

# 第二章 Matrix Algebra

§ 2.6 Subspaces of Rn Rn的子空间

§ 2.7 Dimension and Rank 维度和秩

2020 年 11 月 11 日,中山大学南校区



# 线性空间



## 线性空间

# 定义

设 V 是一个非空集合,  $\mathbb{R}$  为实数域。如果在 V 中定义了一个加法,即对于任意两个元素  $\alpha$ ,  $\beta \in V$ , 总有唯一的一个元素  $V = \alpha + \beta \in V$  与之对应;在 V 中又定义了一个数与元素的 **乘法(简称数乘)**,即对于任何一数  $\lambda \in \mathbb{R}$  与任一元素  $\alpha \in V$ ,总有唯一的一个元素  $\delta \in V$  与之对应,称为  $\lambda$  与  $\alpha$  的数量乘积,记作  $\delta = \lambda \alpha$ ,

并且满足八条运算规律(设  $\alpha$ ,  $\beta$ ,  $\nu \in V$ ,  $\lambda$ ,  $\mu \in \mathbb{R}$ ):

• • • • • •

### 线性空间



• • • • • •

$$(1) \alpha + \beta = \beta + \alpha;$$

$$(2) (\alpha + \beta) + v = \alpha + (\beta + v);$$

- (3) 在 V 中存在零元素  $\mathbf{0}$ ,对任何  $\alpha \in V$ ,都有  $\alpha + \mathbf{0} = \alpha$ ;
- (4) 对任何  $\alpha \in V$ , 都有  $\alpha$  的负元素  $\beta \in V$ , 使  $\alpha + \beta = 0$ ;
- (5)  $1\alpha = \alpha$ ;

Ⅴ 称为(实数域 ℝ 上的)线性空间

- (6)  $\lambda(\mu\alpha) = (\lambda\mu)\alpha$ ;
- $(7) (\lambda + \mu)\alpha = \lambda\alpha + \mu\alpha;$
- (8)  $\lambda(\alpha + \beta) = \lambda\alpha + \lambda\beta$

## 例1



次数不超过 n 的多项式的全体,记作 $P[x]_n$ ,即

$$P[x]_{n} = \left\{ p = a_{n}x^{n} + a_{n-1}x^{n-1} + \dots + a_{1}x + a_{0} \mid a_{n}, \dots, a_{1}, a_{0} \in \mathbb{R} \right\}$$

#### 运算封闭性:

$$(a_{n}x^{n} + \dots + a_{1}x + a_{0}) + (b_{n}x^{n} + \dots + b_{1}x + b_{0})$$

$$= (a_{n} + b_{n})x^{n} + \dots + (a_{1} + b_{1})x + (a_{0} + b_{0}) \in P[x]_{n},$$

$$\lambda(a_{n}x^{n} + \dots + a_{1}x + a_{0}) = (\lambda a_{n})x^{n} + \dots + (\lambda a_{1})x + (\lambda a_{0}) \in P[x]_{n}$$

 $P[X]_n$  是实数域  $\mathbb{R}$  上的线性空间



# 到2



n 次多项式的全体,记作  $Q[x]_n$ ,即

$$Q[X]_{n} = \left\{ q = a_{n} X^{n} + a_{n-1} X^{n-1} + \dots + a_{0} \mid a_{n}, \dots, a_{1}, a_{0} \in \mathbb{R}, \frac{a_{n}}{n} \neq 0 \right\}$$

# 运算封闭性:

$$0q = 0 \cdot a_n x^n + \dots + 0 \cdot a_1 x + 0 \cdot a_0 \notin Q[x]_n,$$
即  $Q[x]_n$ 运算不封闭。

