

矩阵的四个子空间及其联系



信息门下...

对任意一个矩阵 $A_{m \times n}$ 来说 (本文只考虑实矩阵), 均有四个空间与其对应, 他们分别是列空间 (column space)、行空间 (row space)、零 (核) 空间 (nullspace or kernel space)、左零空间 (left nullspace)。熟悉这些空间的性质及其联系能帮助我们在脑海中建立一个舞台, 线代中的一些重要内容便是在这个舞台上展开的, 比如线性方程组 (linear equation system) $Ax = b$ 解的情况、奇异值分解 (SVD) 的几何直观。

Four Fundamental Subspaces

1. The *row space* is $C(A^T)$, a subspace of \mathbf{R}^n .
2. The *column space* is $C(A)$, a subspace of \mathbf{R}^m .
3. The *nullspace* is $N(A)$, a subspace of \mathbf{R}^n .
4. The *left nullspace* is $N(A^T)$, a subspace of \mathbf{R}^m . This is our new space.

Part 1 Four Subspaces

考虑一个矩阵 $A_{m \times n}$, 不妨设其行阶梯形矩阵为 $R_{3 \times 5} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 5 & 0 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, 其主元分别在在 1-1th, 4-2th 两个位置。主元数目在取值上与矩阵的秩相等, 所以 $r = \text{rank}(A) = \text{rank}(R) = 2$ 。

1.1 列空间的维度与秩相等

列空间 (column space) 就是由矩阵的列向量组张成的空间。

此处为 $\text{column}_1 = (1, 0, 0)$ 和 $\text{column}_4 = (0, 1, 0)$ 张成的空间。那么 $\text{column}_2, \text{column}_3, \text{column}_5$ 为什么不作为基向量呢? 因为这三个向量可以由 column_1 , column_4 线性表示, 在三维空间中表现为与这两个基向量共面, 用它们作为基的一部分不能扩展基向量组的表达能力, 根据奥卡姆剃刀原理舍弃它们。

$(1, 0, 0)$ 和 $(0, 1, 0)$ 构成的无疑是一个 3 维空间中的 (2 维) 平面, 正好维度与 $\text{rank}(R)$ 相等。观察我们选取的基向量 column_1 和 column_4 , 他们是主元所在的列, 也称为 **pivot columns**



1.2行空间的维度与秩相等

行空间 (row space) 就是由矩阵的行向量组张成的空间。

此处为 $row_1 = (1\ 3\ 5\ 0\ 7)$ 和 $row_2 = (0\ 0\ 0\ 1\ 2)$ 张成的空间, row_3 为零向量, 并不能作为空间的基向量 (basis vector)。虽然行向量有5个元素, 看似是在一个5维的空间中, 但实际上因为我们的基向量只有两个, 它们只能张成一个嵌套在5维空间中的2维子空间。我提供一个理解的思路, 空间中任意向量由该空间基向量的线性组合表示, 即

$\forall r \in rowspace, \exists a, b \in \mathbb{R}, r = a \cdot row_1 + b \cdot row_2$, 这个式子意味着我们可以用向量 (a, b) 来唯一标识 r , (a, b) 只有两个元素, 所以实际上 $r \in \mathbb{R}^2$ 。

再观察下我们选的基向量 row_1 和 row_2 实际上是主元所在的行, 这样的行称为 **pivot rows**

1.3零空间的维度等于列数减去秩 (n-r)

零空间 (nullspace or kernel space) 是 $Ax = 0 (\Leftrightarrow Rx = 0)$ 的全部解所构成的空间。

为了形象直观, 我们先来讨论下 $Rx = 0$ 的解。
$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 5 & 0 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$
, 第一列和第五列

四列含有主元, 为 **pivot columns**, 其对应的 x_1 和 x_4 称为 **pivot variables**。其他三列不含主元, 称为 **free columns**, 相应的 x_2, x_3, x_5 则称为 **free variables**, **free variables** 可以自由取值, 分别取三组值 $(1, 0, 0)$, $(0, 1, 0)$, $(0, 0, 1)$, 将三组值分别代入方程, 可解得相应的 x_1, x_4 。这样 $x_1 \sim x_5$ 的值就都知道了, 我们可以写出方程 $Rx = 0$ 的解向量 s_2, s_3, s_5

$$s_2 = \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, s_3 = \begin{bmatrix} -5 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, s_5 = \begin{bmatrix} -7 \\ 0 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}, \text{ 这三个向量被称为 special solutions.}$$

