

## Sample Solution

TA: Hang Li

Week 8-1

## 《线性代数与几何》Exercise 4: 5(4)、6、7、8、9

**Exercise 4: 5(4)** 如  $r(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) = r(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4)$ , 则  $\alpha_4$  必可由  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$  线性表出。

**证明:** 设  $r(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) = r(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4) = r$ 。取  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_r$  ( $r \leq 3$ ) 作为  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$  的一个极大线性无关组, 由于它也是  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4$  的极大线性无关组 (秩为  $r$ ), 故  $\alpha_4$  可由  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_r$  线性表出。而  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_r$  是  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$  的部分组, 因此  $\alpha_4$  必可由  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$  线性表出。

**Exercise 4: 6** 求下列向量组的秩及一个极大线性无关组, 并将其余向量用极大线性无关组线性表出:

(1) 向量组:

$$\alpha_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}, \alpha_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \alpha_3 = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 7 \\ 14 \end{bmatrix}, \alpha_4 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \alpha_5 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix}$$

**解答:** 将向量组按列构成矩阵  $A = (\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3 \ \alpha_4 \ \alpha_5)$ , 对其作初等行变换:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 1 & 2 \\ -1 & 3 & 0 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 7 & 2 & 5 \\ 4 & 2 & 14 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \frac{5}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

- 秩: 行阶梯形矩阵有 3 个非零行, 故  $\text{rank}(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5) = 3$ 。
- 极大线性无关组: 非零行的首非零元位于第 1、2、4 列, 故  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_4$  是一个极大线性无关组。
- 线性表出: 由行最简形可得:

$$\alpha_3 = 3\alpha_1 + \alpha_2 + 0 \cdot \alpha_4, \quad \alpha_5 = -\frac{1}{2}\alpha_1 + \alpha_2 + \frac{5}{2}\alpha_4$$

(2) 向量组:

$$\alpha_1 = \begin{bmatrix} 6 \\ 4 \\ 1 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}, \alpha_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 3 \\ -4 \end{bmatrix}, \alpha_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ -9 \\ -16 \\ 22 \end{bmatrix}, \alpha_4 = \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

解答: 将向量组按列构成矩阵  $A = (\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3 \ \alpha_4)$ , 对其作初等行变换:

$$A = \begin{bmatrix} 6 & 1 & 1 & 7 \\ 4 & 0 & 4 & 1 \\ 1 & 2 & -9 & 0 \\ -1 & 3 & -16 & -1 \\ 2 & -4 & 22 & 3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

1. 秩: 行阶梯形矩阵有 3 个非零行, 故  $\text{rank}(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4) = 3$ 。
2. 极大线性无关组: 非零行的首非零元位于第 1、2、4 列, 故  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_4$  是一个极大线性无关组。
3. 线性表出: 由行最简形可得:

$$\alpha_3 = \alpha_1 - 5\alpha_2 + 0 \cdot \alpha_4$$

**Exercise 4: 7** 在  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_s$  中,  $\alpha_s$  不能由  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{s-1}$  线性表出, 而  $\alpha_1$  是  $\alpha_2, \dots, \alpha_s$  的线性组合。证明:  $\alpha_1$  可由  $\alpha_2, \dots, \alpha_{s-1}$  线性表出。

证明:

1. 由 “ $\alpha_1$  是  $\alpha_2, \dots, \alpha_s$  的线性组合”, 根据线性组合的定义, 存在数  $k_2, k_3, \dots, k_s$ , 使得:

$$\alpha_1 = k_2\alpha_2 + k_3\alpha_3 + \dots + k_s\alpha_s \quad (1)$$

2. 假设  $k_s \neq 0$ , 则可将  $\alpha_s$  解出:

$$\alpha_s = \frac{1}{k_s}\alpha_1 - \frac{k_2}{k_s}\alpha_2 - \dots - \frac{k_{s-1}}{k_s}\alpha_{s-1}$$

这表明  $\alpha_s$  能由  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{s-1}$  线性表出, 与 “ $\alpha_s$  不能由  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{s-1}$  线性表出” 矛盾。因此,  $k_s = 0$ 。

3. 当  $k_s = 0$  时, 式 (1) 变为:

$$\alpha_1 = k_2\alpha_2 + k_3\alpha_3 + \dots + k_{s-1}\alpha_{s-1}$$

即  $\alpha_1$  可由  $\alpha_2, \dots, \alpha_{s-1}$  线性表出。

**Exercise 4: 8** 证明  $n$  维向量  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$  线性无关的充要条件是它们可表示任一  $n$  维向量。

**证明:**

1. **必要性 (线性无关  $\implies$  可表示任一  $n$  维向量)** 设  $\beta$  是任意一个  $n$  维向量, 考虑向量组  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n, \beta$ 。由于  $n$  维向量空间中任意  $n+1$  个向量必线性相关, 且  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  线性无关, 因此  $\beta$  可由  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  线性表出。由  $\beta$  的任意性, 得  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  可表示任一  $n$  维向量。