 $Q[x]_n$  不是线性空间





### 线性空间的性质

# 1. 零元素是唯一的

#### 证明:

设  $\mathbf{0}_1$  和  $\mathbf{0}_2$  是线性空间 V 中的两个零元素,即对任何  $\alpha \in V$ ,有  $\alpha + \mathbf{0}_1 = \alpha$ , $\alpha + \mathbf{0}_2 = \alpha$ ,于是特别的有  $\mathbf{0}_2 + \mathbf{0}_1 = \mathbf{0}_2$ , $\mathbf{0}_1 + \mathbf{0}_2 = \mathbf{0}_1$ ,所以  $\mathbf{0}_1 = \mathbf{0}_1 + \mathbf{0}_2 = \mathbf{0}_2 + \mathbf{0}_1 = \mathbf{0}_2$ .

2. 任一元素的负元素是唯一的, $\alpha$ 的负元素记作  $-\alpha$ 

#### 证明:

设  $\alpha$  的负元素不唯一,有不同的  $\beta$  和  $\gamma$ , 即  $\alpha + \beta = 0$ ,  $\alpha + \gamma = 0$ 。 于是有  $\beta = \beta + 0 = \beta + (\alpha + \gamma) = (\alpha + \beta) + \gamma = \gamma$ , 矛盾

# STATE VINTER

### 线性空间的性质

3. 
$$0\alpha = 0, (-1)\alpha = -\alpha, \lambda 0 = 0$$

证明:

$$\alpha + 0\alpha = 1\alpha + 0\alpha = (1+0)\alpha = 1\alpha = \alpha \Rightarrow 0\alpha = \mathbf{0}$$

$$\alpha + (-1)\alpha = 1\alpha + (-1)\alpha = [1+(-1)]\alpha = 0\alpha = \mathbf{0} \Rightarrow (-1)\alpha = -\alpha$$

$$\lambda \mathbf{0} = \lambda [\alpha + (-1)\alpha] = \lambda \alpha + (-\lambda)\alpha = [\lambda + (-\lambda)]\alpha = 0\alpha = \mathbf{0}$$

# $4. \lambda \alpha = 0 \Rightarrow \lambda = 0$ 或 $\alpha = 0$

证明:

1. 若 
$$\lambda = 0$$
,  $\lambda \alpha = 0$ 

2. 若 
$$\lambda \neq 0$$
,  $\lambda \alpha = \mathbf{0} \Rightarrow \frac{1}{\lambda} (\lambda \alpha) = \frac{1}{\lambda} \mathbf{0} = \mathbf{0} \Rightarrow (\frac{1}{\lambda} \lambda) \alpha = \mathbf{0}$ 

$$\Rightarrow 1\alpha = \mathbf{0} \Rightarrow \alpha = \mathbf{0}$$



# 线性空间的子空间

设 V 是一个线性空间, L 是 V 的一个非空子集, 定义 如果 L 对于 V 中所定义的加法和数乘两种运算 也构成一个线性空间,则 L 是 V 的一个子空间。

# 定理

线性空间 V 的非空子集 L 构成子空间的 充分必要条件是: L 对于 V 中的线性运算封闭



# 向量空间



# 向量空间的定义

#### 定义

设 V 为 n 维向量的集合,如果集合 V 非空,且集合 V 对于向量的加法及数乘两种运算封闭,那么称 V 为向量空间。

$$\mathbf{a} \in V, \mathbf{b} \in V \Rightarrow \mathbf{a} + \mathbf{b} \in V$$
  
 $\mathbf{a} \in V, \lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow \lambda \mathbf{a} \in V$ 

#### 举例:

$$n$$
 维向量空间  $\mathbb{R}^n = \left\{ \mathbf{x} = \left( X_1, X_2, \dots, X_n \right)^T \middle| X_i \in \mathbb{R}, i = 1, \dots, n \right\}$ 

11

# SE VINTE

# 向量空间举例

1. 集合
$$V = \{ \mathbf{x} = (0, X_2, \dots, X_n)^T | X_2, \dots, X_n \in \mathbb{R} \}$$
 是一个向量空间?

