向量空间

颜文斌

清华大学

内容提要

- 向量空间
- 线性独立、基和维度
- 矩阵A的零空间(Ax = 0的解空间)
- 方程Ax = b的完整解
- 四个子空间的维度

向量空间 \mathbb{R}^n 和 \mathbb{C}^n

- \mathbb{R}^n : 所有n个实数分量的列向量的集合
- \mathbb{C}^n : 所有n个复数分量的列向量的集合

$$\begin{bmatrix} 4 \\ \pi \end{bmatrix}$$
 is in \mathbf{R}^2 , $(1, 1, 0, 1, 1)$ is in \mathbf{R}^5 , $\begin{bmatrix} 1+i \\ 1-i \end{bmatrix}$ is in \mathbf{C}^2

- 性质: $\mathbb{R}^n/\mathbb{C}^n$ 中的元素的线性组合还属于 $\mathbb{R}^n/\mathbb{C}^n$
 - 注意: 数乘时所乘的数要和向量的分量属于同一个数域

一般向量空间 (线性空间)

- 定义:域 Γ 上的向量空间是满足以下公理的集合V(131页)
 - $1. \quad x + y = y + x$
 - 2. x + (y + z) = (x + y) + z
 - 3. 存在唯一的零向量0使得对于任意x, x + 0 = x
 - 4. 对任意x,存在唯一的向量-x使得x + (-x) = 0
 - 5. 1乘*x*等于*x*
 - 6. $(c_1c_2)x = c_1(c_2x)$
 - 7. c(x + y) = cx + cy
 - 8. $(c_1 + c_2)x = c_1x + c_2x$
- 向量空间: (粗略的说) 定义了加法和数乘的空间

向量空间

- 向量空间中的元素不一定是狭义的"向量(一列数)"
- 例:实数上的向量空间
 - M:所有mxn实矩阵构成的空间
 - F: 所有实函数f(x)构成的空间
 - Z: 只有零向量的空间
- 维数:
 - M:mn
 - F: 无穷
 - Z: 0

子空间 (subspace)

· 定义:

线性空间V的子空间 V_S 是V的一个子集,并且满足下面两个条件:对于属于子空间的矢量v和w,以及一个标量c

- 1. $v + w 是V_S$ 的元素
- 2. cv是 V_S 的元素
- •子空间对于加法和数乘"封闭",所有线性组合都在同一个子空间
- 所有的子空间必然包含零向量(提示: v + (-v))

子空间判定

- 例: ℝ³中的子空间
 - 不过原点的平面:不是
 - 原点本身:是
 - 过原点的直线:是
 - 过原点的平面:是
 - ℝ³本身:是
- 直线或者平面的一部分:
 - 平面的某一象限:不是
 - 平面的第一象限和第三象限的并集:不是
- v和w在子空间中,那么所有线性组合cv+dw也在子空间中

子空间判定

- 2x2矩阵构成的线性空间M
 - U:所有的上三角矩阵 $\begin{pmatrix} a & b \\ 0 & d \end{pmatrix}$
 - D:所有的对角矩阵 $\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & d \end{pmatrix}$
 - 零向量是什么?
 - 单位矩阵/构成子空间吗?

矩阵A的列空间

• 定义:

