}\mathbf{b}$  是  $\mathcal{W}$  中唯一使  $\mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b} \in \mathcal{W}^\perp$  的向量, 故若  $\mathbf{E}\mathbf{b} = \mathbf{0}$ , 则  $\mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b} = \mathbf{b} \in \mathcal{W}^\perp$ 。反之, 若  $\mathbf{b} \in \mathcal{W}^\perp$ , 设  $\mathbf{a} \in \mathcal{W}$  是使  $\mathbf{b} - \mathbf{a} \in \mathcal{W}^\perp$  的向量, 则有  $(\mathbf{a}|\mathbf{b}) = 0$  且  $(\mathbf{a}|\mathbf{b} - \mathbf{a}) = 0$ , 故只可能  $\mathbf{a} = \mathbf{0}$ 。而事实上  $\mathbf{E}\mathbf{b}$  是  $\mathcal{W}$  中唯一使  $\mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b} \in \mathcal{W}^\perp$  的向量, 故  $\mathbf{a} = \mathbf{E}\mathbf{b} = \mathbf{0}$ 。换言之,  $\mathcal{W}^\perp$  中的向量全是使  $\mathbf{E}\mathbf{b} = \mathbf{0}$  的  $\mathbf{b}$ , 即  $\mathcal{W}^\perp = \ker \mathbf{E}$ 。

由  $\mathbf{E}\mathbf{b}$  与  $\mathbf{b}$  和  $\mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b}$  的唯一性, 有以下恒等式

$$\mathbf{b} = \mathbf{E}\mathbf{b} + \mathbf{b} - \mathbf{E}\mathbf{b}, \forall \mathbf{b} \in \mathcal{V}$$

说明总有  $\mathcal{V} = \mathcal{W} + \mathcal{W}^\perp$ 。而由前面的证明又知  $\mathcal{W} \cap \mathcal{W}^\perp = \{\mathbf{0}\}$ , 由定理A.2有  $\mathcal{V} = \mathcal{W} \oplus \mathcal{W}^\perp$ 。□

## A.3 内积空间上的线性算符相关证明

### A.3.1 伴算算符的唯一存在性

**定理 A.5.** 设  $\mathcal{V}$  是数域  $\mathbb{F}$  上的有限维内积空间, 对  $\mathcal{V}$  上的任一线性算符  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  有且只有一个伴随算符  $\mathbf{T}^* \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$ 。

证明. 给定任意向量  $\mathbf{b} \in \mathcal{V}$ , 均可定义一个线性泛函  $f \in \mathcal{V}^*, f(\mathbf{a}) \equiv (\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{b}), \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V}$ 。由有限维 Riesz 表示定理 (2.19), 每一个这样的线性泛函都唯一对应一个  $\mathbf{b}' \in \mathcal{V}$  满足  $f(\mathbf{a}) = (\mathbf{a}|\mathbf{b}')$ 。因此, 对每一个线性变换  $\mathbf{T} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$ , 都可以定义一个映射  $\mathbf{T}^*: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}$  来将  $\mathcal{V}$  中的每一个

向量  $\mathbf{b}$  如上所述地对应到  $\mathcal{V}$  中的另一个向量  $\mathbf{b}'$ ，且这个映射  $\mathbf{T}^*$  是一个线性算符，因为对任意  $\gamma \in \mathbb{F}, \mathbf{b}, \mathbf{c} \in \mathcal{V}$ ,

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}|\mathbf{T}^*(\gamma\mathbf{b} + \mathbf{c})) &= (\mathbf{T}\mathbf{a}|\gamma\mathbf{b} + \mathbf{c}) \\ &= \gamma(\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{b}) + (\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{c}) \\ &= \gamma(\mathbf{a}|\mathbf{T}^*\mathbf{b}) + (\mathbf{a}|\mathbf{T}^*\mathbf{c}) \\ &= (\mathbf{a}|\gamma\mathbf{T}^*\mathbf{b} + \mathbf{T}^*\mathbf{c}), \forall \mathbf{a} \in \mathcal{V} \\ \Leftrightarrow \mathbf{T}^*(\gamma\mathbf{b} + \mathbf{c}) &= \gamma\mathbf{T}^*\mathbf{b} + \mathbf{T}^*\mathbf{c} \end{aligned}$$

现证明  $\mathbf{T}^*$  是唯一的。设另一线性算符  $\mathbf{U} \in \mathcal{L}(\mathcal{V})$  满足命题条件即  $(\mathbf{T}\mathbf{a}|\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{T}^*\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{U}\mathbf{b})$ ，则  $0 = (\mathbf{a}|\mathbf{T}^*\mathbf{b}) - (\mathbf{a}|\mathbf{U}\mathbf{b}) = (\mathbf{a}|\mathbf{T}^* - \mathbf{U})\mathbf{b}$ ， $\forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathcal{V} \Leftrightarrow \mathbf{T}^* = \mathbf{U}$ ，故  $\mathbf{T}^*$  是唯一的。□

### A.3.2 定理2.32 “4” 的证明

若向量空间  $\mathcal{V}$  上定义了线性算符  $\mathcal{T}$ ，则子空间  $\mathcal{W}$  上的向量被  $\mathbf{T}$  作用后可能不再属于  $\mathcal{W}$ ，于是我们定义以下的特殊情况。

**定义 A.6** (子空间在线性算符的作用下不变). 设  $\mathbf{T}$  是向量空间  $\mathcal{V}$  上的一个线性算符， $\mathcal{W}$  是  $\mathcal{V}$  的一个子空间。如果  $\mathbf{T}\mathbf{a} \in \mathcal{W}, \forall \mathbf{a} \in \mathcal{W}$ ，则称子空间  $\mathcal{W}$  在线性算符  $\mathbf{T}$  的作用下不变 (*invariant under  $\mathbf{T}$* )。

显然，任一向一空间  $\mathcal{V}$  在其上的任一线性算符的作用下不变。

**定理 A.6** (定理2.32 “4”) . 给定有限维内积空间  $\mathcal{V}$  上的自伴随线性算符  $\mathcal{T}$ ， $\mathcal{V}$  中总存在一组规范正交基是  $\mathbf{T}$  的特征向量。

证明. 数学归纳法。记  $n = \dim \mathcal{V}$ 。设  $\mathbf{a}_1$  是  $\mathbf{T}$  的一个 (非零) 特征向量 (用到了定理2.32 “3”)，则易验单位向量  $\hat{\mathbf{a}}_1 = \mathbf{a}_1 / \|\mathbf{a}_1\|$  与  $\mathbf{a}_1$  同属于一个特征空间，故当  $n = 1$  时命题成立。

假定当维数大于 1 且小于  $n$  时命题成立，令  $\mathcal{W}$  为由  $\hat{\mathbf{a}}_1$  线性生成的 1 维子空间，则  $\hat{\mathbf{a}}_1$  是  $\mathbf{T}$  的一个特征向量  $\Leftrightarrow \mathcal{W}$  在  $\mathbf{T}$  的作用下不变。易验此时  $\mathcal{W}^\perp$  在  $\mathbf{T}^*$  的作用下不变。而  $\mathcal{W}^\perp$  是  $n-1$  维内积空间。设  $\mathbf{U}$  是  $\mathbf{T}$  限制在  $\mathcal{W}^\perp$  上的线性算符，易验  $\mathbf{U}$  是  $\mathcal{W}^\perp$  上的自伴随算符。由数学归纳法假设， $\mathcal{W}^\perp$  中必有一组规范正效基  $\{\hat{\mathbf{a}}_2, \dots, \hat{\mathbf{a}}_n\}$  是  $\mathbf{U}$  的特征向量，且易验它们也都是  $\mathbf{T}$  的特征向量。由定理A.4， $\mathcal{V} = \mathcal{W} \oplus \mathcal{W}^\perp$  且  $\hat{\mathbf{a}}_1 \in \mathcal{W}$ ，故有  $\hat{\mathbf{a}}_1$  与  $\{\hat{\mathbf{a}}_2, \dots, \hat{\mathbf{a}}_n\}$  都正交，即  $\{\hat{\mathbf{a}}_1, \dots, \hat{\mathbf{a}}_n\}$  是一组规范正交基。□





## 附录 B 向量函数微积分部分的证明

### B.1 实空间上的一些拓扑概念

本附录的内容并不新。在高等数学中我们已经学过邻域、去心邻域、内点、外点、边界点、聚点、孤立点、闭集、开集、连通集、区域、有界区域等概念<sup>[8]§7.1</sup>，但当时学习的定义仅限于  $\mathbb{R}^2$  的情况。

**定义 B.1** (开集). 如果对于  $\mathbb{R}^n$  的子集  $S$  中一个元素  $\mathbf{x}_0 \in S$ ，存在正实数  $\delta > 0$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$  则  $\mathbf{x} \in S$ ，就称  $\mathbf{x}_0$  在  $S$  内。所有这样的点  $\mathbf{x}_0$  的集合称为集合  $S$  的内部 (*interior*)，记为  $\text{int}S$ 。如果  $S$  的所有元素都在  $S$  内 ( $S = \text{int}S$ )，就称  $S$  是开集 (*open set*)。一个含有某元素  $\mathbf{x}_0$  的开集  $S$  又可称为该点  $\mathbf{x}_0$  的一个邻域 (*neighborhood*)。