设任意 
$$\mathbf{a} = (0, a_2, \dots, a_n)^T$$
,  $\mathbf{b} = (0, b_2, \dots, b_n)^T \in V$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$   
 $\mathbf{a} + \mathbf{b} = (0, a_2, \dots, a_n)^T + (0, b_2, \dots, b_n)^T = (0, a_2 + b_2, \dots, a_n + b_n)^T \in V$   
 $\lambda \mathbf{a} = \lambda (0, a_2, \dots, a_n)^T = (0, \lambda a_2, \dots, \lambda a_n)^T \in V$ 

2. 集合 
$$V = \{ \mathbf{x} = (1, X_2, \dots, X_n)^T | X_2, \dots, X_n \in \mathbb{R} \}$$
 是一个向量空间?

设任意 
$$\mathbf{a} = (1, a_2, \dots, a_n)^T \in V, \lambda \in \mathbb{R}$$

$$\lambda \mathbf{a} = \lambda (1, a_2, \dots, a_n)^T = (\lambda, \lambda a_2, \dots, \lambda a_n)^T \notin V$$



# 向量空间举例



3. n 元齐次方程组的解集  $S = \{\mathbf{x} \mid \mathbf{A}\mathbf{x} = 0\}$  是一个向量空间?



- 4. 非齐次方程组的解集  $S = \{\mathbf{x} \mid \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}\}$  是一个向量空间?
- S 为空不是向量空间
- S 不为空,  $\alpha \in S \Rightarrow A(2\alpha) = 2A(\alpha) = 2b \neq b$





# 向量空间举例

5. 设 a, b 为两个已知的 n 维向量,集合  $L = \{ \alpha = \lambda \mathbf{a} + \mu \mathbf{b} | \lambda, \mu \in \mathbb{R} \}$  是一个向量空间?



若 
$$\mathbf{x}, \mathbf{y} \in L$$
,  $k \in \mathbb{R}$ 

则 
$$\mathbf{x} + \mathbf{y} = \lambda_1 \mathbf{a} + \mu_1 \mathbf{b} + \lambda_2 \mathbf{a} + \mu_2 \mathbf{b} = (\lambda_1 + \lambda_2) \mathbf{a} + (\mu_1 + \mu_2) \mathbf{b} \in L$$

$$k\mathbf{x} = k(\lambda_1 \mathbf{a} + \mu_1 \mathbf{b}) = k\lambda_1 \mathbf{a} + k\mu_1 \mathbf{b} \in L$$



# 向量空间的子空间

# SON UNIVERSITY OF THE PARTY OF

# 子空间定义

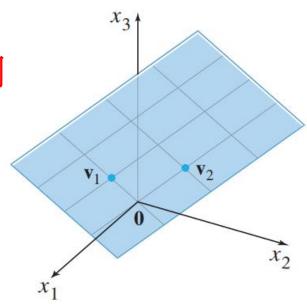
## 定义:

 $\mathbb{R}^n$ 中的一个子空间是 $\mathbb{R}^n$ 中的集合H,具有以下三个性质:a.零向量属于H.

b.对H中的任意的向量**u**和**v**,**u**+**v**属于H.

c.对H中任意向量**u** 和数c,c**u** 属于H.

即子空间对加法和标量乘法运算是封闭



# 子空间举例



举例:  $\text{若}\mathbf{v}_1$ 和 $\mathbf{v}_2$ 是 $\mathbb{R}^n$ 中的向量, $H=\text{Span}\{\mathbf{v}_1,\mathbf{v}_2\}$ ,则H是 $\mathbb{R}^n$ 的子空间.

