

第一章 线性代数基础

1.9 欧式空间和酉空间

第一章 线性代数基础——欧式空间

定义1 设 V 是 \mathbb{R} 上的 n 维线性空间, 在 V 上定义了一个二元函数, 称为**内积**, 记为 (x, y) , 且 $\forall x, y, z$ 满足

- 1) **对称性** $(x, y) = (y, x)$;
 - 2) **可加性** $(x + y, z) = (x, z) + (y, z)$;
 - 3) **齐次性** $(kx, y) = k(x, y)$, k 为任意实数;
 - 4) **非负性** $(x, x) \geq 0$, 当且仅当 $x = 0$ 时有 $(x, x) = 0$.
- 此时称 V 为 **n 维欧式空间**.

第一章 线性代数基础——欧式空间

注： $(x, y + z) = (y + z, x) = (y, x) + (z, x)$
 $= (x, y) + (x, z)$

$$(x, ky) = (ky, x) = k(y, x) = k(x, y)$$

即：内积对两个变量都满足**线性性质**。

第一章 线性代数基础——欧式空间

例1 在 \mathbb{R}^n 中, 取 $x = (x_1, \dots, x_n)^T, y = (y_1, \dots, y_n)^T$
令

$$(x, y) = x^T y = y^T x = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_n y_n$$

易验证满足内积四个条件, 故为欧氏空间, 仍记为 \mathbb{R}^n .

第一章 线性代数基础——欧式空间

例2 : $f, g \in C[a, b]$, 令

$$(f, g) = \int_a^b f(t)g(t)dt$$

可以验证 $C[a, b]$ 为欧氏空间.

例3 : $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$, 令

$$(A, B) = \text{tr}(A^T B)$$

可以验证 $\mathbb{R}^{n \times n}$ 是欧氏空间.

第一章 线性代数基础——欧式空间

定义2 设 V 是欧氏空间, 向量 $x \in V$ 的长度(模)定义为

$$\|x\| = \sqrt{(x, x)}.$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

定理1 设 V 是欧氏空间, 向量长度 $\|x\|$ 具有以下性质:

1) $\|x\| \geq 0$, 等号成立当且仅当 $x = 0$; 非负性

2) $\|kx\| = |k|\|x\|, \forall k \in \mathbb{R}$; 齐次性

3) $\|x + y\|^2 + \|x - y\|^2 = 2(\|x\|^2 + \|y\|^2)$; 平行四边形公式

4) $|(x, y)| \leq \|x\|\|y\|$; 柯西不等式

5) $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$. 三角不等式



第一章 线性代数基础——欧式空间

注：1.由柯西公式引入两个非零向量的**夹角**：

$$\langle x, y \rangle = \cos^{-1} \frac{(x, y)}{\|x\| \|y\|}$$

2.向量长度等于1的向量称为单位向量, 对于非零向量 x , $\frac{x}{\|x\|}$ 是**单位向量**, 这个过程称为**单位化**.

第一章 线性代数基础——欧式空间

定义3 在欧式空间中, 如果 $(x, y) = 0$, 则称 x 与 y 正交 (垂直), 记为 $x \perp y$.

注: $x \perp y \Leftrightarrow y \perp x$, 0 与任何向量正交.

$x \perp y \Leftrightarrow \|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2$ 勾股定理, 可以推广到一般情形 (有限个向量).

第一章 线性代数基础——欧式空间

定义4 n 维欧式空间中一组非零的向量，如果它们两两正交，就称为一组正交向量组，正交向量组是线性无关的，所以个数不会超过 n .

分析：设 $\alpha_1, \dots, \alpha_s$ 是一组正交向量组，如果

$$k_1\alpha_1 + \dots + k_s\alpha_s = 0$$

$\forall \alpha_i (1 \leq i \leq s),$

$$(k_1\alpha_1 + \dots + k_s\alpha_s, \alpha_i) = (0, \alpha_i) = 0$$

由正交性得 $k_i = 0 (1 \leq i \leq s)$.