由定义，整个  $\mathbb{R}^n$  是一个开集。 $\mathbb{R}^n$  中的开集的交集也是开集。 $\mathbb{R}^n$  中的有限个开集的并集也是开集。空集不含任何元素，故命题“空集是一个开集”虚真 (*vacuously true*)。这些结论都需要证明但此略。

**定义 B.2** (闭集). 如果集合  $S \subset \mathbb{R}^n$  中的点  $\mathbf{x}_0$  的每个邻域都含有至少一个  $S$  中的点 (可以就是点  $\mathbf{x}_0$  本身)，则称点  $\mathbf{x}_0$  是  $S$  的闭包中的点，所有这样的点  $\mathbf{x}_0$  的集合称  $S$  的闭包 (*closure*)，记为  $\text{cl}S$ 。如果点  $\mathbf{x}_0$  的每个邻域都含有至少一个  $S$  中的与  $\mathbf{x}_0$  不同的点  $\mathbf{x}$ ，则称  $\mathbf{x}_0$  是  $S$  的一个极限点 (*limit point*)。  $S$  的所有极限点的集合称  $S$  的导集 (*derived set*)。如果集合  $S$  包含它的所有极限点，则称集合  $S$  是闭集 (*closed set*)。

闭集有若干个等价定义。由定义 B.2，可证——

**定理 B.1.** 集合  $S \in \mathbb{R}^n$  是闭集当且仅当：

1. 集合  $S$  等于其闭包 ( $S = \text{cl}S$ ) ;
2. 集合  $S$  相对于  $\mathbb{R}^n$  的补集  $\mathbb{R}^n \setminus S$  是开集;
3. 集合  $S$  包含它的所有边界上的点 (见定义 B.3) ( $\partial S \subset S$ )。

**推论 B.1.1.** 一个集合是开集当且仅当它不包含其任何边界上的点。

由定义 B.2, 整个  $\mathbb{R}^n$  是一个闭集。 $\mathbb{R}^n$  中的闭集的交集也是闭集。 $\mathbb{R}^n$  中的有限个闭集的并集也是闭集。命题“空集是一个闭集”虚真。这些结论都需要证明但此略。

**定义 B.3** (边界). 如果对于  $\mathbb{R}^n$  的子集  $S$  中的一个元素  $\mathbf{x}_0 \in S$  和任意正实数  $\delta > 0$ , 都存在至少一个  $\mathbf{x} \in S$  满足  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| = \delta$  (显然  $\mathbf{x} \neq \mathbf{x}_0$ ) 和至少一个  $\mathbf{y} \notin S$  满足  $\|\mathbf{y} - \mathbf{x}_0\| = \delta$ , 则称  $\mathbf{x}_0$  是在  $S$  的边界上的点 (boundary point)。所有这样的点  $\mathbf{x}_0$  的集合称为集合  $S$  的边界 (boundary), 常记为  $\partial S$ 。

**定义 B.4** (孤立点). 如果对于点  $\mathbf{x}_0 \in S \subset \mathbb{R}^n$ , 存在正实数  $\delta > 0$  使得  $\{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| = \delta\} \cap S = \{\mathbf{x}_0\}$ , 则称  $\mathbf{x}_0$  是  $S$  的一个孤立点。

**例 B.1.** 设  $S = (0, 1] \cup \{2\}$ , 则  $\text{int}S = (0, 1)$ ,  $\partial S = \{0, 1, 2\}$ ,  $S$  的所有极限点是  $[0, 1]$ 。2 是  $S$  的一个孤立点。

## B.2 向量函数可微分的必要条件与充分条件

**定理** (必要条件之存在性). **定理 4.7:** 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在点  $\mathbf{x}_0 \in D$  处可微分, 即存在线性变换  $\mathbf{L} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  满足

$$\lim_{\Delta \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}\Delta \mathbf{x}}{\|\Delta \mathbf{x}\|} = \mathbf{0}$$

则  $\mathbf{f}$  的每个坐标函数在  $\mathbf{x}_0$  处的每个偏导数

$$\left. \frac{\partial f_i(\mathbf{x})}{\partial x_j} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}, i = 1, \dots, m, j = 1, \dots, n$$

都存在。若  $\{\hat{\mathbf{e}}_1, \dots, \hat{\mathbf{e}}_n\}, \{\hat{\mathbf{u}}_1, \dots, \hat{\mathbf{u}}_m\}$  分别是  $\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m$  的标准基, 则

$$\mathbf{L}\hat{\mathbf{e}}_j = \sum_{i=1}^m \left( \left. \frac{\partial f_i(\mathbf{x})}{\partial x_j} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \right) \hat{\mathbf{u}}_i, j = 1, \dots, n$$

**证明.** 由于函数  $\mathbf{f}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x}_0$  处可微分, 对任一  $j \in \{1, \dots, n\}$ , 令  $\Delta \mathbf{x} = t\hat{\mathbf{e}}_j, t \neq 0, t \in \mathbb{R}$ , 则有

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + t\hat{\mathbf{e}}_j) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) = \mathbf{L}(t\hat{\mathbf{e}}_j) + \|t\hat{\mathbf{e}}_j\| \mathbf{z}(t\hat{\mathbf{e}}_j)$$

其中  $\mathbf{z}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  满足  $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \mathbf{z}(\mathbf{x}) = \mathbf{0}$ 。上式  $\Leftrightarrow$

$$\begin{aligned} & \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + t\hat{\mathbf{e}}_j) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - t\mathbf{L}\hat{\mathbf{e}}_j}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} t\mathbf{z}(t\hat{\mathbf{e}}_j) = \mathbf{0} \\ \Leftrightarrow & \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + t\hat{\mathbf{e}}_j) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)}{t} = \mathbf{L}\hat{\mathbf{e}}_j \\ \Leftrightarrow & \lim_{t \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n \frac{f_i(\mathbf{x}_0 + t\hat{\mathbf{e}}_j) - f_i(\mathbf{x}_0)}{t} \hat{\mathbf{u}}_i = \mathbf{L}\hat{\mathbf{e}}_j \\ \Leftrightarrow & \lim_{t \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n \left. \frac{\partial f_i(\mathbf{x})}{\partial x_j} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \hat{\mathbf{u}}_i = \mathbf{L}\hat{\mathbf{e}}_j \quad (\text{偏导数的定义 4.11。}) \end{aligned}$$

上式对每一  $j \in \{1, \dots, n\}$  都成立。 □

**定理 (必要条件之唯一性).** 定理4.8: 设函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在点  $\mathbf{x}_0 \in D$  处可微分, 即存在线性变换  $\mathbf{L} \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  满足

$$\lim_{\Delta \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}\Delta \mathbf{x}}{\|\Delta \mathbf{x}\|} = \mathbf{0}$$

则  $\mathbf{L}$  是唯一的。

证明. 设线性变换  $\mathbf{L}' \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  也满足

$$\lim_{\Delta \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}_0 + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}'\Delta \mathbf{x}}{\|\Delta \mathbf{x}\|} = \mathbf{0}$$

令  $\mathbf{A} = \mathbf{L} - \mathbf{L}'$ , 则

$$\begin{aligned} \mathbf{A}\Delta \mathbf{x} &= \mathbf{f}(\mathbf{x} + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}\Delta \mathbf{x} - [\mathbf{f}(\mathbf{x} + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}'(\Delta \mathbf{x})] \\ \Rightarrow \|\mathbf{A}\Delta \mathbf{x}\| &\leq \|\mathbf{f}(\mathbf{x} + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}\Delta \mathbf{x}\| + \|\mathbf{f}(\mathbf{x} + \Delta \mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}'\Delta \mathbf{x}\| \quad (\text{三角不等式。}) \\ \Rightarrow \lim_{\Delta \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}} \frac{\|\mathbf{A}\Delta \mathbf{x}\|}{\|\Delta \mathbf{x}\|} &= 0 \quad (\text{夹逼定理。}) \end{aligned}$$

由于  $\Delta \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{0}$  的路径不限, 不妨考虑固定  $\Delta \mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ , 下式亦成立

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{\|\mathbf{a}(t\Delta \mathbf{x})\|}{|t\Delta \mathbf{x}|} = 0 \Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\|\mathbf{A}\Delta \mathbf{x}\|}{\|\Delta \mathbf{x}\|} = 0 \Rightarrow \mathbf{A} = \mathbf{0}$$

□

**定理 (充分条件).** 定理4.9: 若函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^m$  的定义域  $D$  是开集, 偏微分  $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}, i = 1, \dots, n, j = 1, \dots, m$  在  $D$  内都连续, 则  $\mathbf{f}$  在  $D$  内均可微分。