证明:取H中的任意两个向量u, v,

$$\mathbf{u} = S_1 \mathbf{v}_1 + S_2 \mathbf{v}_2,$$

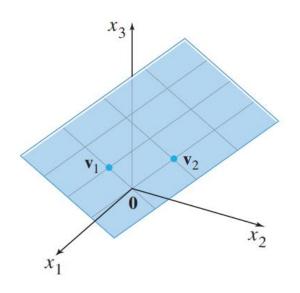
$$\mathbf{v} = t_1 \mathbf{v}_1 + t_2 \mathbf{v}_2,$$

于是, 
$$\mathbf{u} + \mathbf{v} = (s_1 + t_1) \mathbf{v}_1 + (s_2 + t_2) \mathbf{v}_2$$
,

所以 $\mathbf{u} + \mathbf{v} = \mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2$ 的线性组合,属于 $\mathbf{H}$ 空间;

零向量 $0=0v_1+0v_2$ , 也是 $v_1$ 和 $v_2$ 的线性组合,属于H空间;

同样 $c\mathbf{u} = (cs_1)\mathbf{v}_1 + (cs_2)\mathbf{v}_2$ , 也是 $\mathbf{v}_1$ 和 $\mathbf{v}_2$ 的线性组合,属于H空间。





# 矩阵的列空间与零空间

# "四个子空间"(一)



定义 A<sub>m×n</sub>矩阵的列空间 Co1(A) 包含所有列向量 的线性组合,即所有可能的 Ax 向量。

列空间 Column space

线性系统 Ax = b 有解的充要 条件是 b 必须在 A 的列空间中。

 $A_{m\times n}$  的列空间是  $\mathbb{R}^m$ (不是 ℝ")的子空间!

 $A_{m\times n}$  矩阵的零空间 Nul(A) 包含所有 Ax = 0 的解,包括 x = 0,这些向量在  $\mathbb{R}^n$  中。

消元不改变零空间

零空间 **Null space** 

# "四个子空间"(二)



定义 $A_{mxn}$ 矩阵的行空间  $Col(A^T)$  包含所有行向量的线性组合, 即等同于  $A^T$  矩阵的列空间, 是  $\mathbb{R}^n$  的子空间。

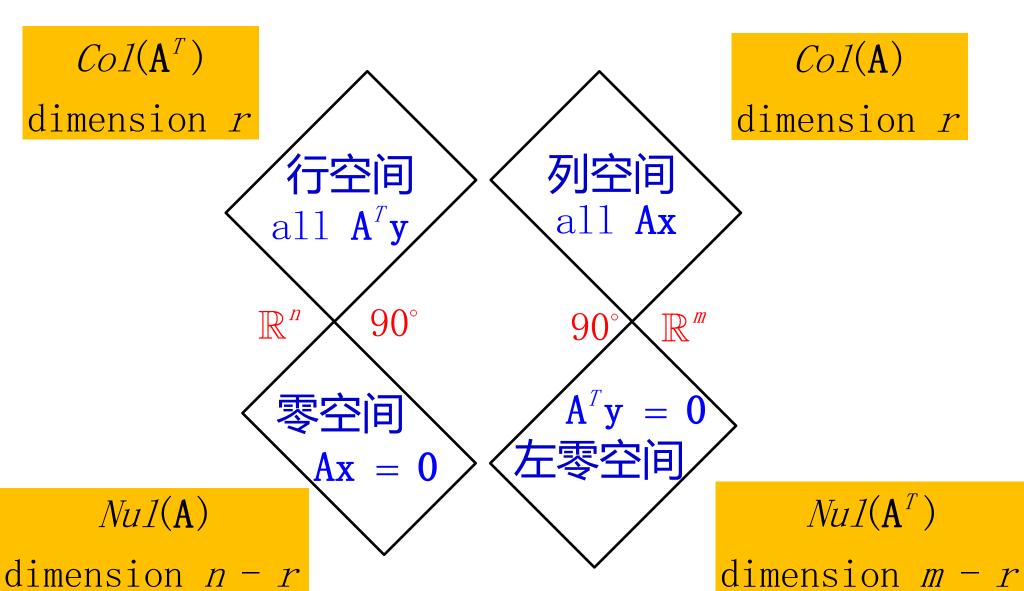
 $A_{m\times n}$  的行空间是  $\mathbb{R}^n$  的子空间! **行空间** Row space