第一章 线性代数基础——欧式空间

定义5 n 维欧式空间中, 由 n 个向量组成的正交向量组称为正交基. 由单位向量组成的正交基称为**标准正交基**.

注: 1) 将一组正交基**单位化**即可得到标准正交基.

2) 设 e_1, \dots, e_n 为标准正交基, 则

$$(e_i, e_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1, i = j \\ 0, i \neq j \end{cases}$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

定理2.对于欧式空间中的任一组基 x_1, \dots, x_n ,均可以找到一组标准正交基.



第一章 线性代数基础——欧式空间

定理2.对于欧式空间中的任一组基 x_1, \dots, x_n ,均可以找到一组标准正交基.

证明: 我们采用构造性证明, 称为**Gram-Schmidt**正交化过程. 取 $y_1 = x_1$,

令 $y_2 = x_2 + ky_1$, 其中 k 待定满足 y_2 与 y_1 正交:

$$\begin{aligned}(y_2, y_1) &= (x_2 + ky_1, y_1) \\ &= (x_2, y_1) + k(y_1, y_1) = 0\end{aligned}$$

$$\text{求得 } k = -\frac{(x_2, y_1)}{(y_1, y_1)}.$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

再令 $y_3 = x_3 + k_1 y_1 + k_2 y_2$, 其中 k_1, k_2 待定满足 y_3 与 y_1 和 y_2 分别正交:

$$\begin{aligned}(y_3, y_1) &= (x_3 + k_1 y_1 + k_2 y_2, y_1) \\ &= (x_3, y_1) + k_1 (y_1, y_1) = 0\end{aligned}$$

求得 $k_1 = -\frac{(x_3, y_1)}{(y_1, y_1)}$, 同理 $k_2 = -\frac{(x_3, y_2)}{(y_2, y_2)}$. 继续下去, 令

$y_{m+1} = x_{m+1} + l_1 y_1 + \cdots + l_m y_m$, 其中系数待定使得 y_{m+1} 与 y_1, \cdots, y_m 分别正交, 经过计算得:

$$l_i = -\frac{(x_{m+1}, y_i)}{(y_i, y_i)}, \quad i = 1, \cdots, m.$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

我们得到一组正交基：

$$y_k = x_k - \sum_{i=1}^{k-1} \frac{(x_k, y_i)}{(y_i, y_i)} y_i, \quad k = 1, \dots, n.$$

再将其单位化

$$z_k = \frac{y_k}{\|y_k\|}, \quad k = 1, \dots, n$$

得到一组标准正交基.定理得证.

注：由上面两个公式得

$$x_k = \sum_{i=1}^{k-1} (x_k, z_i) z_i + \|y_k\| z_k, \quad k = 1, \dots, n, \text{即}$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

$$(x_1, \dots, x_n) = (z_1, \dots, z_n) \begin{bmatrix} \|y_1\| & (x_2, z_1) & \dots & (x_n, z_1) \\ & \|y_2\| & \dots & (x_n, z_2) \\ & & \ddots & \vdots \\ 0 & & & \|y_n\| \end{bmatrix}$$

这表示过渡矩阵是一个**正线上三角阵**.



第一章 线性代数基础——欧式空间

例3 在 \mathbb{R}^4 中取一组基 $x_1 = (1, 1, 0, 0)^T$, $x_2 = (1, 0, 1, 0)^T$, $x_3 = (-1, 0, 0, 1)^T$, $x_4 = (1, -1, -1, 1)^T$, 将其正交标准化.