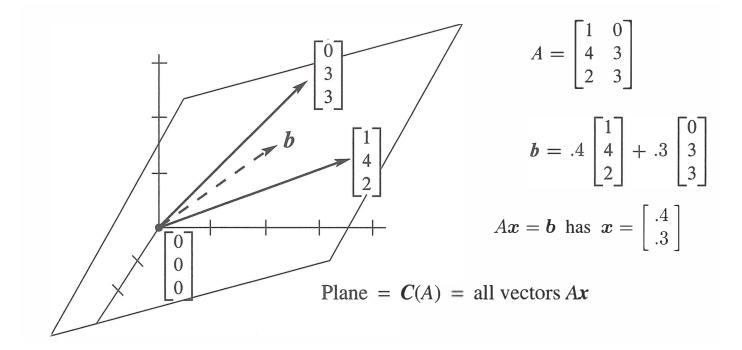
矩阵A的列空间C(A)是A的所有列的线性组合

- 方程Ax = b:
 - $Ax \in C(A)$
 - 方程是否有解 \Leftrightarrow **b**是否属于C(A)
- 如果A是个mxn的矩阵:C(A)是 \mathbb{R}^m 的子空间
- 如果把A看成是 \mathbb{R}^n 到 \mathbb{R}^m 的线性变换,是C(A)是这个线性变换的 **像** (image)

矩阵A的列空间

• 例:

$$Ax$$
 is $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 3 \\ 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$ which is $x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix}$



线性扩张 (span)

- 一般来说,向量空间V的子集S不是子空间
- 从S构造出子空间?
- 线性扩张: SS =所有S中向量的线性组合
 - SS是V的子空间
 - C(A)是A所有列的线性扩张
- 例:以下矩阵的列空间?

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

小结

REVIEW OF THE KEY IDEAS

- 1. \mathbb{R}^n contains all column vectors with n real components.
- 2. M (2 by 2 matrices) and F (functions) and Z (zero vector alone) are vector spaces.
- 3. A subspace containing v and w must contain all their combinations cv + dw.
- **4.** The combinations of the columns of A form the **column space** C(A). Then the column space is "spanned" by the columns.
- 5. Ax = b has a solution exactly when b is in the column space of A.

C(A) =all combinations of the columns =all vectors Ax.

内容提要

- 向量空间
- 线性独立、基和维度
- 矩阵A的零空间 (Ax = 0的解空间)
- 方程Ax = b的完整解
- 四个子空间的维度

线性独立

• 定义:n个向量 $\{v_i\}$ 是线性独立的,当且仅当

$$\sum_{i=1}^{n} x_i \boldsymbol{v}_i = \mathbf{0} \, \, \text{只在} x_i = 0 \text{时成立}$$

- 线性相关: n个向量{ v_i }不是线性独立,那么他们是线性相关的
- 判定:
 - $A = (v_1 \quad \cdots \quad v_n)$
 - Ax = 0是否只有零解
 - 通常A是一个mxn的矩阵,需要知道一般线性方程组的解
- 等价描述: $\{v_i\}$ 是线性独立的,则集合中每一个向量都不能写集合中成其它向量的线性组合

线性独立

- 例:ℝ²
 - (a) The vectors (1,0) and (0,1) are independent.
 - (b) The vectors (1,0) and (1,0.00001) are independent.
 - (c) The vectors (1, 1) and (-1, -1) are dependent.
 - (d) The vectors (1, 1) and (0, 0) are *dependent* because of the zero vector.
 - (e) In \mathbb{R}^2 , any three vectors (a, b) and (c, d) and (e, f) are dependent.

线性空间的基

- 定义:线性空间V的基是一组**线性无关**的向量 $\{v_i\}$,并且他们**张** 成整个线性空间V
 - 线性无关: $\sum_{i=1}^n x_i \boldsymbol{v}_i = \boldsymbol{0}$ 只在 $x_i = 0$ 时成立
 - 扩张成V:V中的任何一个向量v都可以写成 $\{v_i\}$ 的线性组合
 - $\{v_i\}$ 总是 $S\{v_i\}$ 的基
- 例:

The basis vectors
$$\mathbf{i} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$
 and $\mathbf{j} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ are independent. They span \mathbf{R}^2 .

