

## 1.2 线性方程的几何理解

线性代数的基本问题是求解有 $n$ 个未知数的 $n$ 个线性方程。（这是线性代数的核心挑战，即通过给定的线性方程组找到满足这些方程的未知数值。这是许多数学分支和实际应用中的基础任务，涉及到从简单的二维直线交叉点到复杂系统模拟的各种问题。）

来个例子：

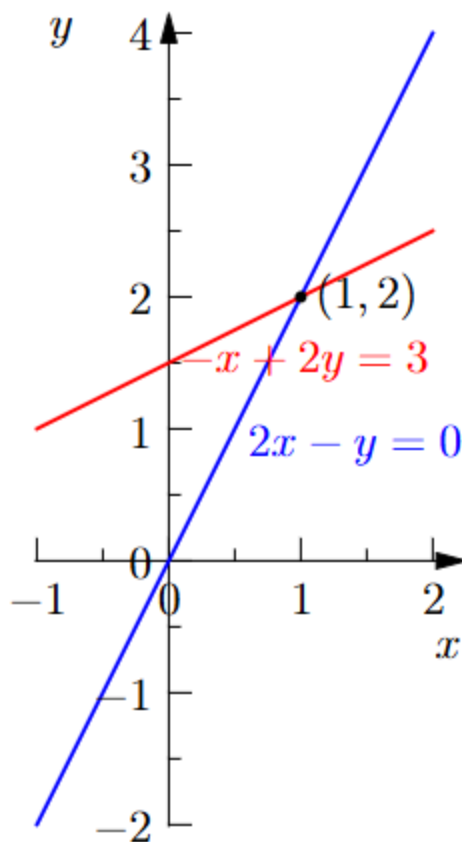
$$2x - y = 0$$

$$-x + 2y = 3.$$

那么对于这个我们将从三个维度去看待这个方程组。

### 1维度一：行空间

想想有一个二维的平面直角坐标系，然后我们需要画出两条直线，这两条直线分别是 $2x - y = 0$ 和 $-x + 2y = 3$ 的几何体现。



交点正好是这个方程组的解。

如果方程组为三维的  
给定线性方程组：

$$\begin{aligned}2x - y + z &= 0 \\ -x + 2y + 2z &= 3 \\ -x + 4y - 2z &= 4\end{aligned}$$

可以写成矩阵形式：

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & 2 \\ -1 & 4 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

那么我们需要在三维空间中去画出这三个面（由于是三维的，所以他的几何表示是面而不是线）的交（可能是点，可能是线），这就是他们的解（如果有的话。）

## 2维度二：列空间（这里就引入向量了）

还是这个例子：

$$\begin{aligned}2x - y &= 0 \\ -x + 2y &= 3\end{aligned}$$

我们把这个方程组转化：

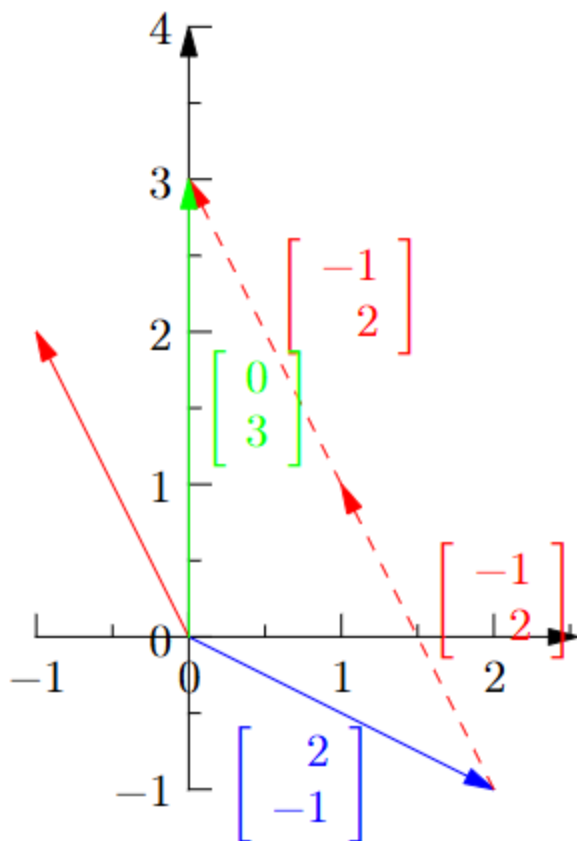
$$x \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix} + y \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$$