定义  $A_{m\times n}$  矩阵的左零空间是  $Nul(A^T)$ , 是  $\mathbb{R}^m$  的子空间。

左零空间 Left null space

# "四个子空间"







# 矩阵的零空间

# 定理

 $A_{m\times n}$ 的零空间Nul(A)是  $\mathbb{R}^n$  的子空间。

等价地,n个未知数的m个齐次线性方程的解的全体是 $\mathbb{R}^n$ 的子空间。

证明:零向量属于Nul(A) (因A0 = 0); 取Nul(A)中两个向量u和v,即Au = 0和Av = 0,于是,A(u+v) = Au + Av = 0 + 0 = 0,所以u+v满足Ax = 0,u+v属于Nul(A),同样对任意数c, A(cu) = c(Au) = c(0) = 0,所以cu属于Nul(A).



# SUN A SUN LINE SUN LI

## 子空间的基

#### 定义

设有向量空间  $V_1, V_2,$ 若  $V_1 \subseteq V_2,$ 就称  $V_1$  是  $V_2$  的子空间。

### 定义

设 V 为<mark>向量空间</mark>,如果 r 个向量  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_r \in V$ ,且满足

- (1)  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \cdots, \mathbf{a}_r$  线性无关
- (2) V 中的任何一个向量都能用  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_r$  线性表示那么向量组  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_r$  称为向量空间 V 的一个基(Basis),r 称为 V 的维数(Dimension),V 称为 r 维向量空间



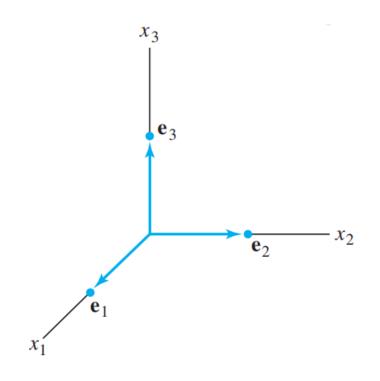
# 举例

可逆 $n \times n$ 矩阵的各列构成 $\mathbb{R}^n$ 的一组基。因为它们线性无关,而且生成 $\mathbb{R}^n$ ,由逆矩阵定理可知,一个这样的矩阵是 $n \times n$ 单位矩阵,它的各列用

$$\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \ldots, \mathbf{e}_n$$
表示:

$$\mathbf{e}_{1} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{e}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \dots, \quad \mathbf{e}_{n} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix},$$

 $\{\mathbf e_1, \mathbf e_2, \dots, \mathbf e_n\}$  称为 $\mathbb{R}^n$ 的标准基.





【例题】求矩阵
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix}$$
的零空间的一组基.

 $A_{m\times n}$  矩阵的零空间 Nul(A) 包含所有 Ax = 0 的解,

包括  $\mathbf{x} = \mathbf{0}$ ,这些向量在  $\mathbb{R}^n$  中。



#### 【解析】

$$\begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{0} \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & -1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x_1 - 2x_2 - x_4 + 3x_5 = 0 \\ x_3 + 2x_4 - 2x_5 = 0 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

# SEN UNITED

### 子空间的基

【例题】求矩阵
$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
的列空间的基.

