

§1.2 线性变换及其矩阵表示

定义: T 称为由 V^n 到 V^m 的**变换 (映射)**, 如果 T 将 V^n 中的向量映射到 V^m 中的向量, 写作

$$T: \alpha \in V^n \rightarrow \beta = T\alpha \in V^m$$

其中 β 为 α 在 T 下的**像**, α 称为 β 的**原像**.

变换的例子

- $T: \alpha = (x_1, x_2)^T \in \mathbb{R}^2 \rightarrow \beta = (0, x_2)^T \in \mathbb{R}^2$
- $T: \alpha = (x_1, x_2)^T \in \mathbb{R}^2 \rightarrow \beta = (2x_1, 2x_2)^T \in \mathbb{R}^2$
- $T: \alpha = p(t) \in \mathbf{P}(t) \rightarrow \beta = (p(t))^2 \in \mathbf{P}(t)$

线性变换

定义: T 为由 V^n 到 V^m 的变换, 如果对于任意的 $k \in F, \alpha, \beta \in V^n$, 都有

$$T(\alpha + \beta) = T\alpha + T\beta, \quad T(k\alpha) = kT\alpha,$$

即变换 T 与线性运算可交换, 则 T 是**线性变换**.

特别的, 当 T 是 V^n 到自身的一个线性变换, 则称 T 是 V^n 的**线性变换**.

例 1. 给定 $A \in F^{m \times n}$, 定义由 V^n 到 V^m 的变换 T 为

$$T: x \in F^n \rightarrow y = Ax \in F^m.$$

由矩阵运算的性质得知, 易证 T 是一个线性变换.

例 2. 给定 $P \in F^{m \times m}$ 和 $Q \in F^{n \times n}$, 定义由 V^n 到 V^m 的变换 T 为

$$T: X \in F^{m \times n} \rightarrow Y = PXQ \in F^{m \times n}.$$

由矩阵运算的性质得知, 易证 T 是一个线性变换.

例 3. 对于 $\mathbf{P}_n(t)$ 中的多项式求导运算 $\frac{d}{dt}$, 记为 D , 即

$$Dp(t) = \frac{d}{dt}p(t), \quad p(t) \in \mathbf{P}_n(t)$$

因求导运算和线性运算可以交换顺序, 可知 D 是 $\mathbf{P}_n(t)$ 的一个线性变换.

例 4. V 的

- 恒等变换 $I: I\alpha = \alpha \forall \alpha \in V$
- 零变换 $O: O\alpha = 0, \forall \alpha \in V$

都是 V 的线性变换.

线性变换的一些简单性质:

- (1). $O\alpha = 0, \forall \alpha \in V$.
 $T0 = 0, T(-\alpha) = -T\alpha, \forall \alpha \in V$.
- (2). $T(\sum_{i=1}^r k_i \alpha_i) = \sum_{i=1}^r k_i T\alpha_i$, 即任意一组向量的线性组合的像, 等于它们的像的线性组合.
- (3). 一组线性相关的向量 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_r$, 它们在 T 下的像 $T\alpha_1, T\alpha_2, \dots, T\alpha_r$ 也线性相关.
注意: 线性无关的一组向量在 T 下的像可能是线性相关的, 例如零变换把线性无关的向量都映射为零向量.

线性变换的矩阵表示

设 T 是 V^n 到 V^m 的线性变换, 在 V^n 和 V^m 中分别取基 $\mathcal{B}_\alpha = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$

和 $\mathcal{B}_\beta = \{\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_m\}$, 则 α_j 的像 $T\alpha_j$ ($1 \leq j \leq n$) 可由基 \mathcal{B}_β 唯一线性表出:

$$T\alpha_j = \sum_{i=1}^m \beta_i a_{ij} = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_m) \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{pmatrix}.$$

将 $T\alpha_j$ 按 $j = 1, 2, \dots, n$ 的顺序排列, 则有

$$(T\alpha_1, \dots, T\alpha_n) = (\beta_1, \dots, \beta_m) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}.$$

令 $T\mathcal{B}_\alpha := (T\alpha_1, T\alpha_2, \dots, T\alpha_n)$, 则上式可简写为

$$T\mathcal{B}_\alpha = \mathcal{B}_\beta A$$

则这称为**线性变换 T 的矩阵表示**, 其中 A 称为 T 在基偶 $\{\mathcal{B}_\alpha, \mathcal{B}_\beta\}$ 下的矩阵.

特别的, 若 $V^n = V^m$ 且 $\mathcal{B}_\alpha = \mathcal{B}_\beta$, 则 $T\mathcal{B}_\alpha = \mathcal{B}_\alpha A$, 此时称 n 阶方阵 A 为 T 在基 \mathcal{B}_α 下的矩阵.