容易验证, s_2, s_3, s_5 的任意线性组合 $s = a \cdot s_2 + b \cdot s_3 + c \cdot s_5 (a, b, c \in \mathbb{R})$ 也为 $Rx = 0$ 的解, 这意味着以 s_2, s_3, s_5 为基的空间中任一向量 s 是 $Rx = 0$ 的解。这个以 **special solutions** 为基的空间就是 $R(or A)$ 的 **kernel space**。

1.4左零空间的维度等于行数目减去秩 (m-r)

左零空间 (left nullspace) 是 $R^T y = 0 (\Leftrightarrow y^T R = 0)$ 的全部解所构成的空间。

零空间定义中是未知向量右乘 R ，而这里是未知向量左乘 R 按照1.3的方法进行讨论可得：



以 $R^T y = 0$ 的 $m-r$ 个 special solutions 为基的空间就是 left nullspace.

上面的讨论是用 A 的行阶梯形矩阵 R 来作讨论的，一些人肯定会提出疑问？我们讨论的是 R 的四个子空间，这不代表 A 的四个子空间也具有相同的性质，其实可以证明 A 和 R 的子空间的维度是相同的。可参考 Introduction to linear algebra 4th edition p186-p189, The Four Subspace for A

Part 2 四个子空间的联系

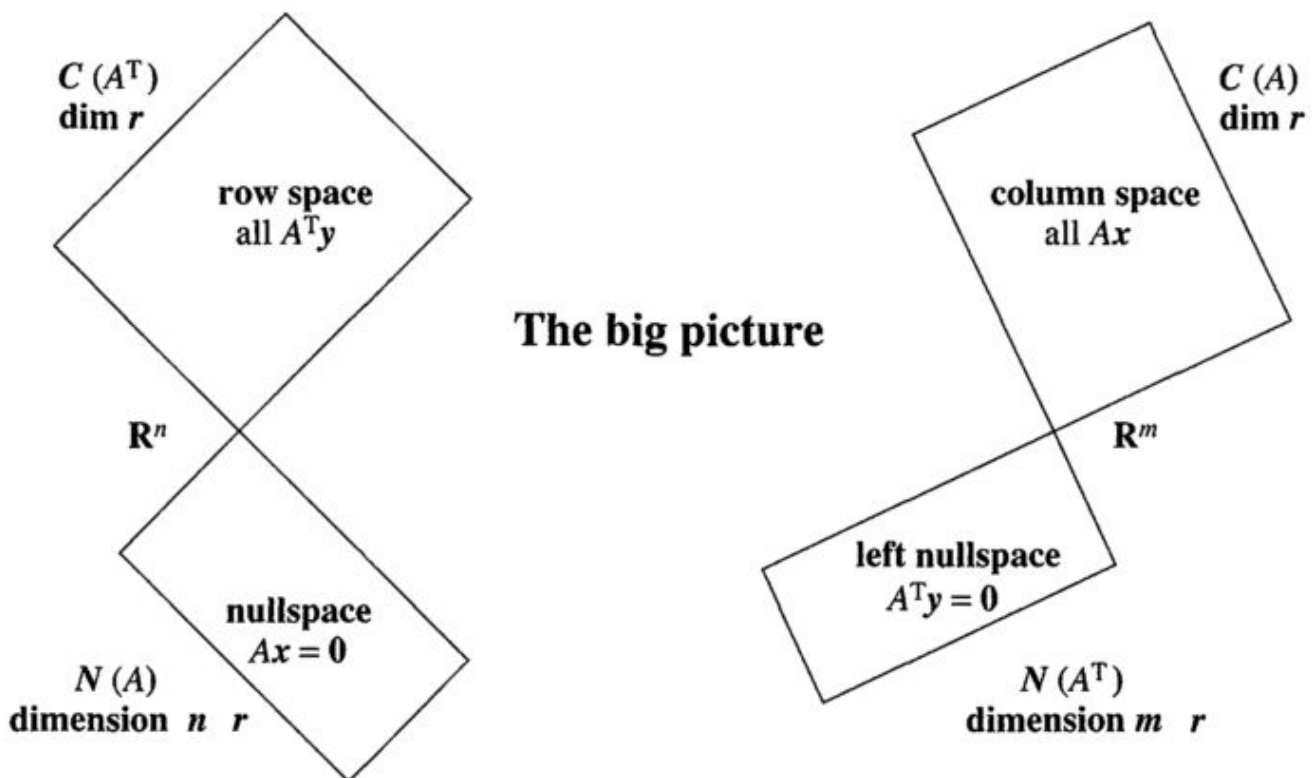


Figure 3.5: The dimensions of the Four Fundamental Subspaces (for R and for A).

图1

2.1 四个子空间的正交性(orthogonality)

起初看到这张图时我并不是很理解，但从直观上可以看出它是想表达 $row\ space \perp null\ space$ ， $column\ space \perp left\ null\ space$

在我们证明它们之前，首先，我们得知道向量垂直的定义：

若两向量内积为0，即 $v^T w = 0$ ，则称 $v \perp w$ 。

将这个垂直 (perpendicular) 的概念从向量的层次扩展到空间的层次, 给出以下定义:



定义一: Two subspaces V and W of a vector space are orthogonal if every vector v in V is perpendicular to every vector w in W

举个栗子, 垂直于一张平铺的纸 (2-D空间) 作该平面的法线 (一条线是一个1-D空间), 这两个空间即是垂直的。

Theorem1: $nullspace \perp rowspace$ Proof:

根据nullspace的定义, 我们有