证明. 设  $\mathbf{x} = (b_1, \dots, b_n)^\top, \mathbf{x}_0 = (a_1, \dots, a_n)^\top \in D$ , 令  $\mathbf{y}_k = (b_1, \dots, b_k, a_{k+1}, \dots, a_n), k = 0, \dots, n$ , 则有  $\mathbf{y}_0 = \mathbf{x}_0, \mathbf{y}_n = \mathbf{x}$ , 且  $\|\mathbf{y}_k - \mathbf{y}_{k-1}\| = |b_k - a_k|, k = 1, \dots, n$ 。故有  $\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) = \sum_{k=1}^n (\mathbf{f}(\mathbf{y}_k) - \mathbf{f}(\mathbf{y}_{k-1})), k = 1, \dots, n$ 。考察上式等号右边的求和项:

$$\mathbf{f}(\mathbf{y}_k) - \mathbf{f}(\mathbf{y}_{k-1}) = \sum_{j=1}^m (f_j(\mathbf{y}_k) - f_j(\mathbf{y}_{k-1})) \hat{\mathbf{e}}_j$$

其中  $\{\hat{\mathbf{e}}_j\}$  是  $\mathbb{R}^m$  的标准基。注意到点  $\mathbf{y}_k$  与  $\mathbf{y}_{k-1}$  之间的连线是长度为  $|b_k - a_k|$ 、方向与第  $k$  个坐标轴  $\hat{\mathbf{e}}_k$  平行的有向线段。

对上式右边的坐标函数应用微分中值定理。由命题条件, 坐标函数的偏导数  $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$  在  $D$  内都连续, 则坐标函数  $f_i$  本身在  $D$  内也连续, 在  $\mathbf{y}_k$  与  $\mathbf{y}_{k-1}$  连线上必存在一点  $c_k$  使得

$$\frac{f_i(\mathbf{y}_k) - f_i(\mathbf{y}_{k-1})}{b_k - a_k} = \frac{\partial f_i}{\partial x_k} \Big|_{x_k=c_k}$$

代入上一个求和式得:

$$\begin{aligned} \mathbf{f}(\mathbf{y}_k) - \mathbf{f}(\mathbf{y}_{k-1}) &= \sum_{j=1}^m \frac{\partial f_j}{\partial x_k} \Big|_{x_k=c_k} (b_k - a_k) \hat{\mathbf{e}}_j \\ &= (b_k - a_k) \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=c_k}, k = 1, \dots, n \end{aligned}$$

再代入上一个求和式得:

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) = \sum_{k=1}^n (b_k - a_k) \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=c_k}$$

令线性变换  $\mathbf{L}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  满足

$$\begin{aligned} (\mathbf{L}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)) &= \left( \left( \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_1} \Big|_{x_1=a_1} \right), \dots, \left( \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_1} \Big|_{x_n=a_n} \right) \right) (b_1 - a_1, \dots, b_n - a_n)^\top \\ &= \sum_{k=1}^n (x_k - a_k) \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=a_k} \end{aligned}$$

则有

$$\begin{aligned} \|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| &= \left\| \sum_{k=1}^n \left( \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=c_k} - \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=a_k} \right) (x_k - a_k) \right\| \\ &\leq \sum_{k=1}^n \left\| \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=c_k} - \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=a_k} \right\| |x_k - a_k| \\ &\leq \sum_{k=1}^n \left\| \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=c_k} - \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_k} \Big|_{x_k=a_k} \right\| \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \end{aligned}$$

由于上述的不等式总成立, 则有当  $\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0$  时  $c_k \rightarrow a_k$ 。又由命题条件  $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$  在  $D$  都连续, 即极限

$$\lim_{x_j \rightarrow a_k} \frac{\partial f_j}{\partial x_j} = \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_{x_j=a_k}, j = 1, \dots, n$$

都存在, 故以下极限等式成立:

$$\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{L}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|} = \mathbf{0}$$

由全微分的定义, 命题得证, 且线性变换  $\mathbf{L}$  就是函数的全导数。 □

## B.3 复合函数求导的链式法则

**定理.** 定理4.11: 如果函数  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}^m$  在  $\mathbf{x}_0 \in D$  处可微分; 函数  $\mathbf{g}: \mathbb{R}^m \supset E \rightarrow \mathbb{R}^p$  在  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_0) \in E \cap D$  处可微分, 则复合函数  $\mathbf{g} \circ \mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处可微分, 且其导数

$$\mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) \mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})$$

证明. 首先证明  $\mathbf{x}_0$  处于复合函数  $\mathbf{g} \circ \mathbf{f}$  的定义域内。由于  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_0) \in \text{dom} \mathbf{g}$  且  $\mathbf{g}$  在  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)$  处可微分, 故总存在正实数  $\delta'$  使得只要  $\|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)\| < \delta'$  就有  $\mathbf{f}(\mathbf{x}) \in \text{dom} \mathbf{g}$ 。又因为  $\mathbf{x}_0 \in \text{dom} \mathbf{f}$  且  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处可微分, 故总存在正实数  $\delta$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$  则  $\mathbf{x} \in \text{dom} \mathbf{f}$ , 同时还必存在  $\delta' > 0$  使得这一  $\delta$  选择下的  $\mathbf{x}$  满足  $\|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)\| < \delta'$ 。所以任一满足  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$  的  $\mathbf{x}$  均在复合函数  $\mathbf{g} \circ \mathbf{f}$  的定义域内。

按照全微分和全导数的定义, 由于函数  $\mathbf{f}$  和  $\mathbf{g}$  分别在  $\mathbf{x}_0$  和  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)$  可导, 故存在函数  $\mathbf{z}_1$ 、 $\mathbf{z}_2$  满足  $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} \mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) = \mathbf{0}$ 、 $\lim_{\mathbf{f}(\mathbf{x}) \rightarrow \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{z}_2(\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)) = \mathbf{0}$ , 且

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) = \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)$$

$$\mathbf{g}(\mathbf{f}(\mathbf{x})) - \mathbf{g}(\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)) - \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y})(\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)) = \|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)\| \mathbf{z}_2(\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0))$$

把  $\mathbf{g}(\mathbf{f}(\mathbf{x}))$  记为  $\mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x})$ , 并把上面的第一条式子代入第二条, 得

$$\begin{aligned} & \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) [\mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) + \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)] \\ &= \|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)\| \mathbf{z}_2(\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)) \\ &\Leftrightarrow \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) \mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) \\ &= \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) \mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) + \|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)\| \mathbf{z}_2(\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)) \end{aligned}$$

由三角不等式, 又有\*

$$\begin{aligned} \|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)\| &= \|\mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) + \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| \\ &\leq \|\mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| + \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \|\mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| \\ &\leq k \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| + \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \|\mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| \end{aligned}$$

故

$$\begin{aligned} & \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{g} \circ \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) - \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) \mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) \\ &\leq \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) \mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) + (k \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| + \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \|\mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\|) \mathbf{z}_2(\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)) \\ &\leq \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \{ \|\mathbf{d}_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x}_0)} \mathbf{g}(\mathbf{y}) \mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| + (k + \|\mathbf{z}_1(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\|) \mathbf{z}_2(\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)) \} \end{aligned}$$

---

\*此处用到定理4.3。

由于函数  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处连续, 即极限  $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{f}(\mathbf{x}_0)$ , 故上式最后的大括号在  $\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0$  时趋于  $\mathbf{0}$ 。按照全微分和全导数的定义, 命题得证。  $\square$

## B.4 反函数定理和隐函数定理

**引理 B.1.** 线性变换  $\mathbf{L}: \mathcal{V}_n \rightarrow \mathcal{W}_m$  是单射当且仅当存在正实数  $p > 0$  满足  $\|\mathbf{L}\mathbf{x}\| \geq p \|\mathbf{x}\| \forall \mathbf{x} \in \mathcal{V}_n$ 。

证明. 如果  $\mathbf{L}$  不是单射, 则存在  $\mathbf{x}_0 \neq \mathbf{0}$  满足  $\mathbf{L}\mathbf{x}_0 = \mathbf{0}$ , 即有  $\|\mathbf{L}\mathbf{x}_0\| = 0 < m \|\mathbf{x}_0\|$ 。故其逆否命题成立。

如果  $\mathbf{L}$  是单射, 则其存在逆  $\mathbf{L}^{-1}$  满足  $\mathbf{L}^{-1}\mathbf{L} = \mathbf{I}_{\mathcal{V}}$  且  $\mathbf{L}^{-1}$  也是线性变换。由定理 4.3,  $\exists k > 0, \|\mathbf{L}^{-1}\mathbf{y}\| \leq k \|\mathbf{y}\| \forall \mathbf{y} \in \mathcal{W}_m$ 。令  $p = 1/k$  则有  $p \|\mathbf{x}\| = m \|\mathbf{L}^{-1}\mathbf{L}\mathbf{x}\| \leq pk \|\mathbf{L}\mathbf{x}\| = \|\mathbf{L}\mathbf{x}\|$   $\square$