例 6. 求 $\mathbf{P}_n(t)$ 的线性变换 $D = \frac{d}{dt}$ 在基 $\mathcal{B} = \{1, t, \dots, t^n\}$ 下的矩阵.

解: 由 $D\mathcal{B} = \mathcal{B}A$, 其中 $D\mathcal{B} = (0, 1, 2t, \dots, nt^{n-1})$,
即 $D\mathcal{B} = (0, 1, 2t, \dots, nt^{n-1}) = (1, t, t^2, \dots, t^n)A$,
由 $jt^{j-1} = \sum_{i=1}^n a_{ij}t^i$, 知 $a_{j-1,j} = j$ 而其他 a_{ij} 为零.

可得 $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 2 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & n \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}.$

例 7 求 $\mathbf{P}_2(t)$ 到 $\mathbf{P}_3(t)$ 的线性变换 J

$$J(p(t)) = \int_0^t p(t) dt$$

基偶 $\{\mathcal{B}_1 = \{1, t, t^2\}, \mathcal{B}_2 = \{1, t, \frac{t^2}{2}, \frac{t^3}{3}\}\}$ 下的矩阵.

解: 由 $J\mathcal{B}_1 = \mathcal{B}_2 A$, 其中 $J\mathcal{B}_1 = (t, \frac{t^2}{2}, \frac{t^3}{3})$, 即

$$J\mathcal{B}_1 = (t, \frac{t^2}{2}, \frac{t^3}{3}) = (1, t, \frac{t^2}{2}, \frac{t^3}{3}) A,$$

可得 $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$

由 T 的矩阵表示, 确定 T 的像的坐标.

设 $\alpha \in V^n$, 则可由 B_α 线性表出,

$$\alpha = \sum_{i=1}^n x_i \alpha_i = B_\alpha x$$

即 α 在 B_α 下的坐标为 x . 对于线性变换 T ,

$$T\alpha = \sum_{i=1}^n x_i T\alpha_i = TB_\alpha x$$

将 TB_α 用 V^m 的基 B_β 表出, 若 $TB_\alpha = B_\beta A$, 则

$$T\alpha = B_\beta Ax,$$

即 $T\alpha$ 在 B_β 下的坐标为 Ax .

定理: 设 $B_\alpha = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$ 和 $B_\beta = \{\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n\}$ 分别是 V^n 和 V^m 的基, 对于给定的 $m \times n$ 矩阵 $A = [a_{ij}]$, 则存在唯一的从 V^n 到 V^m 的线性变换 T , 使得它在 $\{B_\alpha, B_\beta\}$ 下的矩阵是 A , 即 $TB_\alpha = B_\beta A$.

证明: 先证明线性变换 T 的存在性.

对于任意 $\alpha \in V^n$, 设其在基 B_α 下的坐标为 x , 即 $\alpha = B_\alpha x$. 现定义变换 T 将 α 映为 $B_\beta Ax$, 即

$$T: \alpha = B_\alpha x \rightarrow \beta = B_\beta Ax$$

我们仍需验证 T 是线性变换.

证明 (续): 验证 T 是线性变换.

设 V^n 中的 $\alpha = \mathcal{B}_\alpha x$ 和 $\gamma = \mathcal{B}_\alpha z$, 而 $k, l \in F$, 则

$$\begin{aligned} T(k\alpha + l\gamma) &= T(k\mathcal{B}_\alpha x + l\mathcal{B}_\alpha z) \\ &= T(\mathcal{B}_\alpha(kx + lz)) \\ &= \mathcal{B}_\beta A(kx + lz) \\ &= k\mathcal{B}_\beta Ax + l\mathcal{B}_\beta Az \\ &= kT(\mathcal{B}_\beta x) + lT(\mathcal{B}_\beta z) \\ &= kT\alpha + lT\gamma \end{aligned}$$

则 T 是线性变换, 且由 T 定义易得 $T\mathcal{B}_\alpha = \mathcal{B}_\beta A$.

证明 (续): 再证明线性变换 T 的唯一性.

如果存在两个线性变换 T_1 和 T_2 , 满足

$$T_1 \mathcal{B}_\alpha = T_2 \mathcal{B}_\alpha = \mathcal{B}_\beta A.$$

那么线性变换 $\tilde{T} = T_1 - T_2$ 满足对于某个 \tilde{A} 有

$$\tilde{T} \mathcal{B}_\alpha = \{0, 0, \dots, 0\} = \mathcal{B}_\beta \tilde{A}$$

这里 \tilde{A} 只能为零, 即 \tilde{T} 将任何向量映为 0. 从而

$$T_1 \alpha = (T_2 + \tilde{T}) \alpha = T_2 \alpha + \tilde{T} \alpha = T_2 \alpha$$

对于任意 α 成立, 因此映射唯一.