 $A_{m\times n}$ 矩阵的列空间 Col(A) 包含所有列向量的线性组合,即所有可能的 Ax 向量。

# SE CONTRACTOR OF THE PARTY OF T

# 子空间的基

#### 【解析】

用 $\mathbf{b}_1, \ldots, \mathbf{b}_5$ 表示B的列,注意 $\mathbf{b}_3$ =-3 $\mathbf{b}_1$ +2 $\mathbf{b}_2$ , $\mathbf{b}_4$ =5 $\mathbf{b}_1$ - $\mathbf{b}_2$ , $\mathbf{b}_3$ 和 $\mathbf{b}_4$ 是主元列的线性组合,这意味着 $\mathbf{b}_1, \ldots, \mathbf{b}_5$ 的任意线性组合实际上仅是 $\mathbf{b}_1$ , $\mathbf{b}_2$ 和 $\mathbf{b}_5$ 的线性组合.事实上,若v是Co1B的任意向量,则 $\mathbf{v}$ = $c_1\mathbf{b}_1+c_2\mathbf{b}_2+c_3\mathbf{b}_3+c_4\mathbf{b}_4+c_5\mathbf{b}_5$ = $c_1\mathbf{b}_1+c_2\mathbf{b}_2+c_3(-3\mathbf{b}_1+2\mathbf{b}_2)+c_4(5\mathbf{b}_1-\mathbf{b}_2)+c_5\mathbf{b}_5$ 它是 $\mathbf{b}_1$ , $\mathbf{b}_2$ 和 $\mathbf{b}_5$ 的线性组合,所以B的主元列构成Co1B的基.



【例题】矩阵
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \cdots & \mathbf{a}_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 & -9 \\ -2 & -2 & 2 & -8 & 2 \\ 2 & 3 & 0 & 7 & 1 \\ 3 & 4 & -1 & 11 & -8 \end{bmatrix}$$

A行等价于上例中的B, 求A的列空间的基.

 $A_{m\times n}$ 矩阵的列空间 Col(A) 包含所有列向量的线性组合,即所有可能的 Ax 向量。

# SE CONTRACTOR OF THE PARTY OF T

### 子空间的基

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

#### 【解析】

上例中1,2,5列是B的主元列,即A的主元列是1,2,5列, 因行变换不影响列的线性关系,故:

$$\mathbf{a}_3 = -3\mathbf{a}_1 + 2\mathbf{a}_2$$
,  $\mathbf{a}_4 = 5\mathbf{a}_1 - \mathbf{a}_2$ ,

可验证这是成立的,

 $\{a_1, a_2, a_5\}$  线性无关,是ColA的一组基.



# 定理 矩阵A的主元列构成列空间.

【例题】求矩阵
$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
的列空间的基.

【例题】矩阵
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \cdots & \mathbf{a}_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 & 2 & -9 \\ -2 & -2 & 2 & -8 & 2 \\ 2 & 3 & 0 & 7 & 1 \\ 3 & 4 & -1 & 11 & -8 \end{bmatrix}$$

A行等价于上例中的B, 求A的列空间的基.

注意:要用A的主元 列本身作为ColA的基, 阶梯形B的列本身不在 A的列空间内.



### 坐标系

#### 定义

如果在向量空间 V 中取定一个基  $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \cdots, \mathbf{b}_r, 则 <math>V$  中的任一向量  $\mathbf{x}$  可以唯一地表示为  $\mathbf{x} = \lambda_1 \mathbf{b}_1 + \lambda_2 \mathbf{b}_2 + \cdots + \lambda_r \mathbf{b}_r$ 数组  $\lambda_1, \lambda_2, \cdots, \lambda_r$  称为向量  $\mathbf{x}$  在基  $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \cdots, \mathbf{b}_r$  中的坐标。

$$\mathbf{R}^{n} \xrightarrow{\mathbf{e}_{1} = (1, 0, \dots, 0)^{T}} \mathbf{x} = x_{1}\mathbf{e}_{1} + x_{2}\mathbf{e}_{2} + \dots + x_{n}\mathbf{e}_{n}}$$

$$\mathbf{e}_{n} = (0, 0, \dots, 1)^{T}$$

# 自然基



# 举例

设
$$\mathbf{v}_1=\begin{bmatrix}3\\6\\2\end{bmatrix}$$
,  $\mathbf{v}_2=\begin{bmatrix}-1\\0\\1\end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{x}=\begin{bmatrix}3\\12\\7\end{bmatrix}$ ,  $B=\left\{\mathbf{v}_1,\ \mathbf{v}_2\right\}$ ,

因 $\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_2$ 线性无关,B是H=Span  $\{\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_2\}$ 的基,

判断x是否在H中,如果在,求x相对基B的坐标系向量.