给定两个向量  $c$  和  $d$  以及标量  $x$  和  $y$ ，则  $xc + yd$  之和称为  $c$  和  $d$  的线性组合。线性组合在整个课程中很重要。我们可以再抽象理解一下：

通过改变  $x, y$  这两个值去变化对应矩阵，然后得到结果。

（也可以这么理解，有两个矩阵，两个数，需要通过组合去得到另外的向量！）

那么我们画出对于的向量：



我们可知当 $x = 1$ 以及 $y = 2$ 时是正确解，那么我们反向代入一下，那么我们通过向量的移动可以得到最后的结果。

同样的，当我们把维度上升到三时，也不过是三段向量的移动而已。  
所以当 $x$ 与 $y$ 我们取任意值的时候，理论上是可以填满整个平面的！

### 3维度三：矩阵图

还是相同例子：

$$\begin{aligned} 2x - y &= 0 \\ -x + 2y &= 3 \end{aligned}$$

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}.$$

变成矩阵之间的变换：

矩阵  $A =$

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

称 $A$ 为系数矩阵。

矩阵  $B =$

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

称为未知数的向量。

最后形成结果。

## 4矩阵乘法(后续有专门章节，这里简单说明是为了后面两讲的学习做铺垫)

当然，我们这里提一下矩阵的乘法

$$\begin{bmatrix} 2 & 5 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = ?$$

怎么计算（前者称为A，后者称为x）：

### 4.1法一（列向量与矩阵）（行向量与矩阵）：

（列向量与矩阵）：一种方法是将  $x$  的项视为矩阵的列向量的线性组合的系数：

$$\begin{bmatrix} 2 & 5 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = 1 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 \\ 7 \end{bmatrix}.$$

表明  $Ax$  是  $A$  列的线性组合。

（行向量与矩阵）：

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 5 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} = 1 \begin{bmatrix} 2 & 5 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 11 \end{bmatrix}.$$

如果大家观察这个过程，无非是矩阵行与矩阵列的线性组合！

### 4.2法二：

通过将  $A$  的每一行的点积与向量  $x$  来计算乘积  $Ax$ ：

$$\begin{bmatrix} 2 & 5 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \cdot 1 + 5 \cdot 2 \\ 1 \cdot 1 + 3 \cdot 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 \\ 7 \end{bmatrix}.$$

下面的三个方法不是重点，同样也不便于你去理解矩阵的乘法规则，但是不妨碍他们是很快的运算方法，在考试的时候有下面的这些方法，你的运算会快很多！这在考试中至关重要！

### 4.3法三：

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} = 1 \times [2, 0, 0] + 2 \times [0, 1, 0] + 3 \times [0, 0, 3]$$

等于：

$$[2, 2, 9]$$

## 4.4 法四：

由法三衍生而来：可知的是如果以行为准则，那么是以左边为行。

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$$

$$b_1 = 1 \times [1, 0, 0] + 0 \times [0, 1, 0] + 0 \times [0, -2, 1] = [1, 0, 0]$$

$$b_2 = -3 \times [1, 0, 0] + 1 \times [0, 1, 0] + 0 \times [0, -2, 1] = [-3, 1, 0]$$

$$b_3 = 0 \times [1, 0, 0] + 0 \times [0, 1, 0] + 1 \times [0, -2, 1] = [0, -2, 1]$$

那么他的结果是：

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$

## 4.5 法五：

由法一为准则，一右边为行！

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix} = [b_1 \ b_2 \ b_3]$$

$$b_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix} \times 1 + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \times 0 + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \times 0 = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$b_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix} \times 0 + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \times 1 + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \times -2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

$$b_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix} \times 0 + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \times 0 + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \times 1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