V^n 到 V^m 的线性变换 T , 在给定的基偶 $\{\mathcal{B}_\alpha, \mathcal{B}_\beta\}$ 下, 对应一个矩阵 A . 反之, 对于同样的空间和基偶, 如果给定矩阵 A , 则对应一个线性变换 T .

接下来的问题:

- 如果取 V^n 和 V^m 的另一组基 $\{\mathcal{B}_{\alpha'}, \mathcal{B}_{\beta'}\}$, 那么 T 对应另外一个矩阵 B , 那么矩阵 A 和 B 之间有什么关系?
- 怎样选取 V^n 和 V^m 的基, 使得 T 的矩阵表示尽可能简单?

设 n 阶方阵 P 是基 \mathcal{B}_α 到 $\mathcal{B}_{\alpha'}$ 的变换矩阵, 而 n 阶方阵 Q 是基 \mathcal{B}_β 到 $\mathcal{B}_{\beta'}$ 的变换矩阵, $m \times n$ 矩阵 A, B 分别是 T 在基偶 $\{\mathcal{B}_\alpha, \mathcal{B}_\beta\}$ 和 $\{\mathcal{B}_{\alpha'}, \mathcal{B}_{\beta'}\}$ 下的矩阵, 那么由关系式

$$\begin{aligned}\mathcal{B}_{\alpha'} &= \mathcal{B}_\alpha P, & \mathcal{B}_{\beta'} &= \mathcal{B}_\beta Q, \\ T\mathcal{B}_\alpha &= \mathcal{B}_\beta A, & T\mathcal{B}_{\alpha'} &= \mathcal{B}_{\beta'} B\end{aligned}$$

可以推出 $\mathcal{B}_\beta AP = T\mathcal{B}_\alpha P = T\mathcal{B}_{\alpha'} = \mathcal{B}_{\beta'} B = \mathcal{B}_\beta QB$

$$\mathcal{B}_\beta (AP - QB) = 0$$

因 \mathcal{B}_β 是基, 则 $AP = QB, A = QBP^{-1}, B = Q^{-1}AP$

如果 $A = QBP^{-1}$ 或 $B = Q^{-1}AP$, 其中 P, Q 为可逆方阵, 那么称 A 和 B 是相抵 (或等价) 的. 如上证明了, 一个 V^n 到 V^m 的线性变换在不同基偶下的矩阵是相抵的.

假如 $V^m = V^n$, $B_\alpha = B_\beta$, $B_{\alpha'} = B_{\beta'}$, 那么 $Q = P$, 则有 $A = PBP^{-1}$. 此时方阵 A 与 B 是相似的. 即一个 V^n 到自身的线性变换在不同基偶下的矩阵是相似的.

之前的第二个问题等价于: 与 A 相抵 (或相似) 的最简单的矩阵是什么?

定义: 设 T 是从 V^n 到 V^m 的线性变换, 则

$$N(T) := \{\alpha \in V^n \mid T\alpha = 0\}$$

$$R(T) := \{\beta \in V^m \mid \beta = T\alpha, \alpha \in V^n\}$$

分别称为 T 的核和 T 的值域.

- $N(T)$ 是 V^n 的一个子空间, 也被称为 T 的零空间, 其维数称为 T 的零度, 记作 $\text{null } T$;
- $R(T)$ 是 V^m 的一个子空间, 也被称为 T 的值空间, 其维数称为 T 的秩, 记作 $\text{rank } T$.

一个线性变换 T 将 V^n 中的任一向量 α 映射为 V^m 的向量 $T\alpha$. V^n 的每一个向量都有在 T 下的像, 但未必 V^m 的每一个向量都有原像. 这发生在 $\text{rank } T < m$ 的时候, 例如:

- $T: \alpha = (x_1, x_2)^T \in \mathbb{R}^2 \rightarrow \beta = (0, x_2)^T \in \mathbb{R}^2$
- $T: \alpha = p(t) \in \mathbf{P}_n(t) \rightarrow \beta = \frac{d}{dt}p(t) \in \mathbf{P}_n(t)$

但可以通过重新定义合适的空间 $T: V^n \rightarrow R(T)$, 使 $R(T)$ 中每一个向量都有原像

- $T: \alpha = (x_1, x_2)^T \in \mathbb{R}^2 \rightarrow \beta = (0, x_2)^T \in \{0\} \times \mathbb{R}$
- $T: \alpha = p(t) \in \mathbf{P}_n(t) \rightarrow \beta = \frac{d}{dt}p(t) \in \mathbf{P}_{n-1}(t)$

