

# 线性映射

颜文斌  
清华大学

# 内容提要

- 线性映射和矩阵
- 线性映射的性质
- 换基
- 若当标准型
- 对偶空间与直和、直积、张量积

# 映射 (mapping)

- **映射** :  $S, S'$  是两个集合, 如果对于任意  $S$  中的元素, 都有一个  $S'$  中的元素和它对应, 这个对应就叫一个映射
- 如果我们把一个映射记做  $f: S \rightarrow S'$ 。  $u$  是  $S$  中的一个元素,  $f(u)$  叫做  $u$  在映射  $f$  下的**像** (image)。  $W$  是  $S$  中的一个子集,  $f(W)$  叫做  $W$  在映射  $f$  下的**像**
- 映射的**复合** (composition) :  $f: U \rightarrow V, g: V \rightarrow W$ 。  
$$g \circ f: U \rightarrow W, \forall x \in U, \quad g \circ f(x) = g(f(x))$$
- 映射的复合满足**结合律** :  $g \circ f \circ h = (g \circ f) \circ h = g \circ (f \circ h)$

# 映射

- **单射** (injection) : 映射  $F: S \rightarrow S'$  是单射, 如果  $\forall x, y \in S, x \neq y, \text{ s.t. } F(x) \neq F(y)$
- **满射** (surjection) : 映射  $F: S \rightarrow S'$  是满射, 如果  $F(S) = S'$
- **双射** (bijection) : 既是单射也是满射的映射
- **恒等映射** (identity map) :  $I_S: S \rightarrow S, \text{ s.t. } \forall x \in S, I_S(x) = x$
- **逆映射** (inverse map) : 对于映射  $F: S \rightarrow S'$  如果存在一个映射  $G: S' \rightarrow S$  使得  $G \circ F = I_S$  和  $F \circ G = I_{S'}$ , 则称映射  $F: S \rightarrow S'$  **可逆**,  $G$  被称作  $F$  的**逆**

# 可逆映射的性质

- **定理**：映射  $f: S \rightarrow S'$  可逆当且仅当  $f$  是双射
- **证明**：
  - 首先假设  $x, y \in S$ ,  $g: S' \rightarrow S$  是  $f$  的逆
  - 如果  $f(x) = f(y)$ , 则  $x = g(f(x)) = g(f(y)) = y$ , 所以  $f$  是单射
  - $\forall z \in S'$ , 我们有  $f(g(z)) = z$ , 所以  $\exists x = g(z)$ , s.t.  $f(x) = z$ , 所以  $f$  是满射。这样我们就从左边推出了右边
  - 接下来假设  $f: S \rightarrow S'$  是双射, 那么因为  $f$  是满射  $\forall z \in S'$ , 我们有  $x \in S$ , s.t.  $f(x) = z$ 。又因为  $f$  是单射, 所以  $x$  是唯一的。所以可以定义  $g(z) = x$ , 则  $g$  是  $f$  的逆映射。这样我们就从右边推出了左边

# 线性映射 (linear mapping)

- **定义 (线性映射)** :  $V, W$  是两个 (实) 线性空间, 映射  $T: V \rightarrow W$  是 (实) 线性映射, 如果  $T$  满足以下两个条件
  1. 对于任意的  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in V$ , 有  $T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v})$
  2. 对于任意的实数  $c$ , 有  $T(c\mathbf{u}) = cT(\mathbf{u})$
- 线性映射也被称为**线性变换** (linear transformation)
- **推论** :  $T: V \rightarrow W$  是线性映射, 则  $T(\mathbf{0}) = \mathbf{0}$

# 线性映射例

- 例1 :  $\mathbf{a} = (1, 2, 3), \mathbf{v} = (x, y, z)$ 。映射  $T(\mathbf{v}) = \mathbf{a} \cdot \mathbf{v}$  是从  $\mathbb{R}^3$  到  $\mathbb{R}$  的线性映射
- 例2 :  $T(\mathbf{v}) = \mathbf{a} \cdot \mathbf{v} + b$  不是线性的, 因为 0 没有映到 0
- 例3 :  $T(\mathbf{v}) = \|\mathbf{v}\|$  不是线性的, 因为  $\|\mathbf{v} + \mathbf{w}\| \leq \|\mathbf{v}\| + \|\mathbf{w}\|$ , 而且  $\|-\mathbf{v}\| = \|\mathbf{v}\|$
- 例4 : 假设  $T(\mathbf{v})$  是线性映射,  $c_1\mathbf{v}_1 + c_2\mathbf{v}_2 + \cdots + c_r\mathbf{v}_r = \mathbf{0}$ , 则  $T(c_1\mathbf{v}_1 + c_2\mathbf{v}_2 + \cdots + c_r\mathbf{v}_r) = c_1T(\mathbf{v}_1) + \cdots + c_rT(\mathbf{v}_r) = \mathbf{0}$

# 线性映射例

- 例5：考虑所有可导函数 $f(x)$ 构成的线性空间，映射 $T(f) = \frac{df}{dx}$ 是线性的
  - $\frac{d}{dx}(af(x) + bg(x)) = a \frac{df(x)}{dx} + b \frac{dg(x)}{dx}$
- 例6（恒等映射）： $\text{id}: V \rightarrow V, \text{id}(\mathbf{u}) = \mathbf{u}$
- 例7（零映射）： $\forall \mathbf{u} \in V, T(\mathbf{u}) = 0$
- 例8：考虑 $m \times n$ 的矩阵 $A$ ，定义线性映射 $L_A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ，使得 $\forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n, L_A(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$