解: 先正交化, $y_1 = x_1 = (1, 1, 0, 0)^T$,

$$y_2 = x_2 - \frac{(x_2, y_1)}{(y_1, y_1)} y_1 = \left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, 1, 0\right)^T,$$

$$y_3 = x_3 - \frac{(x_3, y_1)}{(y_1, y_1)} y_1 - \frac{(x_3, y_2)}{(y_2, y_2)} y_2 = \left(-\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3}, 1\right)^T,$$

$$y_4 = x_4 - \sum_{i=1}^3 \frac{(x_4, y_i)}{(y_i, y_i)} y_i = (1, -1, -1, 1)^T,$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

$$\text{再单位化, } z_1 = \frac{y_1}{\|y_1\|} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0, 0\right)^T,$$

$$z_2 = \frac{y_2}{\|y_2\|} = \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}}, 0\right)^T,$$

$$z_3 = \frac{y_3}{\|y_3\|} = \left(-\frac{1}{\sqrt{12}}, \frac{1}{\sqrt{12}}, \frac{1}{\sqrt{12}}, \frac{3}{\sqrt{12}}\right)^T,$$

$$z_4 = \frac{y_4}{\|y_4\|} = \left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)^T.$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

定义6 V 是欧式空间, $W \subseteq V$, $x \in V$, 若 $\forall y \in W$, 有 $x \perp y$, 则称 x 垂直于 W , 记为 $x \perp W$.

W_1, W_2 是 V 的两个子集, 若 $\forall x \in W_1, \forall y \in W_2$, 有 $x \perp y$, 则称 W_1 与 W_2 正交, 记为 $W_1 \perp W_2$.

注: W 为 V 的子空间时, $x \perp W \Leftrightarrow x$ 与 W 的每个基元都正交, 且 $W^\perp = \{x \in V | x \perp W\}$ 仍是 V 的子空间, 称为 W 的正交补.

第一章 线性代数基础——欧式空间

定理3 设 W 是 V 的子空间, 则 $V = W \oplus W^\perp$.

证明: 设 e_1, \dots, e_r 是 W 的一组标准正交基, 将其扩为 V 的一组标准正交基 $e_1, \dots, e_r, e_{r+1}, \dots, e_n$.

不难验证 $W^\perp = \text{span}\{e_{r+1}, \dots, e_n\}$, 即

$$V = W + W^\perp.$$

设 $x \in W \cap W^\perp$, 则 $(x, x) = 0$, 即 $x = 0$. 定理得证.

注: 定理3中的直和分解称为正交直和分解. **正交直和分解是唯一的.**

第一章 线性代数基础——欧式空间

推论 (1) $\dim V = \dim W + \dim W^\perp$.

(2) $(W^\perp)^\perp = W$.

第一章 线性代数基础——欧式空间

定理4 对于矩阵 $A = (a_{ij})_{m \times n} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, 有 $R(A^T) = N(A)^\perp$, 且 $\mathbb{R}^n = R(A^T) \oplus N(A)$.



第一章 线性代数基础——欧式空间

定理4 对于矩阵 $A = (a_{ij})_{m \times n} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, 有 $R(A^T) = N(A)^\perp$, 且 $\mathbb{R}^n = R(A^T) \oplus N(A)$.

证明: 设 α_j 是 A^T 的第 j 列 ($1 \leq j \leq m$), 则

$$\begin{aligned} R(A^T) &= \text{span}\{\alpha_1, \dots, \alpha_m\} \\ R(A^T)^\perp &= \{y \in \mathbb{R}^n \mid y \perp (k_1 \alpha_1 + \dots + k_m \alpha_m)\} \\ &= \{y \in \mathbb{R}^n \mid y \perp \alpha_j, 1 \leq j \leq m\} \\ &= \{y \in \mathbb{R}^n \mid \alpha_j^T y = 0, 1 \leq j \leq m\} \\ &= \{y \in \mathbb{R}^n \mid Ay = 0\} = N(A) \end{aligned}$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

推论 对于矩阵 $A = (a_{ij})_{m \times n} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, 有 $R(A) = N(A^T)^\perp$, 且 $\mathbb{R}^m = R(A) \oplus N(A^T)$.



第一章 线性代数基础——欧式空间

定义7(正交变换) 欧式空间中的线性变换 T 称为正交变换，如果它保持向量的内积不变，即对任意的 V 中的 x 与 y ,

$$T(x, y) = (Tx, Ty) = (x, y).$$

第一章 线性代数基础——欧式空间

定理5 V 是欧式空间, $T \in L(V, V)$, 以下命题等价:

- 1) T 是正交变换.
- 2) T 保持长度不变, 即 $\|Tx\| = \|x\|$.
- 3) 如果 e_1, \dots, e_n 为标准正交基, 则 Te_1, \dots, Te_n 为标准正交基.
- 4) T 在 V 的任一标准正交基下的矩阵为正交矩阵.