• 推广: $\{e_i\}$ 构成 \mathbb{R}^n 中的一组基

线性空间的基

- V中的任何一个向量v都可以写成基{ v_i }的线性组合
- 假设 $\mathbf{v} = \sum_{i=1}^{n} a_i \mathbf{v}_i$,这个线性组合是唯一的
- 证明:
 - 如果 $\boldsymbol{v} = \sum_{i=1}^n a_i \boldsymbol{v}_i \, \boldsymbol{\perp} \boldsymbol{v} = \sum_{i=1}^n b_i \boldsymbol{v}_i$,则 $\boldsymbol{0} = \sum_{i=1}^n (a_i b_i) \boldsymbol{v}_i$
 - 因为 $\{v_i\}$ 线性独立(基的定义),则 $(a_i b_i) = 0$

- 定义:线性空间V的维度dimV等于任意一组基中向量的个数
- 线性空间的维度和基的选取无关:
- 证明:
 - 两组基: $\{\boldsymbol{v}_1 \ \cdots \ \boldsymbol{v}_m\}$ 和 $\{\boldsymbol{w}_1 \ \cdots \ \boldsymbol{w}_n\}$,假设m>n
 - 因为 $\{w_1 \quad \cdots \quad w_n\}$ 是基, $v_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} w_j$
 - 考虑线性组合 $\sum_{i=1}^{m} x_i \boldsymbol{v}_i = \sum_{i,j} x_i a_{ij} \boldsymbol{w}_j$,因为{ \boldsymbol{w}_1 ··· \boldsymbol{w}_n } 是基,所以 $\sum_{i,j} x_i a_{ij} \boldsymbol{w}_j = \boldsymbol{0}$ 推出 $\sum_i x_i a_{ij} = 0$
 - 但是 $\sum_{i,j} x_i a_{ij} = 0$ 中未知数的个数m大于方程的个数n,所以有非零解
 - 同 $\{v_1 \cdots v_m\}$ 线性独立矛盾($\sum_{i=1}^m x_i v_i = \mathbf{0}$ 只有零解)=>m不能大于n
 - 同理m不能小于n。最终m=n

- 两个线性空间 V_1 和 V_2 ,如果任意 $v \in V_1$ 可以写成 V_2 中向量的线性组合,则 $\dim V_1 \leq \dim V_2$
- 证明:
 - V_1 和 V_2 的基分别记为:{ \boldsymbol{v}_1 ··· \boldsymbol{v}_m }和{ \boldsymbol{w}_1 ··· \boldsymbol{w}_n }
 - 由假设, $\boldsymbol{v}_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} \boldsymbol{w}_j$
 - 考虑线性组合 $\mathbf{0} = \sum_{i=1}^m x_i \boldsymbol{v}_i = \sum_{i,j} x_i a_{ij} \boldsymbol{w}_j$,因为 $\{\boldsymbol{w}_1 \cdots \boldsymbol{w}_n\}$ 是基,所以 $\sum_i x_i a_{ij} = 0$
 - 又因为{ \boldsymbol{v}_1 ··· \boldsymbol{v}_m }是基,所以 $\sum_i x_i a_{ij} = 0$ 只有0解($x_i = 0$)
 - $m \le n$, 或者说 $\dim V_1 \le \dim V_2$

- 例:Z
 - 维度为0, 基是空集
- 例:矩阵

The dimension of the whole n by n matrix space is n^2 .

The dimension of the subspace of *upper triangular* matrices is $\frac{1}{2}n^2 + \frac{1}{2}n$.

The dimension of the subspace of diagonal matrices is n.

The dimension of the subspace of *symmetric* matrices is $\frac{1}{2}n^2 + \frac{1}{2}n$ (why?).

• 例:函数空间

```
y'' = 0 is solved by any linear function y = cx + d

y'' = -y is solved by any combination y = c \sin x + d \cos x

y'' = y is solved by any combination y = ce^x + de^{-x}.
```

小结

REVIEW OF THE KEY IDEAS

- 1. The columns of A are *independent* if x = 0 is the only solution to Ax = 0.
- 2. The vectors v_1, \ldots, v_r span a space if their combinations fill that space.
- **3.** A basis consists of linearly independent vectors that span the space. Every vector in the space is a unique combination of the basis vectors.
- **4.** All bases for a space have the same number of vectors. This number of vectors in a basis is the *dimension* of the space.
- 5. The pivot columns are one basis for the column space. The dimension is r.