那么他的结果是：

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$

## 5.线性独立（也叫做矩阵的可解性或者线性无关）

线性无关（Linear Independence）在列向量和矩阵图像中，方程右边是一个向量  $\mathbf{b}$ 。给定一个矩阵  $A$ ，我们是否能对所有可能的向量  $\mathbf{b}$  解出：

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

换句话说，这些列向量的所有线性组合是否能够填满整个  $xy$  平面（在二维情况）或三维空间？解释 这里讨论的是一个重要的线性代数概念：**矩阵的可解性**。下面是解释：

- 矩阵  $A$  的每一列可以看作一个向量。 $A\mathbf{x}$  实际上就是这些列向量的线性组合。
- 所以问题转化为：这些列向量的线性组合能不能“覆盖”整个空间（二维平面、三维空间等）？
- 如果可以覆盖整个空间，那么对于任意给定的  $\mathbf{b}$ ，这个方程都有解。
- 如果不能覆盖整个空间，说明有些  $\mathbf{b}$  是无法通过这些列向量组合得到的。如果答案是“否”，我们就称  $A$  是一个 **奇异矩阵（singular matrix）**。在这种情况下，它的列向量是 **线性相关（linearly dependent）** 的；所有这些向量的线性组合都位于：- 一个点、一条直线（二维情况）- 或者一个点、一条直线、一个平面（三维情况）上 它们不能填满整个空间。
  - 概念详解 - **奇异矩阵（Singular Matrix）**：指不可逆的矩阵，通常是因为其列向量之间存在某种“重复”或“冗余”的关系。
  - **线性相关（Linearly Dependent）**：意味着至少有一个向量可以用其他向量的线性组合表示。
  - 举例说明：
    - 在二维空间中，如果两个列向量方向相同（共线），那它们的线性组合只能形成一条直线，而不是整个平面。- 在三维空间中，如果三个列向量共面，那它们的线性组合也只能在一个平面上，而不是整个三维空间。总结这段话的核心思想是：> 我们可以通过研究矩阵  $A$  的列向量之间的线性关系，来判断是否对任何  $\mathbf{b}$  都能求解

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

如果列向量是 **线性无关（linearly independent）** 的，那么它们能“撑起”整个空间，方程有解；如果列向量是 **线性相关** 的，则不能覆盖整个空间，此时矩阵是 **奇异** 的，某些  $\mathbf{b}$  就无法被表示出来。

## 6 习题课

问题 1.1：

（《线性代数导论》：斯特兰格，第1章第3节，第4题） 找到一个组合  $x_1\vec{w}_1 + x_2\vec{w}_2 + x_3\vec{w}_3$ ，使其

结果为零向量：

$$\vec{w}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}, \quad \vec{w}_2 = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{bmatrix}, \quad \vec{w}_3 = \begin{bmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{bmatrix}$$

说明这些向量是 **线性相关的**。这三个向量位于一个平面内。以这些向量为列向量的矩阵  $W$  不可逆。我们这么来看这个题： 我们可以通过寻找非零解来验证这些向量是否线性相关。考虑以下方程：

$$x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

这可以写成矩阵形式：

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \\ 3 & 6 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

线性相关性的检验： 为了确定是否存在非零解，我们可以计算该矩阵的行列式：

$$\det(W) = \begin{vmatrix} 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \\ 3 & 6 & 9 \end{vmatrix}$$

这个题目非常有意思，他是有着一个非常重要的内在的思想，就是存在一组系数使得矩阵的列向量组合为0，那么就是说明该矩阵的列向量线性相关的，反之则无关。（这么想，如果几个向量可以简化为0，说明他们在同一平面内，那么无论如何不可以填满整个的空间！注意：二维的就是在同一方向上）

用国内的术语来说就是如果行列式的值为零，这意味着矩阵  $W$  是奇异的（不可逆的），因此这些向量是 **线性相关的**。 结论： 这些向量位于同一个平面上，不能“撑起”整个三维空间。因此，存在一组不全为零的系数  $x_1, x_2, x_3$ ，使得上述线性组合等于零向量。

