&2.2 求解Ax=0: 主变量、特解

一、概述

上节我们讲了向量空间,特别是矩阵的列空间和零空间。这节我们主要讲零空间的求解算法。

- 行阶梯型矩阵
- 秩
- 主变量、自由变量
- 特解
- 最简行阶梯型
- 零空间矩阵



这节我们主要研究长方矩阵。

举例:

$$A = egin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 2 \ 2 & 4 & 6 & 8 \ 3 & 6 & 8 & 10 \end{bmatrix}$$

我们观察可得,列2是列1的2倍,行1加行2等于行3。这些都会在消元中表现出来。

· 求解

1、消元

$$A = \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & 6 & 8 \\ 3 & 6 & 8 & 10 \end{bmatrix} \xrightarrow[row3 - 3 \text{-} row1]{row3 - 3 \text{-} row1}} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & \boxed{2} & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow[row3 - row2]{row3 - row2} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & \boxed{2} & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = U$$

消元最终的到**行阶梯型矩阵**(row echelon form) U。

- 我们找到两个**主元**: 1、2。主元的数量称为矩阵的**秩**(rank), 本例中 A的秩为2。
- 消元后由 Ax=0 变为 Ux=0,列空间发生变化,但解和零空间不变。
- 行3为0, 因为行3是行1和行2的线性组合, 消元使这种关系显式表现出来

2、找出主变量

主元所在的列称为**主列**,其他列称为**自由列** 。主列所对应的变量称为**主变量**(pivot variables),自由列对应的变量称为**自由变量**(free variables)。"自由"指可以自由或任意分配数值给这些未知数。

本例中主列为列1和列3,自由列为列2和列4,主变量为 x_1 、 x_3 ,自由变量为 x_2 、 x_4 。

回代:

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 2x_3 + 2x_4 = 0 \\ 2x_3 + 4x_4 = 0 \end{cases}$$

令
$$x_2=1$$
、 $x_4=0$, 得 $x_1=-2$ 、 $x_3=0$, 即 $x=\begin{bmatrix} -2\\1\\0\\0\end{bmatrix}$ 。

令
$$x_2=0$$
、 $x_4=1$,得 $x_1=-2$ 、 $x_3=0$,即 $x=egin{bmatrix} 2 0 \ -2 \ 1 \end{bmatrix}$ 。

$$egin{bmatrix} -2 \ 1 \ 0 \ 0 \end{bmatrix}$$
 与 $egin{bmatrix} 2 \ 0 \ -2 \ 1 \end{bmatrix}$ 称为**特解**(special soltion),有了特解,就能得到所有的解了。

$$x = c \cdot \begin{bmatrix} -2\\1\\0\\0 \end{bmatrix} + d \cdot \begin{bmatrix} 2\\0\\-2\\1 \end{bmatrix}$$

结论1:零空间所包含的向量是特解的线性组合。

|结论2|: 对于 $A_{m imes n}$,秩为 r,则特解的个数为 (n-r)。

$$rank\ of\ A(A$$
的秩 $)=\#\ of\ pivots($ 主元的个数 $)=\#\ of\ pivot\ variables($ 主变量的个数 $)=r$

of special solutions(特解的个数) = # of free variables(自由变量的个数) =
$$n - r$$

·简化、综合

下面我们对**行阶梯型矩阵** U 进一步简化,化简为**简化行阶梯型**(reduced row echelon form) R。

$$A = \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & 6 & 8 \\ 3 & 6 & 8 & 10 \end{bmatrix} \xrightarrow[row3-3-row1]{row3-3-row1} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & \boxed{2} & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow[row3-row2]{row3-row2} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & \boxed{2} & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = U \xrightarrow[row1-row2\div]{row2\div2} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & \boxed{1} & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = R$$

$$x_1$$
 x_2 x_3 x_4

$$R = \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & \boxed{1} & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

- 1、在简化行阶梯型形式中, 主元上下都是0, 它以最简形式包含了所有信息。它包含什么信息呢?
 - 。 可以看出主行为行1和行2, 主列为列1和列3。
 - 。 行3为0, 表示行3是其他行的线性组合, 因此实际上只有两行。
 - 。 包含一个 2×2 的单位阵,位于主行和主列交汇处。

• 2、我们可以直接写出**零空间矩阵** N,其中零空间矩阵 N 就是将所有**特解**作为列的矩阵。

推导

已知

$$R = \begin{bmatrix} I & F \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$R \cdot N = 0$$

则

$$N = \left[egin{array}{c} -F \ I \end{array}
ight]$$

解释

$$\begin{bmatrix} I & F \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_{pivot} \\ x_{free} \end{bmatrix} = 0$$

即

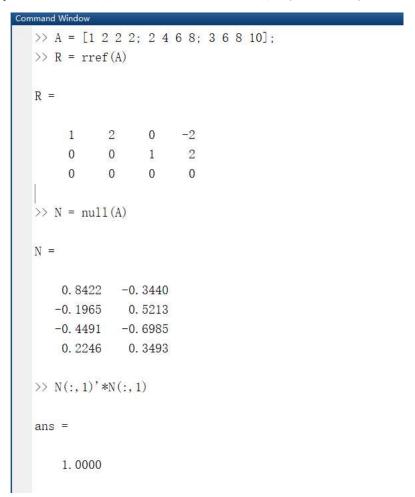
$$x_{pivot} = x_{free} \cdot F$$

若
$$x_{free}=I$$
,则 $x_{pivot}=-F$ 。
[验证本例]

$$N = \begin{bmatrix} -F \\ I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ 0 & -2 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_3 \\ x_2 \\ x_4 \end{bmatrix}$$

有前面的
$$\begin{bmatrix} -2\\1\\0\\0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2\\0\\-2\\1 \end{bmatrix} - 致.$$

• 3、在Matlab中,使用 rref 函数可完成 $A \to R$,使用 null 函数可得到归一化零空间矩阵 N(列为零空间的基)。



三、练习

举例:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ 2 & 6 & 8 \\ 2 & 8 & 10 \end{bmatrix}$$

解:

$$A = \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ 2 & 6 & 8 \\ 2 & 8 & 10 \end{bmatrix} \xrightarrow{row2-2 \cdot row1, \ row3-2 \cdot row1} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 4 & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{exchange \ row2 \ and \ row3} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 3 \\ 0 & \boxed{2} & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{row4-2 \cdot row2} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 2 & 3 \\ 0 & \boxed{2} & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = U \xrightarrow{row1-row2} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

• 解法1

回代:

$$\begin{cases} x_1 + x_3 = 0 \\ x_2 + x_3 = 0 \end{cases}$$
$$Rx = 0$$

$$x = c \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$
 (c为常数)

· 解法2

$$R = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ \hline 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I & F \\ \hline 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

则

$$N = \left[\begin{array}{c} -F \\ I \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c} -1 \\ -1 \\ 1 \end{array} \right] \begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{array}$$

零空间为一条直线:

$$x = c \cdot egin{bmatrix} -1 \ -1 \ 1 \end{bmatrix}$$
 (c 为常数)

- 转置不改变矩阵的秩。
- 零空间矩阵直接给出了所有特解,这些特解是零空间的基。