**引理 B.2.** 设  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  是可微函数, 且在  $\mathbf{x}_0$  处连续可微。再假设  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处的导数  $\left. \frac{d\mathbf{f}(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}$  是单射。则存在  $\delta > 0$  和  $M > 0$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$  就有

$$\|(\mathbf{d}_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}\mathbf{f}(\mathbf{x}))\mathbf{y}\| \geq M \|\mathbf{y}\|, \quad \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$$

证明. 记函数  $\mathbf{f}$  的导函数为  $\mathbf{L}$ 。由引理 B.1, 存在  $p > 0$  使得  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| \geq p \|\mathbf{y}\|, \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ 。同时, 由于  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处连续可微, 故对任一正实数——此处选择  $p/2 > 0$ ——存在  $\delta > 0$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$  就有  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\| \leq p/2$ 。由线性变换的范数的定义, 有不等式

$$\|(\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0))\mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\| \|\mathbf{y}\| \leq \frac{p}{2} \|\mathbf{y}\|$$

由三角不等式又有

$$\begin{aligned} \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| &= \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y} + \mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y} - \mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y}\| \\ &\leq \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y} - \mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y}\| + \|\mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y}\| \\ \Leftrightarrow \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| - \|\mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y} - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| &\leq \|\mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y}\| \end{aligned}$$

上式不等号左边可代入刚刚确定的结论:  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| \leq p \|\mathbf{y}\|, -\|\mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y} - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| \geq -\frac{p}{2}$ , 得

$$\begin{aligned} \|\mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y}\| &\geq \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| - \|\mathbf{L}(\mathbf{x})\mathbf{y} - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| \\ &\geq p \|\mathbf{y}\| - \frac{p}{2} \|\mathbf{y}\| = \frac{p}{2} \|\mathbf{y}\| \end{aligned}$$

故存在  $M = p/2 > 0$  满足命题。  $\square$

**引理 B.3.** 设  $\mathbf{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  是可微函数, 且在  $\mathbf{x}_0$  处连续可微。再假设  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处的导数  $d_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}\mathbf{f}(\mathbf{x})$  是单射, 则存在正实数  $\delta > 0$  和  $M > 0$  使得只要  $\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}_0\| < \delta$  就有  $\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\| \leq M \|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|$ 。

证明. 记函数  $\mathbf{f}$  的导函数为  $\mathbf{L}$ 。由引理 B.1, 存在  $m > 0$  使得  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{y}\| \geq m \|\mathbf{y}\| \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ 。

由于  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处连续可微, 故对任一正实数——此处选择  $M = m/(2\sqrt{n}) > 0$ ——存在  $\delta > 0$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$  就有  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\| \leq m/(2\sqrt{n})$ 。

按照命题叙述, 设  $\mathbf{x}$  和  $\mathbf{x}'$  是  $\mathbb{R}^n$  的任意两向量满足  $\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}_0\| < \delta, \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta$ , 令  $\mathbf{z} = \mathbf{x}' - \mathbf{x}$ , 则对  $0 \leq t \leq 1$  有

$$\begin{aligned}\|\mathbf{x} + t\mathbf{z} - \mathbf{x}_0\| &= \|t\mathbf{x}' + (1-t)\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| \\ &= \|t(\mathbf{x}' - \mathbf{x}) + (1-t)(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)\| \\ &\leq t\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}_0\| + (1-t)\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < t\delta + (1-t)\delta = \delta\end{aligned}$$

上述推导结论在几何上的意义是, 只要点  $\mathbf{x}', \mathbf{x}$  在由  $\|\mathbf{x}_0\| < \delta$  的开集内部, 则它们的连线上的点  $\mathbf{x} + t\mathbf{z}$  都在此开集内部, 或称“ $\delta$ -球是凸的”。由于导函数连续是在整个  $\delta$ -球内都成立的, 因此对由  $0 \leq t \leq 1$  定义的所有点  $\mathbf{x} + t\mathbf{z}$  均有  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x} + t\mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\| < m/(2\sqrt{n})$ 。又由线性变换的模的定义有  $\|(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t\mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0))\mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{L}(\mathbf{x} + t\mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\| \|\mathbf{y}\| < M \|\mathbf{y}\| \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ 。

引入“取坐标函数”,  $\pi_k(\mathbf{x}) = x_k, \mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, k = 1, \dots, n$ 。易验证  $\frac{d\pi_k(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \equiv \pi_k(\mathbf{x})$ 。若定义  $g_k(t) = \pi_k(\mathbf{f}(\mathbf{x} + t\mathbf{z})), 0 \leq t \leq 1$ , 则由链式法则可得如下关系

$$\frac{dg_k}{dt} = \pi_k(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t\mathbf{z})\mathbf{z})$$

由微分中值定理, 存在  $t_k \in [0, 1]$  使得  $g_k(1) - g_k(0) = \frac{dg_k}{dt_k}$ 。代入  $g_k, \frac{dg_k}{dt_k}$  的表达式得  $\pi_k(\mathbf{f}(\mathbf{x}')) - \pi_k(\mathbf{f}(\mathbf{x})) = \pi_k(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k\mathbf{z})\mathbf{z})$ 。注意到, 函数  $\pi_k(\mathbf{x})$  就是向量  $\mathbf{x}$  在第  $k$  个基上的投影长度。由投影长度不大于向量长度 (代数意义是使用柯西-施瓦茨不等式), 有

$$\begin{aligned}\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\| &\geq |\pi_k(\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x}))| \\ &= |\pi_k(\mathbf{f}(\mathbf{x}')) - \pi_k(\mathbf{f}(\mathbf{x}))| \\ &= |\pi_k(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k\mathbf{z})\mathbf{z})|\end{aligned}$$

另有以下三角不等式成立:

$$\|(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k\mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0))\mathbf{z}\| + \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)\mathbf{z}\| \leq \|\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k\mathbf{z})\mathbf{z}\|$$

上式左右取投影也成立，即

$$|\pi_k((\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k \mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)) \mathbf{z})| + |\pi_k(\mathbf{L}(\mathbf{x}_0) \mathbf{z})| \leq |\pi_k(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k \mathbf{z}) \mathbf{z})|$$

以上不等式联合有

$$\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\| \geq |\pi_k((\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k \mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)) \mathbf{z})| + |\pi_k(\mathbf{L}(\mathbf{x}_0) \mathbf{z})|$$

由事实  $\|\mathbf{x}\| \leq \sqrt{n} \max\{|x_i|\} \equiv \sqrt{n} \max\{\pi_i(\mathbf{x})\}$ （之前在说明范数的定义的等价性时证明过该事实）知，在  $k = 1, \dots, m$  中至少有一个  $k$  满足

$$\sqrt{n} |\pi_k(\mathbf{L}(\mathbf{x}_0) \mathbf{z})| \geq \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0) \mathbf{z}\|$$

再次利用投影不大于原长，有

$$|\pi_k((\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k \mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)) \mathbf{z})| \leq \|(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k \mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)) \mathbf{z}\|$$

再次联合这些不等式有

$$\begin{aligned} \|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\| &\geq \frac{1}{\sqrt{n}} \|\mathbf{L}(\mathbf{x}_0) \mathbf{z}\| - \|(\mathbf{L}(\mathbf{x} + t_k \mathbf{z}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_0)) \mathbf{z}\| \\ &\geq 2M \|\mathbf{z}\| - M \|\mathbf{z}\| = M \|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\| \end{aligned}$$

□

有了上面三个引理，我们可正式给出反函数定理的证明。

**定理 B.2** (反函数定理). 设  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  是连续可微函数，记函数  $\mathbf{f}$  的导函数为  $\mathbf{L}(\mathbf{x}) \equiv d_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \mathbf{f}(\mathbf{x})$ 。若  $\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)$  是单射，则总存在  $\mathbf{x}_0$  的一个邻域  $N$  使得  $\mathbf{f}$  在  $N$  上有连续可导的逆函数  $\mathbf{f}^{-1}$ ； $\mathbf{f}$  的像的集合  $\mathbf{f}(N)$  也是开集；对  $N$  内任意一点  $\mathbf{x}$  都有

$$d_{\mathbf{y}=\mathbf{f}(\mathbf{x})} \mathbf{f}^{-1}(\mathbf{y}) = \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x})$$

其中  $\mathbf{y} = \mathbf{f}(\mathbf{x})$ 。

证明. 我们先列出引理B.2和B.3的结论。由于  $\mathbf{f}$  在  $\mathbf{x}_0$  处连续可微，且  $\mathbf{L}(\mathbf{x}_0)$  是单射，故：

