



ElegantBook: 优美的 L^AT_EX 书籍模板

An Elegant Book Template

作者: ddswhu & Liam Huang

版本: 3.06

组织: ElegantL^AT_EX Program

更新: February 12, 2019



Victory won't come to us unless we go to it. — M. Moore

目 录



1	导论	1
2	群, 环, 域	2
2.1	群, 子群, 紧集	2
3	向量空间, 基, 线性映射	8
3.1	向量空间	8

第 1 章 导论



第2章 群，环，域



在随后的四个章节里,我们将回顾基本的代数结构(群,环,域,向量空间),向量空间是我们介绍的重点。一些基本的线性代数符号,诸如向量空间,子空间,线性组合,线性无关,基,商空间,线性映射,矩阵,基变换,内积,线性转化,对偶空间,超空间,线性映射的转化都将给予介绍。

2.1 群,子群,紧集

实数 R 有两个操作, $+: R \times R \rightarrow R$ (加法) 和 $\cdot: R \times R \rightarrow R$ (乘法), 满足以下性质: 使得实数集 R 在加法操作下是一个阿贝尔群, 去除 0 元素的 $R - \{0\} = R^*$ 在乘法操作下是一个阿贝尔群。我们回顾群的定义:

定义 2.1: 一

集合 G 是一个群, 如果它满足二元操作: 对任意两个元素 $a, b \in G$ 都有相应的一个元素 $a \cdot b \in G$, 其中操作是可结合的, 且 G 有一个基本元 e , G 中每一个元素都可逆。显然, 这意味着以下式子对任意 $a, b, c \in G$ 成立:

$$(G1) \quad a \cdot (b \cdot c) = (a \cdot b) \cdot c \quad (\text{结合律})$$

$$(G2) \quad a \cdot e = e \cdot a = a \quad (\text{基本元})$$

$$(G3) \quad \text{对于任意 } a \in G, \text{ 存在逆元 } a^{-1} \in G, \text{ 因此 } a \cdot a^{-1} = a^{-1} \cdot a = e \quad (\text{可逆性}).$$

一个群如果是阿贝尔(或者说可交换)的:

$$a \cdot b = b \cdot a \quad \text{for all } a, b \in G.$$

一个集合如果有二元运算 $M \times M \rightarrow M$ 并且有一个基本元 e 满足条件 (G1) 和 (G2), 那么我们称之为么半群。例如, 自然数 $N = \{0, 1, \dots, n, \dots\}$, 在加法操作下是一个么半群。但是它并不是一个群。

一些群的例子如下:

示例 2.1:

1. 整数集 $Z = \{\dots, -n, \dots, -1, 0, 1, \dots, n, \dots\}$ 在加法操作下是一个阿贝尔群, 有基本元 0。但不包含 0 的整数集 $Z^* = Z - 0$ 在乘法操作下并不是一个群。

2. 有理数 $Q(p/q, p, q \in Z, q \neq 0)$ 在加法操作下是一个阿贝尔群, 有基本元 0。不含 0 元素的 $Q^* = Q - 0$ 在乘法操作下也是一个阿贝尔群, 有基本元 1。

3. 给定任意非空集合 S , 集合 S 上的双射操作集合 $f: S \rightarrow S$ (也称之为集合 S 的置换), 是在复合函数操作下的一个群 (例如, 函数 f, g 的乘法复合是 $g \cdot f$), 有一个基本元, 即元素自身到自身映射。集合 S 如果有超过两个元素, 那么 S 的置换操作集合不是一个阿贝尔群。集合 $S = \{1, \dots, n\}$ 上的置换群称为 n 个元素的对称群, 表示为 δ_n 。

4. 对于任意正整数 $p \in \mathbb{N}$, 定义一个在整数集 \mathbb{Z} 上的关系, 表示为 $m \equiv n \pmod{p}$, 如下

$$m \equiv n \pmod{p} \text{ iff } m - n = kp \text{ for some } k \in \mathbb{Z}$$

读者很容易验证这是一个等价关系, 它兼容于加法和乘法操作, 这意味着如果 $m_1 \equiv n_1 \pmod{p}$ 且 $m_2 \equiv n_2 \pmod{p}$, 那么 $m_1 + m_2 \equiv n_1 + n_2 \pmod{p}$, $m_1 m_2 \equiv n_1 n_2 \pmod{p}$ 。所以, 我们可以定义等价类 $(\text{mod } p)$ 的集合上的加法和乘法操作: $[m] + [n] = [m + n]$, $[m] \cdot [n] = [mn]$