# 解析

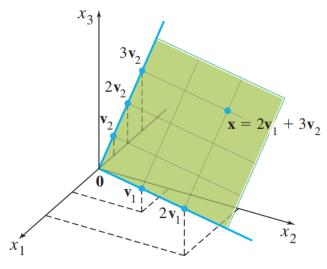
如果 x 在 H 中,则下面的向量方程是相容的:

$$c_{1} \begin{bmatrix} 3 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix} + c_{2} \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 12 \\ 7 \end{bmatrix}$$

如果数  $c_1, c_2$  存在,即是 x 的 B - 坐标. 由行操作得

$$\begin{bmatrix} 3 & -1 & 3 \\ 6 & 0 & 12 \\ 2 & 1 & 7 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

于是 
$$c_1 = 2$$
,  $c_2 = 3$ ,  $[x]_B = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$ . 基  $B$  确定  $H$  上的一个"坐标系"





设 
$$\mathbf{A} = (\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3) = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 2 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix}, \mathbf{B} = (\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2) = \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 0 & 3 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}.$$

验证  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3$  是  $\mathbb{R}^3$  的一个基,并求  $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2$  在这个基中的坐标.

#### 解:

需先证  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3$  线性无关。

$$(\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2) = (\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3)$$
  $\begin{pmatrix} X_{11} & X_{12} \\ X_{21} & X_{22} \\ X_{31} & X_{32} \end{pmatrix}$  有唯一解,记作  $\mathbf{B} = \mathbf{AX}$ 



解:

$$B = AX \implies X = A^{-1}B$$

对矩阵 (A, B) 进行初等变换, $A \rightarrow I$  时  $B \rightarrow A^{-1}B$ 

$$(A, B) = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -1 & 1 & 4 \\ 2 & -1 & 2 & 0 & 3 \\ -1 & 2 & 2 & -4 & 2 \end{pmatrix} \sim \cdots \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{2}{3} & \frac{4}{3} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{2}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

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

 $\mathbf{b}_{1}$ ,  $\mathbf{b}_{2}$  在基  $\mathbf{a}_{1}$ ,  $\mathbf{a}_{2}$ ,  $\mathbf{a}_{3}$  中的坐标为  $\frac{2}{3}$ ,  $-\frac{2}{3}$ , -1 和  $\frac{4}{3}$ , 1,  $\frac{2}{3}$ 

# SEN UNITED

### 子空间的维数

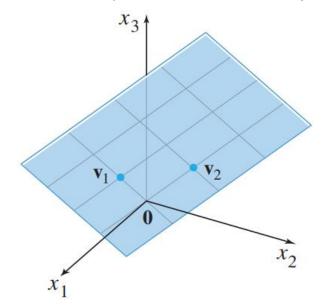
# 定义

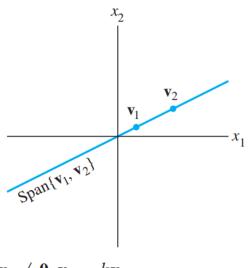
非零子空间H的维数用dim H表示,是H的任意一个基的向量个数.零子空间 $\{0\}$ 的维数定义为零.

 $\mathbb{R}^n$ 空间维数为n, $\mathbb{R}^n$ 的每个基由n个向量组成.

 $\mathbb{R}^3$ 中一个经过 $\mathbf{0}$ 的平面是二维的,

一条经过0的直线是一维的.







## 子空间的维数

# 定义

矩阵A的秩(记为rank A)是A的列空间的维数.