- 由引理B.2，对  $\mathbf{x}_0$  的任一邻域  $N = \{\mathbf{x} \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < \delta\}$  ( $\delta > 0$  为任一正实数)，都能找到正实数  $M(\mathbf{y}) > 0$  满足  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}) \mathbf{y}\| \geq M \|\mathbf{y}\| \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ 。进一步地，再由引理B.1可知导函数  $\mathbf{L}(\mathbf{x})$  在  $N$  上的每个值都是单射线性变换。再由于  $\mathbf{L}(\mathbf{x})$  在  $N$  上都是单射线性变换且其定义域和陪域维数相同，故  $\mathbf{L}(\mathbf{x})$  在  $N$  上的每个值都是双射（同构）线性变换。



- 由引理B.3, 对  $N$  内部任一  $\mathbf{x}'$ , 总能找到正实数  $M'(\mathbf{x}') > 0$  满足  $\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\| \geq M' \|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|$ 。

我们令  $M' = M$ , 这相当于联系了  $\mathbf{y}$  和  $\mathbf{x}'$ 。

我们证明的任务包括:

- I 函数  $\mathbf{f}$  存在逆函数  $\mathbf{f}^{-1}$ ;
- II 开集  $N$  经  $\mathbf{f}$  的像集  $\mathbf{f}(N)$  也是开集;
- III  $\forall \mathbf{x} \in N, \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x})$  是  $\mathbf{f}^{-1}$  的导数;
- IV  $\mathbf{f}^{-1}$  连续可微。

**I**的证明: 由引理B.3的结论, 若  $\mathbf{x}' \neq \mathbf{x}$  则  $\mathbf{f}(\mathbf{x}') \neq \mathbf{f}(\mathbf{x})$ , 即  $\mathbf{f}$  是单射, 故必存在逆  $\mathbf{f}^{-1}$ 。**I**证毕。

**II**的证明: 首先我们确认一些比较直接的接论:

- 由于  $N$  是开集, 故对任一  $\mathbf{x}_1 \in N$ , 总能找到足够小的  $\delta_1$  使得  $B = \{\mathbf{x} | \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_1\| \leq \delta_1\}$  在  $N$  的内部。注意这里的  $B$  是一个闭集。
- 由于函数  $\mathbf{f}$  存在逆函数  $\mathbf{f}^{-1}$ , 故  $\mathbf{x} \in N \Leftrightarrow N \ni \mathbf{x} = \mathbf{f}^{-1}(\mathbf{f}(\mathbf{x})) \mathbf{f}^{-1}(\mathbf{y}) \forall \mathbf{y} \in \mathbf{f}(N) = \{\mathbf{y} | \mathbf{y} = \mathbf{f}(\mathbf{x}), \mathbf{x} \in N\}$ 。即给定任一  $\mathbf{y}_1 \in \mathbf{f}(N)$  有且只有一个  $\mathbf{x}_1 \in N$  满足  $\mathbf{f}(\mathbf{x}_1) = \mathbf{y}_1$ 。

要证明  $\mathbf{f}(N)$  是开集, 就是要证明, 对任一  $\mathbf{y}_1 \in \mathbf{f}(N)$ , 总能找到足够小的  $\widetilde{M} > 0$  使得开集  $C = \{\mathbf{y} | \|\mathbf{y} - \mathbf{y}_1\| < \widetilde{M}\}$  在  $\mathbf{f}(N)$  的内部。

如何由已知条件来找到这个  $\widetilde{M}$  呢? 由于  $N$  是开集, 我们通过  $\mathbf{x}_1 = \mathbf{f}^{-1}(\mathbf{y}_1) \in N$ , 可以找到使得闭集  $B = \{\mathbf{x} | \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_1\| \leq \delta_1\}$  在  $N$  的内部的一个正实数  $\delta_1$ 。

如果  $\widetilde{M}$  存在, 则对任一  $\mathbf{y} \in C$ , 我们可以从  $B$  中找到一个  $\mathbf{x}'$  使得  $\mathbf{y}' = \mathbf{f}(\mathbf{x}')$  到  $\mathbf{y} \in C$  的距离最短, 并由引理B.3, 总能找到足够小的正实数  $M'$  使得

$$\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}_1\| = \|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x}_1)\| \geq M' \|\mathbf{x}' - \mathbf{x}_1\| = M' \delta_1$$

接下来我们将证明:

- i 如果  $\widetilde{M} = M' \delta_1 / 2$ , 那么上述的  $\mathbf{x}'$  在  $B$  的内部 (即不在  $B$  的边界上);
- ii 这一  $\mathbf{y}'$  就是  $\mathbf{y}$ 。

上面两条若得证, 则给定任一  $\mathbf{y}_1 \in \mathbf{f}(N)$ , 总有正实数  $\widetilde{M}$  (且具体地  $\widetilde{M} = M' \delta_1 / 2$ ) 使得开集  $C = \{\mathbf{y} | \|\mathbf{y} - \mathbf{y}_1\| < \widetilde{M}\}$  在  $\mathbf{f}(N)$  的内部。**II**也就得证了。

**i**的证明: 反证法。设  $\mathbf{x}'$  在  $B$  的边界上, 即  $\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}_1\| = \delta_1$ , 则由引理B.3, 总能找足够小的正实数  $M'$  使得

$$\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}_1\| = \|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x}_1)\| \geq M' \|\mathbf{x}' - \mathbf{x}_1\| = M' \delta_1$$

那么, 由三角不等式, 对任一  $\mathbf{y} \in C$  (即总有  $\|\mathbf{y} - \mathbf{y}_1\| < M'\delta_1/2$ ),

$$\begin{aligned}\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}\| &\geq \|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}_1\| - \|\mathbf{y} - \mathbf{y}_1\| \\ &> M'\delta_1 - \|\mathbf{y} - \mathbf{y}_1\| \\ &> M'\delta_1 - \frac{M'\delta_1}{2} \\ &= \frac{M'\delta_1}{2} \\ &> \|\mathbf{y} - \mathbf{y}_2\| \\ &= \|\mathbf{f}(\mathbf{x}_1) - \mathbf{y}\|\end{aligned}$$

但这与“ $\mathbf{y}'$  到  $\mathbf{y}$  的距离最短”相矛盾, 故  $\mathbf{x}'$  在  $B$  的内部。

**ii**的证明: 设到  $\mathbf{y}$  的距离平方函数

$$g(\mathbf{x}) = \|\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{y}\|^2 = (\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{y}) \cdot (\mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{y})$$

则  $\mathbf{x}'$  应使得该函数的一阶导数等于零, 即  $\left. \frac{dg(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}'} = \mathbf{0}$  (零变换)。由零变换性质和链式法则, 对任一  $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^n$ ,

$$0 = \left. \frac{dg(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}'} \mathbf{z} = 2(\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}) \cdot (\mathbf{L}(\mathbf{x}') \mathbf{z})$$

由于  $\mathbf{L}(\mathbf{x})$  在  $N$  上的每个值都是双射 (同构) 线性变换, 故有且只有一个向量  $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^n$  满足  $\mathbf{L}(\mathbf{x}') \mathbf{z} = \mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}$ 。故上式  $\Leftrightarrow$

$$0 = 2(\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}) \cdot (\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y}) \Leftrightarrow \mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{y} = \mathbf{0}$$

即, 只要  $\mathbf{x}' \in N$  是使  $\mathbf{y}' = \mathbf{f}(\mathbf{x}')$  到任一  $\mathbf{y} \in \mathbf{f}(N)$  的距离最短的点, 则  $\mathbf{f}(\mathbf{x}') = \mathbf{y}' = \mathbf{y}$ 。**ii**证毕。

**II**证毕。

**III**的证明: 按照导数的定义, 相当于要证明对任一  $\mathbf{x} \in N$ , 极限

$$\lim_{\mathbf{f}(\mathbf{x}') \rightarrow \mathbf{f}(\mathbf{x})} \frac{\mathbf{x}' - \mathbf{x} - \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x})(\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x}))}{\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\|} = \mathbf{0}$$

令未求极限前的比增量为  $\mathbf{s}$ , 即

$$\mathbf{s} = \frac{\mathbf{x}' - \mathbf{x} - \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x})(\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x}))}{\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\|}$$

由于  $\mathbf{L}(\mathbf{x})$  在  $\mathbf{x} \in N$  内都有定义, 故极限

$$\lim_{\mathbf{x}' \rightarrow \mathbf{x}} \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x})(\mathbf{x}' - \mathbf{x})}{\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|} = \mathbf{0}$$

令

$$\mathbf{r} = \frac{\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x})(\mathbf{x}' - \mathbf{x})}{\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|}$$

则  $\lim_{\mathbf{x}' \rightarrow \mathbf{x}} \mathbf{r} = \mathbf{0}$ 。对  $\mathbf{x}' \in N, \mathbf{x}' \neq \mathbf{x}$ ,  $\mathbf{s}$  可由  $\mathbf{r}$  表示为

$$\mathbf{s} = -\frac{\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|}{\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\|} \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) \mathbf{r}$$

由引理B.3, 存在足够小正实数  $M$  使得  $\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\| \geq M \|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|$ , 故有

$$0 \geq -\frac{\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|}{\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\|} \geq -\frac{1}{M}$$