内容提要

- 向量空间
- 线性独立、基和维度
- •矩阵A的零空间(Ax = 0的解空间)
- 方程Ax = b的完整解
- 四个子空间的维度

矩阵A的零空间(Nullspace)

- 定义:mxn矩阵A的零空间N(A)是Ax = 0所有解构成的空间。
 - N(A)是 \mathbb{R}^n 的子空间
 - C(A)是 \mathbb{R}^m 的子空间
- 如果A是可逆的,则N(A) = Z (只有零向量)
- 例: $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{c} x_1 + 2x_2 = 0 \\ 3x_1 + 6x_2 = 0 \end{array} \rightarrow \qquad \begin{array}{c} x_1 + 2x_2 = 0 \\ \mathbf{0} = \mathbf{0} \end{array}$
 - N(A): $x_1 + 2x_2 = 0$ 定义的直线

矩阵A的零空间

• 例:
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{c} x_1 + 2x_2 = 0 \\ 3x_1 + 6x_2 = 0 \end{array} \rightarrow \qquad \begin{array}{c} x_1 + 2x_2 = 0 \\ \mathbf{0} = \mathbf{0} \end{array}$$

- N(A): $x_1 + 2x_2 = 0$ 定义的直线
- N(A): $\binom{-2c}{c} = c \binom{-2}{1}$
- N(A): $\binom{-2}{1}$ 的线性扩张
- 想法: N(A)写成某些特殊向量(基)的线性扩张

矩阵A的零空间

- 考虑mxn的矩阵A且n大于m
- 描述Ax = 0的解空间
 - n个未知数,m个方程
 - 将A写成(B C),其中B是mxm矩阵,C是mx(n-m)矩阵
 - \boldsymbol{x} 写成 $(\boldsymbol{y}_1 \quad \boldsymbol{y}_2)^T$,其中 $\boldsymbol{y}_1 = (x_{i_1} \quad \cdots \quad x_{i_m})$, $\boldsymbol{y}_2 = (x_{i_{m+1}} \quad \cdots \quad x_{i_n})$
 - 原方程等价于 $B\mathbf{y}_1 = -C\mathbf{y}_2$
 - 原方程的解: y_2 是自由参数, 解出 y_1
- 高斯消元法

主列 (pivot column) 和自由列 (free column)

- mxn的矩阵A且n大于m,描述Ax = 0的解空间 (N(A))
- 将A写成(B C), 其中B是mxm矩阵, C是mx(n-m)矩阵
- 假设B可逆而且 $B = L\widetilde{U}$,定义 $U = (\widetilde{U} L^{-1}C)$
 - \tilde{A} 和A有相同的零空间N(A) = N(U)
 - U对应的列叫主列, $L^{-1}C$ 对应的列叫自由列
- 假设P $B = L\widetilde{U}$,同样可以定义 $U = (\widetilde{U} \quad D)$,且N(A) = N(U)

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 4 \\ 3 & 8 & 6 & 16 \end{bmatrix} \text{ becomes } U = \begin{bmatrix} \mathbf{1} & 2 & 2 & 4 \\ 0 & \mathbf{2} & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\uparrow \qquad \uparrow \qquad \uparrow \qquad \uparrow$$

pivot columns free columns

行缩减梯形式(the reduced row echelon form)

- mxn矩阵A做消元得到U, U是一个阶梯矩阵,每一行第一个非零分量都在上一行第一个非零分量的右边
 - N(A) = N(U) (证明思路:行变换不改变解、行变换矩阵可逆)
- 从*U*继续以下操作
 - 消元,将每个主元(每一行的第一个非零分量)上面的分量变成0
 - 结果每一行除以该行的主元,得到矩阵R
- 矩阵R被叫做A的行缩减梯形式,R = rref(A)
 - N(A) = N(U) = N(R)
 - R的每一行的第一个非零元素总是1