定理: 设 T 是从 V^n 到 V^m 的线性变换, 则

$$\text{null } T + \text{rank } T = n$$

证明: 若 $\text{null } T = k$, 并设 $B_0 = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k\}$ 是 $N(T)$ 的一组基. 因为 $N(T) \subset V^n$, 所以可以把这 k 个向量扩充为 V^n 的基

$$B_1 = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k, \alpha_{k+1}, \dots, \alpha_n\}.$$

我们将证明 $\{T\alpha_{k+1}, T\alpha_{k+2}, \dots, T\alpha_n\}$ 是 $R(T)$ 的一组基, 从而得到 $\text{rank } T = n - k$.

证明 (续): 任取 $\alpha \in V^n$, 则 α 可由 B_1 线性表出:
 $\alpha = \sum_{i=1}^n b_i \alpha_i$. 又因为 $\alpha_i \in N(T)$ ($1 \leq i \leq k$), 则

$$T\alpha = \sum_{i=1}^n b_i T\alpha_i = \sum_{i=k+1}^n b_i T\alpha_i.$$

即 $R(T)$ 中的向量 $T\alpha$ 可由 $\{T\alpha_{k+1}, T\alpha_{k_2}, \dots, T\alpha_n\}$ 线性表出.

仍需证明 $\{T\alpha_{k+1}, T\alpha_{k_2}, \dots, T\alpha_n\}$ 线性无关.

证明 (续): 假如存在 $c_{k+1}, c_{k_2}, \dots, c_n \in F$ 使得

$$\sum_{i=k+1}^n c_i T\alpha_i = 0.$$

则有 $T(\sum_{i=k+1}^n c_i \alpha_i) = 0$, 从而 $\sum_{i=k+1}^n c_i \alpha_i \in N(T)$.

于是 $\sum_{i=k+1}^n c_i \alpha_i$ 可由 B_0 线性表出, 同时也由 $\alpha_{k+1}, \dots, \alpha_n$ 线性表出. 但 B_0 与 $\alpha_{k+1}, \dots, \alpha_n$ 线性无关, 故 $\sum_{i=k+1}^n c_i \alpha_i = 0$, 即 $c_{k+1} = \dots = c_n = 0$. 于是 $\{T\alpha_{k+1}, T\alpha_{k_2}, \dots, T\alpha_n\}$ 线性无关. 综上, 这是 $R(T)$ 的一组基, 则定理得证.

注:

若 $\{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k\}$ 是 $N(T)$ 的一组基, 并被扩充为 V^n 的基 $\mathcal{B}_\alpha = \{\alpha_{k+1}, \alpha_{k+2}, \dots, \alpha_n, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k\}$.

由定理知 $\{T\alpha_{k+1}, T\alpha_{k+2}, \dots, T\alpha_n\}$ 是 $R(T)$ 的一组基, 也可以被扩充为 V^m 中的一组基

$$\mathcal{B}_\beta = \{T\alpha_{k+1}, T\alpha_{k+2}, \dots, T\alpha_n, \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_{k+m-n}\}.$$

则 T 在基偶 $\{\mathcal{B}_\alpha, \mathcal{B}_\beta\}$ 下的矩阵是

$$\begin{pmatrix} I_{(n-k)} & O_{(n-k) \times k} \\ O_{(m+k-n) \times (n-k)} & O_{(m+k-n) \times k} \end{pmatrix}.$$

其中 I_{n-k} 为 $(n-k)$ 阶单位阵, O 为零矩阵.

再次回顾例子

- $T: \alpha = (x_1, x_2)^T \in \mathbb{R}^2 \rightarrow \beta = (0, x_2)^T \in \mathbb{R}^2$
- $T: \alpha = p(t) \in \mathbf{P}_n(t) \rightarrow \beta = \frac{d}{dt}p(t) \in \mathbf{P}_n(t)$

第一个例子中 $N(T) = \text{span}\{(1, 0)^T\}$, $\text{null } T = 1$.
对应的 $\text{rank } T = 2 - 1 = 1 < 2$.

第二个例子中 $N(T) = \text{span}\{1\}$, $\text{null } T = 1$. 对应的 $\text{rank } T = (n + 1) - 1 = n < n + 1$.

另, 虽 $\dim N(T) + \dim R(T) = \text{null } T + \text{rank } T = n$
但 $N(T) + R(T)$ 不一定等于 V^n .