读者很容易验证剩余类 $(\text{mod } p)$ 上的加法操作揭示一个阿贝尔群结构, 其中有 $[0]$ 作为 0 元素。这个群表示为 $\mathbb{Z}/p\mathbb{Z}$

5. $n \times n$ 的可逆实系数矩阵 (或者复系数矩阵) 集合, 在矩阵乘法操作下是一个群, 有单位元矩阵 I_n 。也称之为一般线性群, 表示为 $GL(n, \mathbb{R})(GL(n, \mathbb{C}))$

6. $n \times n$ 且行列式 $\det(A) = 1$ 的可逆实系数矩阵 (或者复系数矩阵) 的集合, 在矩阵乘法操作下是一个群, 有单位元矩阵 I_n 。也称之为特殊线性群, 表示为 $SL(n, \mathbb{R})(SL(n, \mathbb{C}))$

7. 满足 $QQ^T = Q^T Q = I_n, Q^{-1} = Q^T$ 的 $n \times n$ 的实系数矩阵集合, 在矩阵乘法操作下是一个群, 有单位元 I_n 。称之为正交群, 表示为 $O(n)$

8. 满足 $QQ^T = Q^T Q = I_n, \det(Q) = 1, Q^{-1} = Q^T$ 的 $n \times n$ 的实系数矩阵集合, 在矩阵乘法操作下是一个群, 有单位元 I_n 。称之为特殊正交群, 表示为 $SO(n)$

例子 (5) - (8) 中涉及的群除了 $SO(2)$ 是一个阿贝尔群之外其他当 $n \geq 2$ 时不是阿贝尔群 ($O(2)$ 不是阿贝尔的)。

我们习惯于将阿贝尔群 G 加法操作下, $a \in G$ 的逆元 a^{-1} 表示为 a^{-1}

群的基本元是唯一的。事实上, 我们可以证明一个更一般的情况如下:

命题 2.1: 如

一个二元运算: $M \times M \rightarrow M$ 是可结合的并且如果 $a' \in M$ 是一个左基本元 $e'' \in M$ 是一个右基本元, 这意味着:

$$e' \cdot a = a \text{ for all } a \in M \quad (G2l)$$

$$a \cdot e'' = a \text{ for all } a \in M \quad (G2r)$$

$$e' = e''$$



证明: 令 $a = e''$ 由 (G2l) 得到

$$e' \cdot e'' = e''$$

令 $a = e'$ 由 (G2r) 得到

$$e' \cdot e'' = e'$$

因此得证

$$e' = e' \cdot e'' = e'$$

定理表明幺半群的基本元是唯一的。因为每一个群同时也是幺半群, 所以群的单位元也是唯一的。更进一步, 群中的每一个元素都有一个唯一的逆元。这个结果可以从以下更一般的情况得出:

命题 2.2: 一

幺半群有基本元 e , 如果一些元素 $a \in M$ 有左逆元 $a' \in M$ 并且有右逆元 $a'' \in M$, 这表示为

$$a' \cdot a = e \quad (G3l)$$

$$a \cdot a'' = e \quad (G3r)$$

那么 $a' = a''$

证明: 基于 (G3l) 和 e 是基本元, 我们有

$$(a' \cdot a) \cdot a'' = e \cdot a'' = a''$$

类似地, 基于 (G3r) 和 e 是一个基本元, 我们有

$$a' \cdot (a \cdot a'') = a' \cdot e = a'$$

然而, M 是一个幺半群, 操作是可结合的, 所以我们有

$$a' = a'(a \cdot a'') = (a' \cdot a) \cdot a'' = a''$$

得证

注意: 公理 (G2) 和公理 (G3) 可以弱化为 (G2r) 和 (G3r) (右基本元的存在性和元素的右逆元的存在性)。可以尝试证明一下从公理 (G2r) 和公理 (G3r) 推出 (G2) 和 (G3)



定义 2.2: 如

群 G 有 n 个元素, 我们称之为 n 阶群。如果群 G 是无限的, 那么我们说群 G 有无穷阶。群 G 的阶通常表示为 $|G|$ (如果群是有限的)