第一章 线性代数基础——欧式空间

注：如果 $A^T A = A A^T = I$ ，称 A 为**正交矩阵**，正交矩阵满足性质：

- (a) A 为**非奇异阵**， $|A| = \pm 1$.
- (b) $A^{-1} = A^T$ ，都为**正交阵**.
- (c) 正交阵的乘积仍为正交阵.
- (d) A 的**特征值的模为1**.



第一章 线性代数基础——酉空间

定义8 设 V 是 \mathbb{C} 上的 n 维线性空间, 在 V 上定义了一个二元函数(值为复数), 称为**内积**, 记为 (x, y) , 且 $\forall x, y, z$ 满足

- 1) **共轭对称性** $(x, y) = \overline{(y, x)}$;
 - 2) **可加性** $(x + y, z) = (x, z) + (y, z)$;
 - 3) **齐次性** $(kx, y) = k(x, y)$, k 为任意复数;
 - 4) **非负性** $(x, x) \geq 0$, 当且仅当 $x = 0$ 时有 $(x, x) = 0$.
- 此时称 V 为 **n 维酉空间**.

第一章 线性代数基础——酉空间

例4 在 \mathbb{C}^n 中, 取 $x = (x_1, \dots, x_n)^T, y = (y_1, \dots, y_n)^T$

定义 **共轭转置**: $y^H = (\overline{y_1}, \dots, \overline{y_n})$.

令

$$(x, y) = y^H x = x_1 \overline{y_1} + x_2 \overline{y_2} + \dots + x_n \overline{y_n}$$

易验证满足内积四个条件, 故为酉空间, 仍记为 \mathbb{C}^n .

第一章 线性代数基础——酉空间

酉空间的性质：

$$(1) \quad (x, y + z) = \overline{(y + z, x)} = \overline{(y, x)} + \overline{(z, x)} \\ = (x, y) + (x, z)$$

$$(x, ky) = \overline{(ky, x)} = \bar{k} \overline{(y, x)} = \bar{k} (x, y).$$

(2) $\sqrt{(x, x)}$ 称为向量 x 的长度(模), 柯西不等式仍然成立, $|(x, y)| \leq \|x\| \|y\|$; 当 $(x, y) = 0$ 时, 则称 x 与 y 正交(垂直), 记为 $x \perp y$.

第一章 线性代数基础——酉空间

(3)在酉空间中同样可定义**正交基**和**标准正交基**，关于正交基我们有：任一组线性无关的向量，我们可以用施密特过程正交化，并扩为一组**标准正交基**。

(4) $T(x, y) = (Tx, Ty) = (x, y)$ 保持向量的内积不变称为酉变换，酉变换在标准正交基下的矩阵为酉矩阵。

■

第一章 线性代数基础——酉空间

(5) 定义 $A^H = \bar{A}^T$ (共轭转秩), 如果 $A^H A = A A^H = I$, 则称 A 为酉矩阵, $|A| = \pm 1$, 两组标基的过渡矩阵为酉矩阵, 共轭转秩有以下性质:

$$(A + B)^H = A^H + B^H, \quad (kA)^H = \bar{k}A^H$$

$$(AB)^H = B^H A^H, \quad (A^H)^H = A$$

$$(A^H)^{-1} = (A^{-1})^H$$

(6) 酉空间也有正交直和分解.

(7) 如果 $A^H = A$, 则称 A 为 Hermite 矩阵, 如果 $A^H = -A$, 则称 A 为反 Hermite 矩阵.

第一章 线性代数基础——酉空间

酉矩阵的结构性质：

如果 $A^H A = A A^H = I$ ，则称 A 为酉矩阵.