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 4 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \end{bmatrix} \quad \text{becomes} \quad R = \begin{bmatrix} \mathbf{1} & \mathbf{0} & 2 & 0 \\ \mathbf{0} & \mathbf{1} & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

行缩减梯形式和N(A)的描述

Pivot Variables and Free Variables in the Echelon Matrix R

$$m{R} = egin{bmatrix} m{1} & 0 & a & 0 & c \ 0 & m{1} & b & 0 & d \ 0 & 0 & 0 & m{1} & e \ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$m{A} = egin{bmatrix} p & p & f & p & f \ d & d & d & d \ d & 0 & 0 & 0 & 1 & e \ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \ \end{bmatrix} \quad m{s}_1 = egin{bmatrix} -a \ -b \ 1 \ 0 \ 0 \end{bmatrix} \quad m{s}_2 = egin{bmatrix} -c \ -d \ 0 \ -e \ 1 \ \end{bmatrix}$$

3 pivot columns p 2 free columns f to be revealed by R

I in pivot columns F in free columns

special $Rs_1 = 0$ and $Rs_2 = 0$ take -a to -e from R3 pivots: rank r = 3 Rs = 0 means As = 0

R shows clearly: $column \ 3 = a (column \ 1) + b (column \ 2)$. The same must be true for A. The special solution s_1 repeats that combination so (-a, -b, 1, 0, 0) has $Rs_1 = 0$. Nullspace of $A = \text{Nullspace of } R = \text{all combinations of } s_1 \text{ and } s_2.$

问题:R的列空间?

行缩减梯形式和N(A)的描述

- N(A) = N(U) = N(R)
- R中:包含主元的列是主列(或者说每行第一个非零分量所在的列是主列),其它的是自由列
- 主列上只有一个非零分量1, 其它分量都是0
- 自由列可以写成主列的线性组合
 - 方程Rx = 0中,主列对应的未知数可以用自由列对应的未知数表示
- N(R) 可以写成一系列特解的线性扩张
 - 每一个特解对应一个自由列,该自由列对应的未知数取1,其它自由列对应的未知数取0,主列对应的未知数由Rx = 0决定

矩阵的秩 (rank)

- 定义:矩阵A的秩为行空间或者列空间的维数(后面会证明行秩= 列秩)
 - 等于行缩减梯形式R = rref(A)的非零行数
 - 等于行缩减梯形式R = rref(A)的主列数
- 例:

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 2 & 6 & 8 \end{bmatrix}$$
 and $\begin{bmatrix} 0 & 3 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 5 \\ 2 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 6 \end{bmatrix}$ all have rank 1.

$$R = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
 and $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 1 \end{bmatrix}$ have only one pivot.

小结

REVIEW OF THE KEY IDEAS

- 1. The nullspace N(A) is a subspace of \mathbb{R}^n . It contains all solutions to Ax = 0.
- 2. Elimination on A produces a row reduced R with pivot columns and free columns.
- **3.** Every free column leads to a special solution. That free variable is 1, the others are 0.
- **4.** The rank r of A is the number of pivots. All pivots are 1's in R = rref(A).
- 5. The complete solution to Ax = 0 is a combination of the n r special solutions.
- **6.** A always has a free column if n > m, giving a nonzero solution to Ax = 0.