2. **充分性 (可表示任一  $n$  维向量  $\implies$  线性无关)** 取  $n$  维单位向量组  $\varepsilon_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \varepsilon_2 =$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \dots, \varepsilon_n = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}, \text{ 显然 } \varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n \text{ 线性无关且可表示任一 } n \text{ 维向量。}$$

由题设,  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  也可表示任一  $n$  维向量, 故  $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$  与  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  等价。又  $\text{rank}(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n) = n$ , 根据等价向量组的秩相等, 得  $\text{rank}(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = n$ , 因此  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$  线性无关。

综上,  $n$  维向量  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$  线性无关的充要条件是它们可表示任一  $n$  维向量。

**Exercise 4: 9** 如  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_s$  线性相关, 但其中任意  $s-1$  个向量都线性无关, 证明必存在  $s$  个全不为零的数  $k_1, k_2, \dots, k_s$  使得  $k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \dots + k_s\alpha_s = \mathbf{0}$  成立。

**证明:**

1. 由  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_s$  线性相关, 根据线性相关的定义, 存在不全为零的数  $k_1, k_2, \dots, k_s$ , 使得:

$$k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \dots + k_s\alpha_s = \mathbf{0} \quad (1)$$

2. 假设存在某个  $k_i = 0$  (不妨设  $k_s = 0$ ), 则式 (1) 变为:

$$k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \dots + k_{s-1}\alpha_{s-1} = \mathbf{0}$$

此时  $k_1, k_2, \dots, k_{s-1}$  不全为零, 这与“任意  $s-1$  个向量都线性无关”矛盾 (线性无关的向量组不存在不全为零的数使其线性组合为零向量)。

因此, 所有  $k_i$  都不为零, 即  $k_1, k_2, \dots, k_s$  全不为零。

综上, 必存在  $s$  个全不为零的数  $k_1, k_2, \dots, k_s$ , 使得  $k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \dots + k_s\alpha_s = \mathbf{0}$  成立。

## 《线性代数入门》Exercise 2.1: 2、3

**Exercise 2.1.2** 判断满足下列性质的  $\mathbb{R}^3$  子集  $M$  是否存在. 若存在, 进一步判断哪些是子空间:

1.  $M$  含有  $e_1, e_2, e_3$ ; 对任意  $v, w \in M$ , 都有  $v + w \in M$ ; 存在  $v \in M$ , 使得  $\frac{1}{2}v \notin M$ .

▲ 存在. 例:  $\begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} \mid a, b, c \in \mathbb{Z}$ . 都不是子空间. ►

验证过程:

(a) 含标准基向量:  $e_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, e_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, e_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ , 因分量均为整数, 故  $e_1, e_2, e_3 \in M$ .

(b) 加法封闭性: 任取  $v = \begin{bmatrix} a_1 \\ b_1 \\ c_1 \end{bmatrix}, w = \begin{bmatrix} a_2 \\ b_2 \\ c_2 \end{bmatrix} \in M$ , 其中  $a_1, a_2, b_1, b_2, c_1, c_2 \in \mathbb{Z}$ , 则

$$v + w = \begin{bmatrix} a_1 + a_2 \\ b_1 + b_2 \\ c_1 + c_2 \end{bmatrix}$$

因整数加法仍为整数, 故  $v + w \in M$ .

(c) 数量乘法不封闭: 取  $v = e_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \in M$ , 数  $k = \frac{1}{2}$ , 则

$$\frac{1}{2}v = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

因  $\frac{1}{2} \notin \mathbb{Z}$ , 故  $\frac{1}{2}v \notin M$ .

结论:  $M$  不满足数量乘法封闭性, 故不是线性子空间。

2.  $M$  含有所有形如  $\begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \\ 1 \end{bmatrix}$  的向量; 对任意  $v \in M$ , 都有  $kv \in M$ ; 存在  $v, w \in M$ , 使得  $v + w \notin M$ .

▲ 存在. 例:  $\left\{ \begin{bmatrix} k \cos \theta \\ k \sin \theta \\ k \end{bmatrix} \mid 0 \leq \theta < 2\pi, k \in \mathbb{R} \right\}$ . 都不是子空间. ►

验证过程:

(a) 含指定形式向量: 取  $k = 1$ , 则  $\begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \\ 1 \end{bmatrix} \in M$ 。

(b) 数量乘法封闭性: 任取  $v = \begin{bmatrix} k \cos \theta \\ k \sin \theta \\ k \end{bmatrix} \in M$  和  $t \in \mathbb{R}$ , 则

$$tv = \begin{bmatrix} tk \cos \theta \\ tk \sin \theta \\ tk \end{bmatrix}$$

令  $k' = tk$ , 则  $tv \in M$ 。

(c) 加法不封闭: 取  $\theta = 0$  时,  $v = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \in M$ ; 取  $\theta = \frac{\pi}{2}$  时,  $w = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \in M$ , 则

$$v + w = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

假设  $v + w \in M$ , 则存在  $\theta', k'$  使:

$$k' \cos \theta' = 1, \quad k' \sin \theta' = 1, \quad k' = 2$$

代入得  $\cos \theta' = \sin \theta' = \frac{1}{2}$ , 但  $\cos^2 \theta' + \sin^2 \theta' = \frac{1}{2} \neq 1$ , 矛盾。故  $v + w \notin M$ 。