$$\forall x \in nullspace\ N(A), Ax = \begin{bmatrix} row\ 1 \cdot x \\ \vdots \\ row\ m \cdot x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \text{ 即 } row_i (i = 1, 2, \dots, m)x = 0$$

根据row space的定义, 我们有

$\forall r \in rowspace, \exists$ 数对 $a_1, a_2, \dots, a_m \in \mathbb{R}$, 使得 $r = a_1 row_1 + \dots + a_m row_m$ 所以

$$r \cdot x = (a_1 row_1 + \dots + a_m row_m) \cdot x = 0$$

即nullspace中任一向量与row space中任一向量垂直。

由定义一知: $nullspace \perp rowspace$

上面证明了big picture中的左半部分, 接着证明右半部分

Theorem2: $column\ space \perp left\ nullspace$ Proof:

根据left nullspace的定义, 我们有

$$\forall y \in left\ nullspace, A^T y = \begin{bmatrix} column_1^T \cdot y \\ \vdots \\ column_n^T \cdot y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{即 } column_i^T \cdot y = 0$$

根据column space的定义, 我们有

$\forall c \in column\ space, \exists b_1, b_2, \dots, b_n \in \mathbb{R}$, 使得 $c = b_1 column_1 + \dots + b_n column_n$

$$\text{所以 } c^T \cdot y = (b_1 column_1^T + \dots + b_n column_n^T) \cdot y = 0$$

因此: $column\ space \perp left\ nullspace$

2.2正交补(orthogonal complement)

在Part 1中我们知道了四个子空间的维度, 其中

$$\dim(row\ space) = \dim(column\ space) = rank(A) = r$$

$$\dim(nullspace) = n - r, \dim(left\ nullspace) = m - r$$

不难发现, 当 $A_{m \times n}$ 给定以后, m 和 n 也就给定了, 它们就成了常量(constant)

$$\dim(row\ space) + \dim(nullspace) = n = constant$$

$$\dim(\text{column space}) + \dim(\text{left-nullspace}) = m = \text{constant}$$