内容提要

- 向量空间
- 线性独立、基和维度
- 矩阵A的零空间 (Ax = 0的解空间)
- 方程Ax = b的完整解
- 四个子空间的维度

线性方程组的通解(complete solution)

- 零空间:线性方程组Ax = 0的通解
- 考虑线性方程组Ax = b
 - A是mxn矩阵
- 通解: $x = x_p + x_n$
 - x_p 是一个特解
 - x_n 是A的零空间N(A)的任意元素
- 方法:转化成行缩减梯形式的解

线性方程组的通解

- 线性方程组Ax = b
 - A是mxn矩阵
- 增广矩阵 $(A \quad b)$, 行缩减梯形式为 $(R \quad d)$
 - Ax = b 和Rx = d有同样的解
 - 原因?(提示:把消元操作换成矩阵乘法)
 - **解存在**: R的零行对应d的零行

$$\begin{bmatrix} A & b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & b_1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & b_2 \\ 1 & 3 & 1 & 6 & b_3 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 & b_1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & b_2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & b_3 - b_1 - b_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R & d \end{bmatrix}$$

线性方程组的通解

- 增广矩阵 $(A \quad b)$, 行缩减梯形式为 $(R \quad d)$
 - 特解: $Rx_p = d$
 - n-r个通解: $x_n \in N(A)$
- 例:

$$Rx_p = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$oldsymbol{x} = oldsymbol{x}_p + oldsymbol{x}_n = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix} + oldsymbol{x}_2 \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + oldsymbol{x}_4 \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ -4 \\ 1 \end{bmatrix}$$

线性方程组的通解

- 例:假设A是一个可逆的方阵,Ax = b 的解?
 - $\operatorname{rref}(A) = I$, N(A) = Z
 - $(A, b) = (I, A^{-1}b)$
 - $\mathbf{x} = \mathbf{x}_p = A^{-1}\mathbf{b}$
- 例:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \text{ and } b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & 1 & b_1 \\ 1 & 2 & b_2 \\ -2 & -3 & b_3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & b_1 \\ 0 & 1 & b_2 - b_1 \\ 0 & -1 & b_3 + 2b_1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2b_1 - b_2 \\ 0 & 1 & b_2 - b_1 \\ 0 & 0 & b_3 + b_1 + b_2 \end{bmatrix}$$

$$oldsymbol{x} = oldsymbol{x}_p + oldsymbol{x}_n = egin{bmatrix} 2b_1 - b_2 \ b_2 - b_1 \end{bmatrix} + egin{bmatrix} 0 \ 0 \end{bmatrix}$$

满列秩(full column rank)矩阵

- 定义: A满列秩, 如果秩r=列数n
 - A的所有列都是主列
 - 零空间*N(A)*只有零向量
 - Ax = b如果有解, $b \in C(A)$,且只有一个解

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \text{ and } b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & 1 & b_1 \\ 1 & 2 & b_2 \\ -2 & -3 & b_3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & b_1 \\ 0 & 1 & b_2 - b_1 \\ 0 & -1 & b_3 + 2b_1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2b_1 - b_2 \\ 0 & 1 & b_2 - b_1 \\ 0 & 0 & b_3 + b_1 + b_2 \end{bmatrix}$$

$$m{x} = m{x}_p + m{x}_n = egin{bmatrix} 2b_1 - b_2 \ b_2 - b_1 \end{bmatrix} + egin{bmatrix} 0 \ 0 \end{bmatrix}$$

满行秩(full row rank)矩阵

- 定义:A满行秩,如果秩r=行数m
 - A的所有行都有主元, R没有零行
 - Ax = b对于任意b都有解
 - $C(A) = \mathbb{R}^m$
 - n-r=n-m个特殊解,张成 \mathbb{R}^n 内的一个n-m维线性空间