给定一个群 G , 对其中任意两个子集 $R, S \in G$, 我们令

$$RS = \{r \cdot s | r \in R, s \in S\}$$

更一般地, 对于任意 $g \in G, R = \{g\}$, 我们表示为

$$gS = \{g \cdot s | s \in S\}$$

相似地, 如果 $S = \{g\}$, 我们表示为

$$Rg = \{r \cdot g | r \in R\}$$

从现在开始, 我们省略乘法符号, 用 $g_1 g_2$ 表示 $g_1 \cdot g_2$ 。

定义 2.3: 给

G 群, 对于任意 $g \in G$, 定义 L_g 为 g 的左平移: 任意 $a \in G, L_g(a) = ga$, 同理定义 g 的右平移 R_g : $R_g(a) = ag$, 任意 $a \in G$



以下简单的定理经常被使用:

命题 2.3: 给

一个群 G , 其平移变换 L_g, R_g 是双射



证明: 我们只证明 L_g, R_g 的证明是类似的。如果 $L_g(a) = L_g(b)$, 那么 $ga = gb$, 我们同时左乘以 g^{-1} , 我们得到 $a = b$, 所以 L_g 是一个单射函数。对任意 $b \in G$, 我们有 $L_g(g^{-1}) = gg^{-1}b = b$, 所以 L_g 是满射。因此 L_g 是一个双射。

定义 2.4: 给

一个群 G , 其子集 H 称之为 G 的子群, 当且仅当:

- (1) 群 G 的基本元也包含在 H 里 ($e \in H$)
- (2) 任意 $h_1, h_2 \in H$, 我们有 $h_1 h_2 \in H$
- (3) 任意 $h \in H$, 我们有 $h^{-1} \in H$



以下定理的证明留作练习



命题 2.4: 给

一个群 G , 子集 $H \subseteq G$ 是 G 的子群, 当且仅当 H 非空, 并且任意 $h_1, h_2 \in H, h_1 h_2^{-1} \in H$

如果群 G 是有限的, 那么下列的命题成立

命题 2.5: 给

一个有限群 G , 子集 H 称为 G 的子群, 当且仅当

(1) $e \in H$

(2) H 在乘法操作性是闭合的。

证明: 我们只需要证明定义的条件 3 成立。对任意 $a \in H$, 因为其左平移 L_a 是双射, 所以到 H 上的映射是单射。同时, H 是一个有限集, 所以映射是一个双射。因为 $e \in H$, 那么有唯一的 $b \in H$ 满足 $L_a(b) = ab = e$ 。如果 a^{-1} 是 $a \in G$ 中的逆, 那么我们有 $L_a(a^{-1}) = aa^{-1} = e$, 根据 L_a 的单射性, 我们有 $a^{-1} = b \in H$ 。

示例 2.2:

1. 任意整数 $n \in \mathbb{Z}$, 集合

$$n\mathbb{Z} = \{nk | k \in \mathbb{Z}\}$$

是群 \mathbb{Z} 的一个子群。

2. 矩阵集合 $GL^+(n, R) = \{A \in GL(n, R) | \det(A) > 0\}$ 是群 $GL(n, R)$ 的一个子群。

3. 群 $SL(n, R)$ 是群 $GL(n, R)$ 的子群

4. 群 $O(n)$ 是群 $GL(n, R)$ 的子群

5. 群 $SO(n)$ 是群 $O(n)$ 的子群, 也是 $SL(n, R)$ 的子群

6. 不难证明每一个 2×2 的选择矩阵 $R \in SO(2)$ 可以写为

$$R = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}, \quad 0 \leq \theta < 2\pi$$

其中 $SO(2)$ 可以看作 $SO(3)$ 的子群, 即矩阵形式为

$$R = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

视为

$$Q = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



7. 上三角矩阵 $\begin{pmatrix} a & b \\ 0 & c \end{pmatrix}$ $a, b, c \in R, a, c \neq 0$ 是群 $GL(2, R)$ 的一个子群
8. 含有四个矩阵 $V = \begin{pmatrix} \pm & 0 \\ 0 & \pm \end{pmatrix}$ 的集合是群 $GL(2, R)$ 的一个子群, 也称为克莱因四元群。