这两个式子也意味着

$$C(A^T) \cup N(A) = \mathbb{R}^n, C(A) \cup N(A^T) = \mathbb{R}^m \quad (1)$$

而Part 2.1告诉我们

$$C(A^T) \perp N(A), C(A) \perp N(A^T) \quad (2)$$

不妨视 $\{\vec{0}\}$ 为“空集” ϕ , 根据空间垂直的定义应该可用反证法证得

$$C(A^T) \cap N(A) = C(A) \cap N(A^T) = \{\vec{0}\} := \phi \quad (3)$$

这样一来借鉴集合论中关于绝对补集合的定义, 我们这样理解四个子空间的正交补性质

$C(A^T)$ 是 $N(A)$ 在 \mathbb{R}^n 中的补集, $C(A)$ 是 $N(A^T)$ 在 \mathbb{R}^m 中的补集

在线性代数中, 我们定义这样的成对空间互为正交补。由正交补具有的特点可以从另一角度给出以下定义:

定义二: 如果一个子空间 W 包含所有与子空间 V 垂直的向量, 称 W 为 V 的正交补, 记作 V^\perp (发音为“V perp”)

Theorem3: *nullspace is the orthogonal complement of row space*

Proof:

我们根据定义二来证明, 那么待证命题转化为:

$\text{nullspace}(\mathbb{R}^{n-r})$ 包含 \mathbb{R}^n 中所有与 $\text{row space}(\mathbb{R}^r)$ 垂直的向量

用反证法来证明这个全称命题, 假设 $\exists s \in \mathbb{R}^n \wedge s \perp \text{row space}, s \notin \text{nullspace}$

$$\because s \perp \text{row space} \therefore A \cdot s = \begin{bmatrix} \text{row}_1 \\ \vdots \\ \text{row}_m \end{bmatrix} \cdot s = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \text{ 即 } s \text{ 是 } Ax = 0 \text{ 的解}$$

根据 nullspace 的定义(由 $Ax = 0$ 的全部解组成的空间), $s \in \text{nullspace}$, 与假设矛盾。

故 \mathbb{R}^n 中不存在与 row space 垂直而不在 nullspace 中的向量, 即 \mathbb{R}^n 中所有与 row space 垂直的向量都在 nullspace 中。