线性方程组解的总结

The four possibilities for linear equations depend on the rank r

$$oldsymbol{r} = oldsymbol{m} \qquad ext{and} \qquad oldsymbol{r} = oldsymbol{n} \qquad ext{Square and invertible} \qquad Aoldsymbol{x} = oldsymbol{b} \qquad ext{has 1 solution} \ oldsymbol{r} = oldsymbol{m} \qquad ext{Short and wide} \qquad Aoldsymbol{x} = oldsymbol{b} \qquad ext{has 0 or 1 solution} \ oldsymbol{r} < oldsymbol{m} \qquad ext{and} \qquad oldsymbol{r} < oldsymbol{n} \qquad ext{Not full rank} \qquad Aoldsymbol{x} = oldsymbol{b} \qquad ext{has 0 or } \infty \text{ solutions} \ oldsymbol{solution} \ oldsymbol{r} < oldsymbol{m} \qquad ext{Not full rank} \qquad Aoldsymbol{x} = oldsymbol{b} \qquad ext{has 0 or } \infty \text{ solutions} \ oldsymbol{r} < oldsymbol{m} \qquad ext{Not full rank} \qquad Aoldsymbol{x} = oldsymbol{b} \qquad ext{has 0 or } \infty \text{ solutions} \ oldsymbol{r} < oldsymbol{m} < oldsymbol{m} > oldsymb$$

Four types for
$$R$$
 $\begin{bmatrix} I \end{bmatrix}$ $\begin{bmatrix} I & F \end{bmatrix}$ $\begin{bmatrix} I & F \end{bmatrix}$ $\begin{bmatrix} I & F \end{bmatrix}$ Their ranks $r=m=n$ $r=m < n$ $r=n < m$ $r < m, r < n$

Cases 1 and 2 have full row rank r = m. Cases 1 and 3 have full column rank r = n. Case 4 is the most general in theory and it is the least common in practice.

小结

REVIEW OF THE KEY IDEAS

- 1. The rank r is the number of pivots. The matrix R has m-r zero rows.
- 2. Ax = b is solvable if and only if the last m r equations reduce to 0 = 0.
- 3. One particular solution x_p has all free variables equal to zero.
- **4.** The pivot variables are determined after the free variables are chosen.
- **5.** Full column rank r = n means no free variables: one solution or none.
- **6.** Full row rank r = m means one solution if m = n or infinitely many if m < n.

内容提要

- 向量空间
- 线性独立、基和维度
- 矩阵A的零空间(Ax = 0的解空间)
- 方程Ax = b的完整解
- •四个子空间的维度

四个同矩阵A有关的线性子空间

• mxn矩阵A

- 行空间 $C(A^T)$: 所有行向量的线性扩张, \mathbb{R}^n 的子空间
- 列空间C(A) : 所有列向量的线性扩张, \mathbb{R}^m 的子空间
- 零空间N(A) : $Ax = \mathbf{0}$ 的解构成的线性空间, \mathbb{R}^n 的子空间
- 左零空间(left null space) $N(A^T)$: $\mathbf{x}^T A = \mathbf{0}$ 的解构成的线性空间, \mathbb{R}^m 的子空间
- 维度(线性代数基本定理):
 - $C(A^T)$ 和C(A)的维度都等于A的秩r(行秩=列秩)
 - *N(A)*的维度等于n-r
 - $N(A^T)$ 的维度等于m-r

行变换和列变换 (矩阵的初等变换)

- 行变换:用 E_{ij} 和 P_{ij} 左乘矩阵A
 - $(E_{ij})_{ab} = \delta_{ab} l_{ij}\delta_{ia}\delta_{jb}$
 - $(P_{ij})_{ab} = \delta_{ab} \delta_{ia}\delta_{ib} \delta_{ja}\delta_{jb} + \delta_{ia}\delta_{jb} + \delta_{ja}\delta_{ib}$
 - $\delta_{ab} = 1$ if a = b, 0 if $a \neq b$, Kronecker delta
 - $(E_{ij}A)_{ab} = \sum_{c} (E_{ij})_{ac} A_{cb} = A_{ab} l_{ij} \delta_{ia} A_{jb}$
 - $(P_{ij}A)_{ab}^{ab} = \sum_{c} (P_{ij})_{ac} A_{cb} = A_{ab} \delta_{ia}A_{ib} \delta_{ja}A_{jb} + \delta_{ia}A_{jb} + \delta_{ja}A_{ib}$
- 列变换:用 E_{ij} 和 P_{ij} 右乘矩阵A
 - $(AE_{ij})_{ab} = \sum_{c} A_{ac} (E_{ij})_{cb} = A_{ab} l_{ij} A_{ai} \delta_{jb}$ $\overline{\mathcal{I}}$ $\overline{\mathcal{I}}$ $\overline{\mathcal{I}}$
 - $(AP_{ij})_{ab}^{ab} = \sum_{c} A_{ac} (P_{ij})_{cb}^{cb} = A_{ab} A_{ai} \delta_{ib} A_{aj} \delta_{jb} + A_{ai} \delta_{jb} + A_{aj} \delta_{ib}$ 交换i列和i列

