前面提到了向量子空间的概念,那么知道对于 R²,它的维数是二维的,而三维空间 R³则是三维的,那么这也接着产生了一个问题,对于 R² 的子空间到底是几维呢?有人可能会说是二维的,因为这是二维平面的子空间,那如果是三维空间的子空间,也就一定是三维的吗?这里根据前面的内容可以知道,三维空间的子空间有过原点的直线、平面和原点,还有三维空间自身,那么这里如果是过原点的直线,那么这里就如 x+y+z=0 这种,对于这个是三维的吗?如果是三维的,但却又是一条直线,所以直观感觉应该是二维的,如果是点则是一维的。所以这里也就提出了一个关于子空间维数的问题了,到底该如何定义向量子空间的维数呢?

若 W 是 Rⁿ 的一个子空间,那么 W 的维数等于 W 的一个基中向量的个数

对于上述定义,可以先简单地直观地检验一下是否正确,对于三维中的直线,如 x+y+z=0,这里可以写成 x=-y-z,也就是任意一个变量可以用另外两个变量来代替,那么这里可以知道如果是只有两个变量起作用的,那么根据前面的内容也可以知道,这里在线性方程中,矩阵的秩是 2,那么这里基中的向量的个数也为 2。

这样简单地检测之后发现这个定义是合理的,但是还是要想想为什么会这样定义呢?其实仔细思考之后发现,基这个概念的出现是为了能够找到表示 W 中任意向量的极小生成集合。那么也就是说基中的向量是一个都不能再缺少的,同时如果添加多一个或多个,又会多余了。那样的话基中向量的个数其实恰好就最能表示 W 的所需的最少向量的个数,而这样定义的维数也是合理的。(可能这里说的不是很清晰,道理大致如此吧)

那么这里用正式的表示方式,对于 W 的维数用 dim(W)来表示。设 W 是 R^n 的子空间,如果 W 有一个包含 P 个向量的基 $B=\{w_1,w_2....w_p\}$,那么就说 W 是一个维数为 P 的子空间记为 dim(W)=P

那么这里可能会产生一个疑问,就是关于基中的向量的个数,会是一样的吗? 就是对于 W 来说,它的基中的向量都是相同的吗?这里是肯定的,因为根据基的概 念,就是一个极小生成集合,那么自然这里向量的个数也是相同的,而书本为了严 谨性会有一个证明,具体的可以参考一下书本相关内容的。

那么有了维数这个概念之后,这里会有一些相关的性质,见下图所示

那么有了维数这个概念之后,对于前面提到的非奇异矩阵这些都可以用维数来描述了。这里先说一个之前一直在用,但是没有具体说明的概念-秩,关于矩阵的秩的概念,前面一直都是通过化简矩阵,然后得到最简形矩阵之后的非零行的数量就是矩阵的秩。这样其实只是一个比较简单直接的应用方式,但不是真正的描述和定。**矩阵的秩是指矩阵 A 的值域的维数**。为什么会这样说呢?因为看前面提到求秩的过程,其实不就是一个求值域的过程,而这里只是没有用增广矩阵去求解而已。但是本质上是一样的,也就是都是看主列的数量,也就是非自由变量的个数。而关于零空间的维数,这里有个称呼叫做 nullity,书上的翻译是零化度这个叫法。但不管叫什么,这里零空间的维数就是看自由变量的个数,刚好和求秩是互补的。

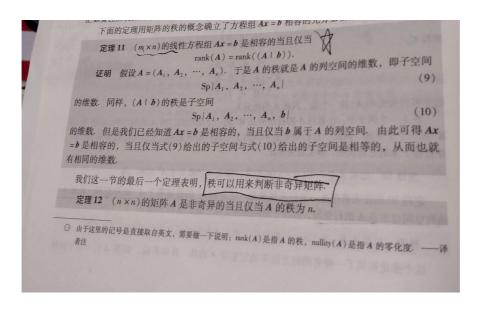
那么这里关于秩有一个很重要的定理,**矩阵 A 的秩等于 A^T 的秩**,关于这个定理的证明不太容易理解。但是通过思考前面的内容,可以知道 A 的行空间是 A^T 的列空间,A^T 的值域等于 A^T 的列空间(这里其实就是秩所代表的列,本质上值域其实也是列空间),那么这里也可以知道对于 m*n 的矩阵,这里秩肯定是不超过min{m,n},也就是小于等于两者之间的最小值。那么这样才具备了 A 的秩和 A^T 的秩相等的可能。那么这里其实换个角度思考,A 和 A^T 的问题其实就是问 A 的行空间和列空间的秩是否相等。那么这里根据前面的内容我们可以知道,其实两者进行化简后,非零行的数量都是一样的,所以两者是相等的。

那么这里推广之后就有了一个推论, A 的行空间和列空间具有相同的维数。

另外这里提前给出一个公式:

对于矩阵 A(m*n),n=rank(A)+nullity(A)

这里简单理解一下,其实就是说矩阵 A 的列的数量,就是主列的数量加上自由变量的数量,其实就是自由变量加上非自由变量的数量。



上图是根据维数去判断非奇异矩阵,当秩为 n 的时候,其实就是没有了自由变量,那么自然就是线性无关集合,所以是非奇异矩阵。