**问题1.2： 计算以下矩阵与向量的乘积：**

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 3 \\ 4 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

**问题1.3： 判断对错： 一个3行2列的矩阵A乘以一个2行3列的矩阵B等于一个3行3列的矩阵AB。如果这是错误的，请写出一个正确的类似句子。**

**解答：**

**1：**

我们需要找到标量  $x_1, x_2$  和  $x_3$ ，使得向量  $\vec{w}_1, \vec{w}_2$  和  $\vec{w}_3$  的线性组合等于零向量。也就是说，我们需要解方程：

$$x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

这可以写成一个线性方程组：

$$\begin{cases} x_1 + 4x_2 + 7x_3 = 0 \\ 2x_1 + 5x_2 + 8x_3 = 0 \\ 3x_1 + 6x_2 + 9x_3 = 0 \end{cases}$$

我们可以使用高斯消元法来解这个方程组。首先，写出该方程组的增广矩阵：

$$\left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & 7 & 0 \\ 2 & 5 & 8 & 0 \\ 3 & 6 & 9 & 0 \end{array} \right]$$

第一步：从第二行减去第一行的两倍

$$R_2 \leftarrow R_2 - 2R_1 \Rightarrow \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & 7 & 0 \\ 0 & -3 & -6 & 0 \\ 3 & 6 & 9 & 0 \end{array} \right]$$

第二步：从第三行减去第一行的三倍

$$R_3 \leftarrow R_3 - 3R_1 \Rightarrow \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & 7 & 0 \\ 0 & -3 & -6 & 0 \\ 0 & -6 & -12 & 0 \end{array} \right]$$

第三步：从第三行减去第二行的两倍

$$R_3 \leftarrow R_3 - 2R_2 \Rightarrow \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & 7 & 0 \\ 0 & -3 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

这个简化后的矩阵告诉我们，第三个方程是前两个方程的线性组合，因此可以忽略。现在我们有如下简化系统：

$$\begin{cases} x_1 + 4x_2 + 7x_3 = 0 \\ -3x_2 - 6x_3 = 0 \end{cases}$$

解第二个方程：

$$-3x_2 = 6x_3 \Rightarrow x_2 = -2x_3$$

将

$$x_2 = -2x_3$$



代入第一个方程：

$$x_1 + 4(-2x_3) + 7x_3 = 0 \Rightarrow x_1 - 8x_3 + 7x_3 = 0 \Rightarrow x_1 - x_3 = 0 \Rightarrow x_1 = x_3$$

因此，通解为：

$$x_1 = x_3, \quad x_2 = -2x_3$$

我们可以选择  $x_3 = 1$  作为特解，于是：

$$x_1 = 1, \quad x_2 = -2, \quad x_3 = 1$$

---

结论：

存在一组**非零系数**  $x_1, x_2, x_3$ ，使得这些向量的线性组合为零向量，说明向量  $\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_3$  是 **线性相关的**。

这三个向量位于同一个平面内，以这些向量为列向量构成的矩阵不可逆。

**2：**

我们逐行计算：

- 第一行：

$$1 \cdot 3 + 2 \cdot (-2) + 0 \cdot 1 = 3 - 4 + 0 = -1$$

- 第二行：

$$2 \cdot 3 + 0 \cdot (-2) + 3 \cdot 1 = 6 + 0 + 3 = 9$$

- 第三行：

$$4 \cdot 3 + 1 \cdot (-2) + 1 \cdot 1 = 12 - 2 + 1 = 11$$

因此，乘积结果是：

$$\begin{bmatrix} -1 \\ 9 \\ 11 \end{bmatrix}$$

**3：**

解答：这个陈述是错误的。为了进行矩阵乘法，第一个矩阵A的列数必须等于第二个矩阵B的行数。乘积AB的行数将与第一个矩阵相同，列数将与第二个矩阵相同：

A（m行n列）乘以B（n行p列）等于AB（m行p列）。

这里的第三题揭露了一个矩阵乘法的重要定理，这个定理会经常使用的！

阅读：对于本节内容推荐阅读introduction to Linear Algebra 的 1.1 1.2 2.1这三节内容。