因为A的主元列形成ColA的一个基,A的秩正好是A的主元列的个数.

【举例】
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 4 & 7 & -4 & -3 & 9 \\ 6 & 9 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & -9 & 6 & 5 & -6 \end{bmatrix},$$
求A的秩



# 子空间的维数

#### 【解析】

$$\mathbf{A} \sim \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 0 & -3 & 2 & 5 & -7 \\ 0 & -6 & 4 & 14 & -20 \\ 0 & -9 & 6 & 5 & -6 \end{bmatrix} \sim \cdots \sim \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 0 & -3 & 2 & 5 & -7 \\ 0 & 0 & 0 & 4 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

rank(A)=3



## 子空间的秩

#### 定理

秩定理:如果一矩阵A有n列,则rank A + dim Nul A = n. 基定理:设H是R<sup>n</sup>的p维子空间,H中的任何恰好由p个成员组成的线性无关集构成H的一个基.并且,H中任何生成H的p个向量集也构成H的一个基。



# 秩与可逆矩阵定理

### 定理

可逆矩阵定理(续)

设A是 $-n \times n$ 矩阵,则下面的每个命题与A是可逆矩阵的命题等价

- m. A的列向量构成Rn的一个基.
- n.  $Col(\mathbf{A}) = \mathbb{R}^n$ .
- o.  $\dim(CoI(A)) = n$ .
- p. rank(A) = n.
- $q. NuI(A) = \{0\}.$
- $r. \dim(NuI(\mathbf{A})) = \mathbf{0}.$

# SON UNITED

# 可逆矩阵的特征

# 可逆矩阵的特征:

设A是 $n \times n$ 的方阵,则下列所有表述都是等价的,即对某一特定的A,它们同时为真或同时为假.

- a. A是可逆矩阵.
- b. A等价于 $n \times n$ 的单位矩阵.
- c. A有n个主元位置.
- d. 方程Ax = 0仅有平凡解.

# 可逆矩阵的特征



- e. A的各列线性无关.
- f. 线性变换 $x \to Ax$ 是一对一的.
- g. 对 $\mathbb{R}^n$ 中任意**b**, 方程Ax = b至少有一个解.
- h. A的各列生成R<sup>n</sup>.
- i. 线性变换 $x \to Ax$ 把 $\mathbb{R}^n$ 映射到 $\mathbb{R}^n$ 上.
- j. 存在 $n \times n$ 的矩阵使得CA = I.
- k. 存在 $n \times n$ 的矩阵使得AD = I.
- 1. A<sup>T</sup>是可逆矩阵.



# 秩与可逆矩阵定理

证 根据线性无关和生成的概念,命题(m)逻辑上与命题(e)和(h)等价.其他五个命题通过简单推导以如下关系与定理以前的命题相连:

$$(g) \Rightarrow (n) \Rightarrow (o) \Rightarrow (p) \Rightarrow (q) \Rightarrow (d)$$

命题(g)认为方程 Ax = b 对每一属于  $\mathbb{R}^n$  的 b 有至少一个解,由此可以推出(n),因为 Col A 确实是所有 b 的集合,满足方程 Ax = b 相容的条件.命题(n)  $\Rightarrow$  (o)  $\Rightarrow$  (p) 是因为维数和秩的定义.如果 A 的秩是 n,即 A 的列数,则根据秩定理得 dim Nul A = 0,因而  $Nul A = \{0\}$ .于是有(p)  $\Rightarrow$  (r)  $\Rightarrow$  (q).同时,由命题(q)推出方程 Ax = 0 只有平凡解,即命题(d).因为已知命题(d)和(g)与 A 是可逆矩阵的命题等价,从而定理证毕.



### 回家作业

+

2.6作业: P160: 24, 26↓

课后完成:21,22(不用交)

 ${\bf +}^{\rm J}$ 

2.7作业: P167: 25, 30-

课后完成:17-24(不用交)



# Q&A