即  $-\frac{\|\mathbf{x}' - \mathbf{x}\|}{\|\mathbf{f}(\mathbf{x}') - \mathbf{f}(\mathbf{x})\|}$  是有界的。

又由定理4.3的推论, 线性变换都是连续函数, 故由复合函数的连续性, 极限

$$\lim_{\mathbf{x}' \rightarrow \mathbf{x}} \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) \mathbf{r} = \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) \lim_{\mathbf{x}' \rightarrow \mathbf{x}} \mathbf{r} = \mathbf{0}$$

由于一个有界函数与一个有极限的函数的积的极限等于那个有极限的函数的极限\*, 故  $\lim_{\mathbf{x}' \rightarrow \mathbf{x}} \mathbf{s} = \mathbf{0}$ 。又由于当  $\mathbf{x}' \rightarrow \mathbf{x}$  时  $\mathbf{f}(\mathbf{x}') \rightarrow \mathbf{f}(\mathbf{x})$ , 由  $\mathbf{s}$  的形式有  $\lim_{\mathbf{x}' \rightarrow \mathbf{x}} \mathbf{s} = \mathbf{0} \Leftrightarrow \lim_{\mathbf{f}(\mathbf{x}') \rightarrow \mathbf{f}(\mathbf{x})} \mathbf{s} = \mathbf{0}$ 。  
III证毕。

IV的证明: 要证  $\mathbf{f}^{-1}$  的导函数连续, 即对任一  $\mathbf{x}_1 \in N, \mathbf{y}_1 = \mathbf{f}(\mathbf{x}_1)$  有

$$\lim_{\mathbf{y} \rightarrow \mathbf{y}_1} \left. \frac{d\mathbf{f}^{-1}(\mathbf{y})}{d\mathbf{y}} \right|_{\mathbf{y}=\mathbf{y}} = \left. \frac{d\mathbf{f}^{-1}(\mathbf{y})}{d\mathbf{y}} \right|_{\mathbf{y}=\mathbf{y}_1}$$

由III的证明我们已经有

$$\left. \frac{d\mathbf{f}^{-1}(\mathbf{y})}{d\mathbf{y}} \right|_{\mathbf{y}=\mathbf{y}} = \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}), \mathbf{y} = \mathbf{f}(\mathbf{x}), \forall \mathbf{x} \in N$$

故只需证

$$\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_1} \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) = \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1)$$

由引理B.3, 总存在足够小正实数  $M$  满足  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}) \mathbf{y}\| \geq M \|\mathbf{y}\| \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ , 故令  $\mathbf{z} = \mathbf{L}(\mathbf{x}) \mathbf{y}$ , 则  $\|\mathbf{z}\| \geq M \|\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) \mathbf{z}\|$ 。

由于  $\mathbf{f}$  是连续可微函数, 设  $\mathbf{x}_1 \in N$ , 对任一  $\epsilon' > 0$ , 总存在  $\delta > 0$ , 使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_1\| < \delta$  就有  $\|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_1)\| < \epsilon'$ 。具体的, 设由  $\delta$  定义的  $\mathbf{x}_1$  的邻域  $N_1 = \{\mathbf{x} \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_1\| < \delta\}$  在  $N$  的内部, 则对任一  $\mathbf{x} \in N_1$ , 以下不等式成立

$$\begin{aligned} \|(\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1)) \mathbf{z}\| &= \|\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) (\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_1)) \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1) \mathbf{z}\| \\ &\leq \frac{1}{M} \|(\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_1)) \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1) \mathbf{z}\| \\ &\leq \frac{1}{M} \|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_1)\| \|\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1) \mathbf{z}\| \\ &\leq \frac{1}{M^2} \|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_1)\| \|\mathbf{z}\| \end{aligned}$$

\*这个基本定理可由极限的  $\delta - \epsilon$  语言证明, 很多地方有, 此略。

由线性变换的范的定义（最大下界），上述不等式  $\Leftrightarrow$

$$\|\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1)\| \leq \frac{1}{M^2} \|\mathbf{L}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}(\mathbf{x}_1)\| \leq \frac{\epsilon'}{M^2}$$

令  $\epsilon = \frac{\epsilon'}{M^2}$ ，我们就有对于任一  $\mathbf{x}_1 \in N$  和任一  $\epsilon > 0$ ，总有  $\delta > 0$  使得只要  $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_1\| < \delta$  就有  $\|\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) - \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1)\| < \epsilon$ 。具体地，这个  $\delta$  总存在是由于  $M$  总存在。这相当于说  $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_1} \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}) = \mathbf{L}^{-1}(\mathbf{x}_1)$ ，**IV**证毕。  $\square$

## 附录 C 曲线坐标系

在欧几里得几何中，欧几里得空间  $\mathcal{E}$  中的点  $X \in \mathcal{E}$  是客观的。若向量空间  $\mathcal{V}$  是  $\mathcal{E}$  的平移空间，则选定  $\mathcal{E}$  中某点  $O \in \mathcal{E}$  为原点， $\mathcal{E}$  中任一点均能与  $\mathcal{V}$  中的一个向量唯一地对应。或再选择  $\mathcal{V}$  的一组基  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$ ，则  $\mathcal{E}$  中的任一点均能与  $\mathbb{R}^n$  中的一个有序实数  $n$  元组唯一地对应，其中  $n = \dim \mathcal{V}$  是欧几里得空间  $\mathcal{E}$  的维数。由于同维数向量空间之间均同构，我们经常在讨论时直接以作为向量空间的  $\mathbb{R}^n$  作为  $\mathcal{E}$  的平移空间，并默认选择  $\{(1, \dots, 0), \dots, (0, \dots, 1)\}$  为基（即标准基），使得任一点  $X \in \mathcal{E}$  的坐标  $x_1, \dots, x_n$  就是该点的位置向量  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ ,  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)$ 。事实上，若记标准基为  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$ ，则  $\mathbf{x} = x_1 \hat{\mathbf{e}}_1 + \dots + x_n \hat{\mathbf{e}}_n$ ，只是向量  $\mathbf{x}$  的其中一种表出。

需要注意的是在线性代数中，虽然同维数的向量空间是同构的，但是在它们之间的映射关系当中，值域与到达域仍然是两个不同的空间。来自这两个不同空间的向量之间的直接运算是没有定义的。尤其是，当我们为了方便，将不同向量空间的向量都转为  $\mathbb{R}^n$  来研究时，我们更要注意这些向量是否来自不同空间。

在涉及对位置向量的线性变换运算时，我们进一步规定  $\mathbb{R}^n$  中的向量写成  $n \times 1$  矩阵，以便线性变换作用某向量可表示为相应的矩阵乘法。由于实数域上的矩阵空间  $\mathbb{R}^{n \times n}$  与线性算符空间  $\mathcal{L}(\mathcal{V})$  同构，故关于线性算符与向量的代数关系可用标准基下的矩阵运算证明，而不影响其在任一基下的成立。具体地，线性算符和向量在不同基下的坐标变换通过基变换公式和坐标变换公式而相互等价。

在本节中我们将看到，空间位置的曲线坐标不是基变换与坐标变换所能处理的。曲线坐标的变换是一套基于特定原则而建立的规则。

我们在大一的数学课中已经学过二维的极坐标，三维的柱坐标、球坐标。这里就不再重复这些基本知识了。我们直接介绍一般的情况。然后以我们已经学过的柱坐标为例，来理解这些一般描述到底说了和做了什么。

## C.1 位置向量的变换

设函数  $T: \mathbb{R}^n \supset \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}^n$  可逆且连续可微。若  $\mathbf{u} \in \mathcal{U}, \mathbf{x} = T(\mathbf{u}) \in \mathcal{D} \subseteq \mathbb{R}^n$ , 即  $\mathcal{D} = \text{ran} T$ ,  $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_n)^\top, \mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)^\top$ , 则可以有如下记法的式子:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = T \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} = T^{-1} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

我们注意到, 在映射  $T$  下, 向量  $\mathbf{u}$  和  $\mathbf{x}$  分别属于不同的向量空间  $\mathcal{U}$  和  $\mathcal{D}$ , 且  $u_i, x_i$  是这两个空间下的标准基下的坐标。为明确这是两个不同的空间, 我们将  $\mathcal{U}$  下的标准基记为  $\{\hat{\mathbf{f}}_i\}$ , 将  $\mathcal{D}$  下的标准基记为  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$ , 于是  $\mathbf{u} = \sum_{i=1}^n u_i \hat{\mathbf{f}}_i, \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \hat{\mathbf{e}}_i$ 。