定义 2.5: 如

H 是 G 的一个子群, g 是 G 的任意元素, 那么形如 gH 的集合称为 H 在 G 上的左陪集, 形如 Hg 的集合成为 H 在 G 上的右陪集 (相似地, 右陪集也一样)。 H 的左陪集可以推出等价关系 \sim 定义如下: 对任意 $g_1, g_2 \in G$

$$g_1 \sim g_2 \quad \text{textrm}{g}_1 H = g_2 H$$

(类似地, $g_1 \sim g_2 \quad \text{textrm}{H} g_1 = H g_2$)。显然, \sim 是一个等价关系。



现在, 我们介绍以下定理



第 3 章 向量空间，基，线性映射



3.1 向量空间

当 $n \geq 1$ 时，用 R^n 表示 n 元组 $x = (x_1, \dots, x_n)$ 的集合， R^n 加法操作可以表示如下：

$$(x_1, \dots, x_n) + (y_1, \dots, y_n) = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$$

我们同时定义操作如下： $R \times R^n \rightarrow R^n$ 如下：

$$\lambda \cdot (x_1, \dots, x_n) = (\lambda x_1, \dots, \lambda x_n)$$

由向量空间引出的代数结构有一些有趣的性质。向量空间的定义如下：

定义 3.1: 给

一个域 K (配备了加法和乘法操作)。一个在 K 上的向量空间 (K 维向量空间)，是向量的集合，集合上满足两个操作：向量加法^a ($+ : E \times E \rightarrow E$) 和标量乘法 $K \times E \rightarrow E$ ，满足

一下条件：任意 $\alpha, \beta \in K, u, v \in E$

(V0) E 是在加法操作下是一个阿贝尔群，有基本元 0 ^b

(V1) $\alpha \cdot (u + v) = (\alpha \cdot u) + (\alpha \cdot v)$

(V2) $(\alpha + \beta) \cdot u = (\alpha \cdot u) + (\beta \cdot u)$

(V3) $(\alpha * \beta) \cdot u = \alpha \cdot (\beta \cdot u)$

(V4) $1 \cdot u = u$

在 (V3) 中， $*$ 表示域 K 上的乘法操作。

^a加法符号 $+$ 在这里被复用，同时表示域 K 上的加法和空间 E 上的向量加法。当 $+$ 被使用时其功能可以从上下文得出

^b符号 0 在这里也被复用，同时表示 K 上的零 (标量) 和 E 上的基本元 (零向量)。可能较少有疑惑，有时候偏向于使用 $\mathbf{0}$ 表示零向量



给定 $\alpha \in K, v \in E$ ，元素 $\alpha \cdot v$ 时常表示为 αv 。域 K 也常称为标量域

在接下来的章节里，除非特别指定或者谈及别的不同的域，我们假定所有的 K 维向量空间是定义在域 K 上的空间。因此，当我们谈及向量空间时，我们指代的是 K 维向量空间。大部分情况下， K 域指的是实数域

在 (V0) 里，一个向量空间总是包含空向量 0 ，所以这是一个非空集合。从 (V1)，我们知道 $\alpha \cdot 0 = 0$ ， $\alpha \cdot (-v) = -(\alpha \cdot v)$ 。从 (V2) 我们得到 $0 \cdot v = 0$ ， $(-\alpha) \cdot v = -(\alpha \cdot v)$

从公理我们可以得到另外一个重要的结论: 对任意 $u \in E$, $\lambda \in K$ 如果 $\lambda \neq 0$, $\lambda \cdot u = 0$, 那么 $u = 0$

事实上, 因为 $\lambda \neq 0$, 那么存在乘法逆元 λ^{-1} , 从而根据 $\lambda \cdot u = 0$, 我们可以得到

$$\lambda^{-1} \cdot (\lambda \cdot u) = \lambda^{-1} \cdot 0$$

然而, 我们知道 $\lambda^{-1} \cdot 0 = 0$, 从 (V3) 和 (V4), 我们有

$$\lambda^{-1} \cdot (\lambda \cdot u) = (\lambda^{-1} \cdot \lambda) \cdot u = 1 \cdot u = u$$

因此我们推出 $u = 0$

注意: 有人质疑公理 (V4) 是否真的有必要, 他能否从其他公理推出? 答案是不可以。例如: 我们定义 $E = R^n$, $R \times R^n \rightarrow R^n$

$$\lambda \cdot (x_1, \dots, x_n) = (0, \dots, 0)$$

其中 $x_1, \dots, x_n \in R^n$, $\lambda \in R$ 。公理 (V0)-(V3) 都满足, 但公理 4 不成立。更一般的例子可以通过使用现在还未介绍的基的概念。