结论:  $M$  不满足加法封闭性, 故不是线性子空间。

3.  $M$  含有  $e_1, e_2$  但不含有  $e_3$ ; 对任意  $v, w \in M, k \geq 0$ , 都有  $v + w, kv \in M$ 。

▲ 存在. 例:  $\left\{ \begin{bmatrix} a \\ b \\ 0 \end{bmatrix} \mid a, b \geq 0 \right\}; \left\{ \begin{bmatrix} a \\ b \\ 0 \end{bmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\}$  是子空间. ►

例子 1 (非子空间):  $M_1 = \left\{ \begin{bmatrix} a \\ b \\ 0 \end{bmatrix} \mid a, b \geq 0 \right\}$ 。

验证:

(a) 含  $e_1, e_2$  (因  $1 \geq 0$ ), 不含  $e_3$  (第三分量非 0)。

(b) 非负系数封闭: 对  $k \geq 0$  和  $v, w \in M_1$ ,  $kv$  和  $v + w$  分量仍非负, 故属于  $M_1$ 。

(c) 不满足全体数乘封闭: 取  $v = e_1$  和  $k = -1$ , 则  $-v = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \notin M_1$ 。

**例子 2 (子空间):**  $M_2 = \left\{ \begin{bmatrix} a \\ b \\ 0 \end{bmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\}$ 。

验证:

(a) 含  $e_1, e_2$ , 不含  $e_3$  (同前)。

(b) 对任意加法和数乘封闭: 分量运算均在  $\mathbb{R}$  中封闭, 故满足子空间条件。

结论:  $M_1$  不是子空间,  $M_2$  是线性子空间。

**Exercise 2.1.3** 证明命题 2.1.9:

**命题 2.1.9** 设  $S$  是  $\mathbb{R}^m$  中的向量组, 则:

1. 子集  $\text{span}(S)$  是  $\mathbb{R}^m$  的子空间.
2. 如果  $S$  中的向量都在  $\mathbb{R}^m$  的某个子空间中, 则  $\text{span}(S)$  中的向量也都在该子空间中.

**证明:**

1. 要证  $\text{span}(S)$  是子空间, 需验证线性子空间的三个条件:

- **非空性:** 因为  $0 = 0\mathbf{v}_1 + 0\mathbf{v}_2 + \cdots + 0\mathbf{v}_k$  (其中  $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k \in S$ ), 所以  $0 \in \text{span}(S)$ , 即  $\text{span}(S)$  非空。
- **对加法封闭:** 任取  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \text{span}(S)$ , 则存在实数  $a_1, a_2, \dots, a_k$  和  $b_1, b_2, \dots, b_k$  (不妨设  $S = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_k\}$ ), 使得

$$\mathbf{u} = a_1\mathbf{v}_1 + a_2\mathbf{v}_2 + \cdots + a_k\mathbf{v}_k, \quad \mathbf{v} = b_1\mathbf{v}_1 + b_2\mathbf{v}_2 + \cdots + b_k\mathbf{v}_k$$

于是

$$\mathbf{u} + \mathbf{v} = (a_1 + b_1)\mathbf{v}_1 + (a_2 + b_2)\mathbf{v}_2 + \cdots + (a_k + b_k)\mathbf{v}_k$$

这是  $S$  中向量的线性组合, 故  $\mathbf{u} + \mathbf{v} \in \text{span}(S)$ 。

- **对数量乘法封闭**: 任取  $\mathbf{u} \in \text{span}(S)$  和实数  $\lambda$ , 设  $\mathbf{u} = a_1\mathbf{v}_1 + a_2\mathbf{v}_2 + \cdots + a_k\mathbf{v}_k$ , 则

$$\lambda\mathbf{u} = (\lambda a_1)\mathbf{v}_1 + (\lambda a_2)\mathbf{v}_2 + \cdots + (\lambda a_k)\mathbf{v}_k$$

这也是  $S$  中向量的线性组合, 故  $\lambda\mathbf{u} \in \text{span}(S)$ 。

综上,  $\text{span}(S)$  是  $\mathbb{R}^m$  的子空间。

2. 设  $V$  是  $\mathbb{R}^m$  的一个子空间, 且  $S \subseteq V$ 。任取  $\mathbf{u} \in \text{span}(S)$ , 则  $\mathbf{u}$  可表示为  $S$  中向量的线性组合, 即  $\mathbf{u} = a_1\mathbf{v}_1 + a_2\mathbf{v}_2 + \cdots + a_k\mathbf{v}_k$  ( $\mathbf{v}_i \in S \subseteq V$ ,  $a_i \in \mathbb{R}$ )。因为  $V$  是子空间, 对加法和数量乘法封闭, 所以  $a_1\mathbf{v}_1, a_2\mathbf{v}_2, \dots, a_k\mathbf{v}_k \in V$ , 进而它们的和  $\mathbf{u} \in V$ 。因此,  $\text{span}(S) \subseteq V$ , 即  $\text{span}(S)$  中的向量都在  $V$  中。