若简记  $\mathbf{x}(\mathbf{u}) \equiv T(\mathbf{u}), \mathbf{u}(\mathbf{x}) \equiv T^{-1}(\mathbf{x})$ , 则分别由可逆函数性质和反函数定理, 导数  $\frac{d\mathbf{x}}{d\mathbf{u}}$  满秩且  $\frac{d\mathbf{u}}{d\mathbf{x}} = \left(\frac{d\mathbf{x}}{d\mathbf{u}}\right)^{-1}$ 。  $\frac{d\mathbf{x}}{d\mathbf{u}}$  在标准基  $\{\hat{\mathbf{f}}_i\}, \{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  下的矩阵 (即函数  $T$  的雅可比矩阵) 是:

$$\left(\frac{d\mathbf{x}}{d\mathbf{u}}\right)_{\{\hat{\mathbf{f}}_i\}, \{\hat{\mathbf{e}}_i\}} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x_1}{\partial u_1} & \cdots & \frac{\partial x_1}{\partial u_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial x_n}{\partial u_1} & \cdots & \frac{\partial x_n}{\partial u_n} \end{pmatrix}$$

我们把这个矩阵的列向量记为  $\mathbf{c}_i = \left(\frac{\partial x_1}{\partial u_i}, \dots, \frac{\partial x_n}{\partial u_i}\right)^\top = \sum_{j=1}^n \frac{\partial x_j}{\partial u_i} \hat{\mathbf{e}}_j, i = 1, \dots, n$ , 则  $\mathbf{c}_i$  线性无关, 可作为  $\mathcal{D}$  的一组基。进一步对其归一化, 记  $\hat{\mathbf{c}}_i = h_i^{-1} \mathbf{c}_i$ , 其中  $h_i = \left\| \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial u_i} \right\|$ , 则  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  可作为  $\mathcal{D}$  的一组单位基。注意到,  $\mathbf{c}_i$  和  $\hat{\mathbf{c}}_i$  都是  $\mathbf{u}$  的函数。由于映射  $T$  是双射, 这意味着  $\mathbf{c}_i$  和  $\hat{\mathbf{c}}_i$  都是  $\mathbf{x}$  的函数, 它们 (一般地) 不是常向量。如果如果我们把  $\mathbf{c}_i$  作为基 (把  $\hat{\mathbf{c}}_i$  作为单位基), 则每个向量  $\mathbf{x} \in \mathcal{D}$  的基变换与坐标变换公式都是不同的。这跟以往我们知道的常基向量之间的基变换和坐标变换情况不同。

几何方面, 考虑  $\mathcal{U}$  中一点  $\mathbf{u}_0$  通过  $T$  所对应的  $\mathcal{D}$  中一点  $\mathbf{x}_0$ 。若仅留  $\mathbf{u}_0$  的第  $i$  个坐标为变量, 其余坐标保持不变, 所得到的  $\mathbf{x}(\mathbf{u})|_{u_{j \neq i} = u_{0j}}, i = 1, \dots, n$  就是  $\mathcal{D}$  中的  $n$  条曲线的参数方程 (参数域是  $\mathcal{U}$ ), 它们相交于点  $\mathbf{x}_0$ ,  $\hat{\mathbf{c}}_i$  是第  $i$  条曲线在点  $\mathbf{x}_0$  处的单位切向量。若仅留  $\mathbf{u}_0$  的第  $i$  个坐标为常量, 其余坐标为变量, 所得到的  $\mathbf{x}(\mathbf{u})|_{u_i = u_{i0}}, i = 1, \dots, n$  是  $\mathcal{D}$  中的  $n$  个  $(n-1)$  维曲面的参数方程 (参数域是  $\mathcal{U}$ ), 它们并于点  $\mathbf{x}_0$ 。

现在我们用基  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  来重新表出点  $\mathbf{x}_0$ , 则其坐标为

$$x_{0i}^c = (\mathbf{x}_0 | \hat{\mathbf{c}}_i(\mathbf{u}_0)) = h_i(\mathbf{u}_0)^{-1} \sum_{j=1}^n x_{0j} \frac{\partial x_j(\mathbf{u})}{\partial u_i} \Big|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}_0}, i = 1, \dots, n$$

这是由  $\{\hat{\mathbf{e}}_i\}$  到  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  的坐标变换公式。而相应的基变换公式，由之间的关系知为

$$\hat{\mathbf{c}}_i(\mathbf{u}_0) = h_i(\mathbf{u}_0)^{-1} \sum_{j=1}^n \frac{\partial x_j(\mathbf{u})}{\partial u_i} \bigg|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}_0} \hat{\mathbf{e}}_j, i = 1, \dots, n$$

其中  $h_i(\mathbf{u}_0) = \left\| \frac{\partial \mathbf{x}(\mathbf{u})}{\partial u_i} \bigg|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}_0} \right\|$ 。显然我们强调了这套变换关于  $\mathbf{u}_0$ （通过双射  $T$  也就是  $\mathbf{x}_0$  本身）的依赖性。

总之，我们由连续可微双射  $T$ ，可为空间  $\mathcal{D}$  中的第  $i$  个点构建的  $n$  条交于该点的不重合曲线参数方程  $\mathbf{x}(\mathbf{u})|_{u_j \neq i = u_{0j}}, i = 1, \dots, n$ ，就可以把该点坐标重新表示为以这些曲线在该点处的单位切向量为基下的坐标。这样的表述，描述了一件发生在空间  $\mathcal{D}$  之内的基变换，只不过涉及到的曲线方程参数域是  $\mathcal{U}$ 。我们称由基  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\} \subset \mathcal{D}$  所代表的坐标系为空间  $\mathcal{D}$  的曲线坐标系。

下面我们以柱坐标为例，重述一次上面的抽象描述。

**例 C.1 (柱坐标).** 设函数  $T: \mathbb{R}^3 \supset \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}^3$ 。若记  $\mathbf{u} = (r, \theta, z)^\top = r\hat{\mathbf{f}}_1 + \theta\hat{\mathbf{f}}_2 + z\hat{\mathbf{f}}_3 \in \mathcal{U}$ ，则区域  $\mathcal{U}$  是： $r \in (0, +\infty), \theta \in [0, 2\pi), z \in \mathbb{R}$ 。若记  $\mathbf{x} = (x, y, z)^\top = x\hat{\mathbf{e}}_1 + y\hat{\mathbf{e}}_2 + z\hat{\mathbf{e}}_3 \in \mathcal{D}$ ，则  $\mathcal{D}$  是除直线  $x = y = 0$  外的整个  $\mathbb{R}^3$  区域。函数  $T$  的具体定义为：

$$T: \begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \\ z = z \end{cases}, T^{-1} \begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta = \arctan(y/x) \\ z = z \end{cases}$$

可验  $T$  是连续可微双射，其雅可比矩阵是

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \theta} & \frac{\partial x}{\partial z} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \theta} & \frac{\partial y}{\partial z} \\ \frac{\partial z}{\partial r} & \frac{\partial z}{\partial \theta} & \frac{\partial z}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -r \sin \theta & 0 \\ \sin \theta & r \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{c}_1 = (\cos \theta, \sin \theta, 0)^\top, \quad h_1 = 1, \quad \hat{\mathbf{c}}_1 = (\cos \theta, \sin \theta, 0)^\top$$

$$\mathbf{c}_2 = (-r \sin \theta, r \cos \theta, 0)^\top, \quad h_2 = r, \quad \hat{\mathbf{c}}_2 = (-\sin \theta, \cos \theta, 0)^\top$$

$$\mathbf{c}_3 = (0, 0, 1)^\top, \quad h_3 = 1, \quad \hat{\mathbf{c}}_3 = (0, 0, 1)^\top$$

我们发现，在柱坐标这一例子中， $\mathbf{c}_i$  两两正交。球坐标也有此性质。但一般地，曲线坐标系仅要求  $\mathbf{c}_i$  线性无关。正交的好处之一是，点乘的曲线坐标运算仍然是我们熟悉的那个公式（直接把相应坐标相乘后加起来）。但我们将会看到，这里的曲线坐标并不是  $(r, \theta, z)$ ！

几何方面，给定  $\mathcal{U}$  中一点  $\mathbf{u}_0 = (r_0, \theta_0, z_0)^\top$ ，映射  $T$  定义了  $\mathcal{D}$  中的三条曲线，它们的参数方程分别是：

$$\begin{cases} x = r \cos \theta_0 \\ y = r \sin \theta_0 \\ z = z_0 \end{cases}, \begin{cases} x = r_0 \cos \theta \\ y = r_0 \sin \theta \\ z = z_0 \end{cases}, \begin{cases} x = r_0 \cos \theta_0 \\ y = r_0 \sin \theta_0 \\ z = z \end{cases}$$

实际上第一条曲线是高  $z_0$  处, 从  $z$  轴出发向  $\theta_0$  方向平行于  $x-y$  平面的射线。第二条曲线是高  $z_0$  处, 绕  $z$  轴半径为  $r_0$  平行于  $x-y$  平面的圆。第三条曲线是过  $\mathbf{x}_0$  点与  $z$  轴平行的直线。映射  $T$  同时也定义了  $\mathcal{D}$  中的三个曲面。第一个是以  $z$  轴为轴心半径为  $r_0$  的圆柱面, 单位法向量是  $\hat{\mathbf{c}}_3$ 。第二个是与  $x-y$  平面平行, 高  $z_0$  处的平面, 单位切向量为  $\hat{\mathbf{c}}_2$ 。第三个是过  $z$  轴与  $z$  轴平行, 向  $\theta_0$  方向延伸的平面, 单位切向量是  $\hat{\mathbf{c}}_1$ 。这三条曲线、三个曲面, 都交于  $\mathbf{x}_0$  点。