类似地可以证明

Theorem4: *left nullspace is the orthogonal complement of column space*

2.3 $Ax = b$ 的几何意义

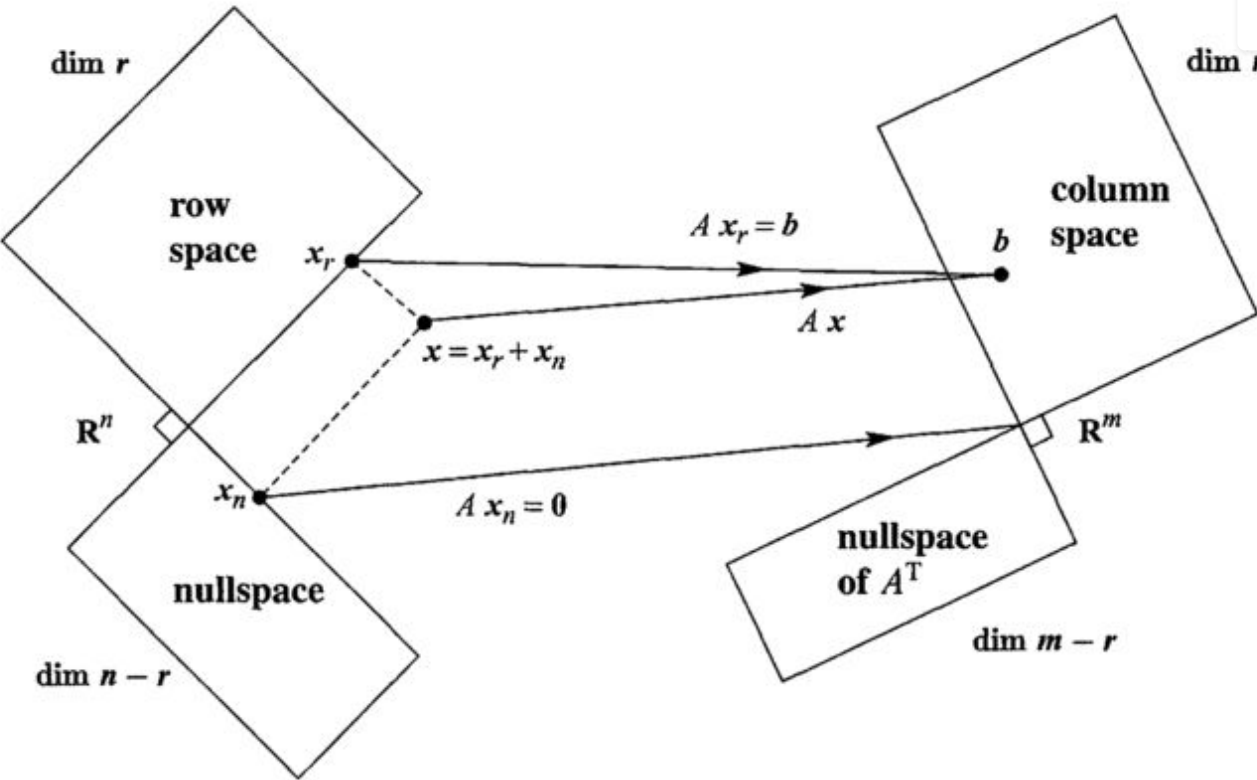


Figure 4.3: This update of Figure 4.2 shows the true action of A on $x = x_r + x_n$. Row space vector x_r to column space, nullspace vector x_n to zero.

图2

$A_{m \times n} \cdot x_{n \times 1} = b_{m \times 1}$ 这个方程中， x 是 n 维的，行空间也是 n 维的。 b 是 m 维的，列空间也是 m 维的。所以这个方程可以解读为将 \mathbb{R}^n 中的一个向量 x 映射到 \mathbb{R}^m 中,同时注意到 x 由分别来自行空间和零空间的 x_r 和 x_n 构成，这两个空间是 \mathbb{R}^n 的子空间。而 b 来自列空间（ \mathbb{R}^m 的子空间）。我们在学习解方程 $Ax = b$ 时总是分别求出一个 **particular solution** 和 **special solutions**,再将它们相加，这两个部分即 x_r 和 x_n 。

结合图2 思考3.4节 (3.4The Complete Solution to $Ax=b$) 关于 $Ax = b$ 解情况的判定 (图3)，可以从几何角度加深理解

The four possibilities for linear equations depend on the rank r :

$r = m$	and	$r = n$	Square and invertible	$Ax = b$	has 1 solution
$r = m$	and	$r < n$	Short and wide	$Ax = b$	has ∞ solutions
$r < m$	and	$r = n$	Tall and thin	$Ax = b$	has 0 or 1 solution
$r < m$	and	$r < n$	Not full rank	$Ax = b$	has 0 or ∞ solutions

图3



Explore L1nks
Notebook

13 条评论

切换为时间排序

写下你的评论...



萧惑

2020-06-09

Gilbert老头的MIT线代

2



信息门下勃狗 (作者) 回复 萧惑

2020-06-09



1



DADDYz

2019-10-27

老哥对matrix的理解和我不是一个层次，理解完全不一样，受教受教。

2



Ziyun Li

2019-09-23

第一张图错了

1



信息门下勃狗 (作者) 回复 Ziyun Li

2019-09-23

你是指图一还是 PART1上面的文字截图

赞



Ziyun Li 回复 信息门下勃狗 (作者)

2019-09-23

rowspace和columnspace下面的公式反了

赞



下班啦下班啦

2019-05-01

感谢！又加深了不少映像

 1

PAN PAN

2019-02-27

1.1最后column 1, 2是pivot columns吗? 不是column 1,4 吗?

 1

信息门下勃狗 (作者) 回复 PAN PAN

2019-02-27

当时写的太快就没注意,谢谢指正

 赞

下班啦下班啦

2019-05-01

最近在用一個干扰对齐。就是让两个干扰张成的子空间相等

 赞

大恐龙

2018-03-05

谢谢!

 赞

大恐龙

2018-03-04

咨询下四个基本子空间和SVD的关系: SVD分别为m维空间、n维空间提供了正交基, 请问这些正交基与A的四个基本子空间有何关系?

 赞

信息门下勃狗 (作者) 回复 大恐龙

2018-03-04

网易公开课

 4