设 $A = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$, 则

$$A^H A = \begin{bmatrix} \alpha_1^H \\ \alpha_2^H \\ \vdots \\ \alpha_n^H \end{bmatrix} (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = (\alpha_i^H \alpha_j)_{n \times n} = I_n$$

所以 $\alpha_i^H \alpha_j = \delta_{ij}$, 即 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ 都是单位向量，且两两正交.



第一章 线性代数基础——酉空间

定理6 设 $A = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$, 则以下命题等价:

- 1) A 为酉矩阵, $A^H A = A A^H = I$.
- 2) $A^{-1} = A^H$.
- 3) A 的列 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ 都是单位向量且两两正交.
- 4) $A(x, y) = (x, y), \forall x, y \in \mathbb{C}^n$.
- 5) $\|Ax\|^2 = \|x\|^2$ 或 $(Ax, Ax) = (x, x)$.

证明: $1) \Rightarrow 4)$ $A(x, y) = (Ax, Ay) = y^H A^H Ax = y^H x = (x, y)$.

$4) \Rightarrow 1)$ 在上述等式中选取 x, y 为标基, 即得 $A^H A = I$.

第一章 线性代数基础——酉空间

4) \Rightarrow 5)显然.

5) \Rightarrow 4) 因为 $(A(x + y), A(x + y)) = (Ax + Ay, Ax + Ay) = (x, x) + (Ax, Ay) + (Ay, Ax) + (y, y)$.

$$(x + y, x + y) = (x, x) + (x, y) + (y, x) + (y, y).$$

所以

$$(Ax, Ay) + (Ay, Ax) = (x, y) + (y, x) \quad (1)$$

同理,由 $A(x + iy, x + iy) = (x + iy, x + iy)$ 可得

$$(Ax, Ay) - (Ay, Ax) = (x, y) - (y, x) \quad (2)$$

联立(1)与(2)式即得 $(Ax, Ay) = (x, y)$.

第一章 线性代数基础——酉空间

注 1 实空间的酉矩阵是正交矩阵.

2 若 $A = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ 是 n 阶酉矩阵, $(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$ 是 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ 任一排列, 则 $B = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$ 也是酉矩阵, 且 $C = (k_1\alpha_1, k_2\alpha_2, \dots, k_n\alpha_n)$ 也是酉矩阵, 其中 $|k_1| = \dots = |k_n| = 1$.

第一章 线性代数基础——酉空间

例5 在 \mathbb{C}^2 中, 验证 $A = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} i & 1 \\ 1 & i \end{bmatrix}$ 是酉矩阵.

证明 设 $\alpha_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} i \\ 1 \end{bmatrix}$, $\alpha_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix}$, 则 $\|\alpha_1\| = \|\alpha_2\| = 1$.

$$\text{且 } (\alpha_1, \alpha_2) = \alpha_2^H \alpha_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} [1, -i] \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} i \\ 1 \end{bmatrix} = 0.$$

第一章 线性代数基础——酉空间

习题5 验证 $A = \begin{bmatrix} \frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ -\frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ 0 & \frac{-2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{bmatrix}$ 是酉矩阵.



第一章 线性代数基础——酉空间

例6 设 $x \in \mathbb{C}^n$ 是非零向量, 证明 $A = I_n - \frac{2xx^H}{\|x\|^2}$ 是酉矩阵.

证明
$$A^H A = \left(I_n - \frac{2xx^H}{\|x\|^2}\right)^H \left(I_n - \frac{2xx^H}{\|x\|^2}\right) = I_n - \frac{4xx^H}{\|x\|^2} + \frac{4xx^H xx^H}{\|x\|^4} = I_n.$$



第一章 线性代数基础——酉空间

定义9(列酉矩阵) 设若 $A = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ 是一个 $m \times n$ 矩阵 ($m \geq n$)，且 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ 相互正交，长度是1，则称 A 是列酉矩阵.

例如 $A = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & \frac{-2}{\sqrt{6}} \end{bmatrix}$ 是列酉矩阵.

注： $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$ 列酉矩阵, 则 $A^H A = I_n$, 但是 $AA^H \neq I_m$.