点  $\mathbf{x}_0$  在基  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  下的坐标是 (代入之前给出的一般公式):

$$\begin{cases} x_{01}^c = x \cos \theta + y \sin \theta = r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ x_{02}^c = 0 \quad \text{第二个切向量总是与位置向量垂直的。} \\ x_{03}^c = z \end{cases}$$

因此  $\mathbf{x}_0 = \sqrt{x^2 + y^2}\hat{\mathbf{c}}_1 + 0\hat{\mathbf{c}}_2 + z\hat{\mathbf{c}}_3$ 。如果把坐标换成用  $r, \theta, z$  来表示的形式, 那么  $\mathbf{x}_0 = r\hat{\mathbf{c}}_1 + 0\hat{\mathbf{c}}_2 + z\hat{\mathbf{c}}_3$ , 可见坐标并非是  $(r, \theta, z)$ 。这是因为,  $(r, \theta, z)$  是空间  $\mathcal{U}$  的向量  $\mathbf{u}$  的直角坐标 (标准基  $\{\hat{\mathbf{f}}_i\}$  下的), 而  $\mathbf{x}_0$  是空间  $\mathcal{D}$  的向量。读者可以类似地验算球坐标下的情况。由此可知, 我们平时习惯讨论的, “空间某点的柱坐标” 并非该点在同向量空间中的不同基下的坐标, 而是不同向量空间各自直角坐标系下的坐标。上面的  $x_{0i}^c$  才是真正意义的同一空间、同一位置向量的曲线坐标 (“在这一空间的曲线上的基下的坐标”)。惯例上, 常将  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  写成诸如  $\{\hat{\mathbf{e}}_r, \hat{\mathbf{e}}_\theta, \hat{\mathbf{e}}_z\}$  或者  $\{\hat{\mathbf{r}}, \hat{\boldsymbol{\theta}}, \hat{\mathbf{z}}\}$  的形式。例如,  $\mathbf{x} = x\hat{\mathbf{e}}_1 + y\hat{\mathbf{e}}_2 + z\hat{\mathbf{e}}_3 = r\hat{\mathbf{r}} + z\hat{\mathbf{z}}$ 。

## C.2 场函数的导数

设  $f: \mathcal{D} \subseteq \mathcal{N} \rightarrow \mathcal{F}$  是定义在  $\mathcal{D}$  的子集  $\mathcal{N}$  上的函数。也就是说, 函数  $T$  定义了一个参数方程规定的  $n$  维空间区域  $\mathcal{D}$ , 而  $f$  是  $\mathcal{D}$  内的一个场函数。若  $\mathbf{x} \in \mathcal{N}$ , 则  $f(\mathbf{x}) \in \mathcal{F}$ 。在之前的讨论中我们已经知道, 有了双射  $T$ , 我们就能用参数  $\mathbf{u} \in \mathcal{U}$  来表示  $\mathcal{D}$  中的位置, 故可记  $f^u(\mathbf{u}) \equiv f(T(\mathbf{u}))$ 。  $f^u$  与  $f$  的函数表达式一般是不同的 (除了  $T$  是恒等映射的平凡情况), 但在实际常见的惯例中常常不加区分地把  $f^u$  也记成  $f$ 。在后面的例子中我们将看到更多惯例问题。所幸  $f^u$  与  $f$  是同属于一个空间  $\mathcal{F}$  的元素。这里的  $\mathcal{F}$  可以是一个标量、向量或张量的空间。

我们考虑位置向量的微分  $d\mathbf{x}$ , 如果把它写成坐标微元的向量:  $d\mathbf{x} = \sum_{i=1}^3 dx_i \hat{\mathbf{e}}_i$ , 则由函数微分定义有  $d\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \frac{\partial x_i}{\partial u_j} du_j \hat{\mathbf{e}}_i = \sum_{j=1}^n \hat{\mathbf{c}}_j h_j du_j$ 。视  $\hat{\mathbf{c}}_i$  为另一组基的时, 可进一步记为

$$d\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n dx_i^c \hat{\mathbf{c}}_i, \quad dx_i^c = h_i du_i, i = 1, \dots, n$$



这个关系后面会用到。

$f$  在点  $\mathbf{x}_0$  处的导数是  $\left. \frac{df(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}$ 。但在使用曲线坐标讨论问题时,我们经常已知的是  $\mathbf{u} \in \mathcal{U}$  和  $f^u(\mathbf{u})$ , 可直接计算的导数是  $\left. \frac{df^u(\mathbf{u})}{d\mathbf{u}} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)}$ , 但这并非性质场  $f$  在  $\mathcal{D}$  空间上的导数, 应用时不能直接拿去作用于  $\mathcal{D}$  空间上的位移向量。我们希望得到的是空间  $\mathcal{D}$  上的函数导数在曲线坐标系的基  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  下的坐标矩阵, 它可以作用于微元  $d\mathbf{x}$  在相同基下的矩阵  $(dx_1^c, \dots, dx_n^c)^\top$ 。我们从以下等式关系出发

$$df(\mathbf{x}_0) = df^u(\mathbf{u}(\mathbf{x}_0))$$

等式左边:

$$\begin{aligned} df(\mathbf{x}_0) &= \mathbf{L}_{\mathbf{x}_0} d\mathbf{x} \\ &= \left( \left. \frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_1} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \dots \left. \frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_n} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0} \right) \begin{pmatrix} dx_1 \\ \vdots \\ dx_n \end{pmatrix} \quad \text{这是在基 } \{\hat{\mathbf{e}}_i\} \text{ 下的坐标式。} \end{aligned}$$

其中  $\mathbf{L}_{\mathbf{x}_0} \equiv \left. \frac{df(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}$  是函数  $f(\mathbf{x})$  在点  $\mathbf{x}_0$  处的导数。等式右边:

$$\begin{aligned} df^u(\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)) &= \mathbf{L}_{\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)}^u d\mathbf{u} \quad \mathbf{L}_{\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)}^u \text{ 是空间 } \mathcal{U} \text{ 上的线性变换。} \\ &= \left( \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_1} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \dots \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_n} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \right) \begin{pmatrix} du_1 \\ \vdots \\ du_n \end{pmatrix} \\ &\quad \text{这是在空间 } \mathcal{U} \text{ 中的基 } \{\hat{\mathbf{f}}_i\} \text{ 下的坐标式。} \\ &= \left( \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_1} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \dots \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_n} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \right) \begin{pmatrix} h_1^{-1} h_1 du_1 \\ \vdots \\ h_n^{-1} h_n du_n \end{pmatrix} \\ &= \left( h_1^{-1} \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_1} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \dots h_n^{-1} \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_n} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \right) \begin{pmatrix} dx_1^c \\ \vdots \\ dx_n^c \end{pmatrix} \end{aligned}$$

这是在空间  $\mathcal{D}$  中的基  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  下的坐标式。

比较可知,  $\mathbf{L}_{\mathbf{x}_0}$  在基  $\{\hat{\mathbf{c}}_i\}$  下的矩阵就是

$$\left( h_1^{-1} \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_1} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \dots h_n^{-1} \left. \frac{\partial f^u(\mathbf{u})}{\partial u_n} \right|_{\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{x}_0)} \right)$$



## 参考文献



- [1] COLEMAN B D, MARKOVITZ H, NOLL W. Viscometric Flows of Non-Newtonian Fluids: vol. 5[M]. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 1966.
- [2] 周胜林, 刘西民. 线性代数与解析几何[M]. 高等教育出版社, 2012.
- [3] HOFFMAN K, KUNZE R. Linear Algebra[M]. 2nd ed. Prentice-Hall, Inc., 1971.
- [4] HASSANI S. Mathematical physics : a modern introduction to its foundations[M]. New York: Springer, 1999.
- [5] AUDIN M. Geometry[M]. Berlin: Springer, 2002.
- [6] BERGER M. Geometry I[M]. Springer-Verlag, 1987.
- [7] 王全迪, 郭艾, 杨立洪. 高等数学 (上册) [M]. 高等教育出版社, 2009.
- [8] 王全迪, 郭艾, 杨立洪. 高等数学 (下册) [M]. 高等教育出版社, 2009.
- [9] WILLIAMSON R E, CROWELL R H, TROTTER H F. Calculus of Vector Functions[M]. 3rd ed. Prentice Hall, Inc., 1972.
- [10] REISS J, SPRENGER J. Scientific Objectivity[G]//ZALTA E N. The Stanford Encyclopedia of Philosophy. Winter 2020. Metaphysics Research Lab, Stanford University, 2020.