行变换和子空间

- 假设E是一系列行变换对应的矩阵,E可逆
- A和EA有相同的零空间
 - N(A) = N(EA)
 - 证明思路: Ax = 0的解是EAx = 0的解,反之也成立
- *A*和*EA*列空间的维度相同(列空间不一定一样!!!)
 - $\dim C(A) = \dim C(EA)$
 - 证明思路:将Ax或者EAx理解成各自列向量的线性组合,则A和EA的相同列的线性组合总是同时为 $\mathbf{0}$ 或者不为 $\mathbf{0}$

列变换和子空间

- 假设E是一系列列变换对应的矩阵,E可逆
- A和AE有相同的零空间维度
 - $\dim N(A) = \dim N(AE)$
 - 证明思路:x = 0的解,那么 $E^{-1}x$ 就是AEx = 0的解,两个空间 N(A),N(AE)的基有——对应
- A和AE 有相同的列空间
 - C(A) = C(AE)
 - 证明思路:AE的每一列显然是A的列向量的线性组合,又因为 $A = (AE)E^{-1}$,A的每一列也是AE的列向量的线性组合

初等变换和子空间

- 矩阵的初等变换下
 - 列空间的维度不变
 - 零空间的维度不变
- 行变换下
 - 零空间不变
- 列变换下
 - 列空间不变

矩阵和初等变换

•矩阵A可以通过行变换+每一行除以主元变成阶梯形式R = rref(A)

$$m{R} = egin{bmatrix} m{1} & 0 & a & 0 & c \ 0 & m{1} & b & 0 & d \ 0 & 0 & 0 & m{1} & e \ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

• R可以通过列变换变成矩阵 \tilde{I}

$$\tilde{I} = \begin{pmatrix} I_{r \times r} & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

• 对于矩阵 \tilde{I} : 行秩($\dim C(\tilde{I}^T)$) =列秩($\dim C(\tilde{I})$) =r, $\dim C(\tilde{I})$ + $\dim N(\tilde{I})$ = n, $\dim C(\tilde{I}^T)$ + $\dim N(\tilde{I}^T)$ = m

矩阵和初等变换

• 矩阵A可以通过行变换+每一行除以主元+列变换变成矩阵 \tilde{I} $\tilde{I} = \begin{pmatrix} I_{r \times r} & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

- 对于矩阵 \tilde{I} : 行秩($\dim C(\tilde{I}^T)$)=列秩($\dim C(\tilde{I})$)=r, $\dim C(\tilde{I})$ + $\dim N(\tilde{I})$ = n, $\dim C(\tilde{I}^T)$ + $\dim N(\tilde{I}^T)$ = m
- 以上的这些量在初等变化下都不变, 所以:
- 线性代数基本定理:

行秩 $(\dim C(A))$ =列秩 $(\dim C(A))$ =r, $\dim C(A)$ + $\dim N(A)$ = n, $\dim C(A^T)$ + $\dim N(A^T)$ = m

小结:

■ REVIEW OF THE KEY IDEAS

- 1. The r pivot rows of R are a basis for the row spaces of R and A (same space).
- **2.** The r pivot columns of A (!) are a basis for its column space C(A).
- 3. The n-r special solutions are a basis for the nullspaces of A and R (same space).
- **4.** If EA = R, the last m r rows of E are a basis for the left nullspace of A.