# 怎么决定线性映射？

- **定理**：  $V$  和  $W$  是线性空间，  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$  是  $V$  中的一组基，  $\{\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n\}$  是  $W$  中的任意  $n$  个元素。则存在唯一的线性映射  $T: V \rightarrow W$  使得

$$T(\boldsymbol{v}_1) = \boldsymbol{w}_1, \dots, T(\boldsymbol{v}_n) = \boldsymbol{w}_n$$

- **证明（存在性）**：

- $\forall \boldsymbol{v} \in V$ ,  $\boldsymbol{v}$  可以唯一写成  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$  的线性组合  $\boldsymbol{v} = c_1\boldsymbol{v}_1 + \dots + c_n\boldsymbol{v}_n$
- 定义映射  $T(\boldsymbol{v}) = c_1\boldsymbol{w}_1 + \dots + c_n\boldsymbol{w}_n$ , 下面证明  $T(\boldsymbol{v})$  是线性映射
- $T(c\boldsymbol{v}) = T(cc_1\boldsymbol{v}_1 + \dots + cc_n\boldsymbol{v}_n) = cc_1\boldsymbol{w}_1 + \dots + cc_n\boldsymbol{w}_n = cT(\boldsymbol{v})$
- 假设  $\boldsymbol{u} = x_1\boldsymbol{v}_1 + \dots + x_n\boldsymbol{v}_n$ ,  $T(\boldsymbol{v} + \boldsymbol{u}) = T((c_1+x_1)\boldsymbol{v}_1 + \dots + (c_n+x_n)\boldsymbol{v}_n) = (c_1+x_1)\boldsymbol{w}_1 + \dots + (c_n+x_n)\boldsymbol{w}_n = T(\boldsymbol{v}) + T(\boldsymbol{u})$

# 怎么决定线性映射？

- **定理**：  $V$  和  $W$  是线性空间，  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$  是  $V$  中的一组基，  $\{\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n\}$  是  $W$  中的任意  $n$  个元素。则存在唯一的线性映射  $T: V \rightarrow W$  使得

$$T(\boldsymbol{v}_1) = \boldsymbol{w}_1, \dots, T(\boldsymbol{v}_n) = \boldsymbol{w}_n$$

- **证明（唯一性）**：
  - 假设存在另一个线性映射  $F: V \rightarrow W$  使得  $F(\boldsymbol{v}_1) = \boldsymbol{w}_1, \dots, F(\boldsymbol{v}_n) = \boldsymbol{w}_n$
  - $\forall \boldsymbol{v} \in V$ ,  $\boldsymbol{v}$  可以唯一写成  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$  的线性组合  $\boldsymbol{v} = c_1\boldsymbol{v}_1 + \dots + c_n\boldsymbol{v}_n$
  - $F(\boldsymbol{v}) = c_1F(\boldsymbol{v}_1) + \dots + c_nF(\boldsymbol{v}_n) = c_1\boldsymbol{w}_1 + \dots + c_n\boldsymbol{w}_n = c_1T(\boldsymbol{v}_1) + \dots + c_nT(\boldsymbol{v}_n) = T(\boldsymbol{v})$

# 怎么决定线性映射？

- **定理**：  $V$  和  $W$  是线性空间，  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$  是  $V$  中的一组基，  $\{\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n\}$  是  $W$  中的任意  $n$  个元素。则存在唯一的线性映射  $T: V \rightarrow W$  使得

$$T(\boldsymbol{v}_1) = \boldsymbol{w}_1, \dots, T(\boldsymbol{v}_n) = \boldsymbol{w}_n$$

- 只要知道一个线性映射在基上的值，就唯一决定了整个线性映射

# 矩阵和线性映射

- 考虑 $m \times n$ 的矩阵，定义线性映射 $L_A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ，使得 $\forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ ， $L_A(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$
- 定理：  $m \times n$ 矩阵 $A$ 、 $B$ ，如果 $L_A = L_B$ ，则 $A = B$
- 证明：
  - 根据 $L_A, L_B$ 定义可知 $\forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n, A\mathbf{x} = B\mathbf{x}$ ，所以 $A_i \cdot \mathbf{x} = B_i \cdot \mathbf{x}$ ，其中 $A_i$  ( $B_i$ ) 是 $A$  ( $B$ ) 的第 $i$ 行。
  - $(A_i - B_i) \cdot \mathbf{x} = 0$ ，也就是说向量 $A_i - B_i$ 和 $\mathbb{R}^n$ 中的所有向量都正交，所以 $A_i - B_i$ 只能是零向量
  - 上面的论证对任意行都成立，所以 $A = B$

# 线性映射和矩阵（标准基版本）

- **定理**：设  $L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  是线性映射，则存在唯一的矩阵  $A$  使得  $L = L_A$
- **证明**：
  - 假设  $\{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n\}$  是  $\mathbb{R}^n$  中的标准基， $\{\mathbf{f}_1, \dots, \mathbf{f}_m\}$  是  $\mathbb{R}^m$  中的标准基，任何  $\mathbb{R}^n$  中的向量  $\mathbf{x} = x_1\mathbf{e}_1 + \dots + x_n\mathbf{e}_n = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$
  - $L(\mathbf{x}) = x_1L(\mathbf{e}_1) + \dots + x_nL(\mathbf{e}_n)$
  - 因为  $L(\mathbf{e}_i)$  是  $\mathbb{R}^m$  中的向量，所以可以写成  $\{\mathbf{f}_1, \dots, \mathbf{f}_m\}$  的线性组合，也就是说  $L(\mathbf{e}_i) = a_{1i}\mathbf{f}_1 + \dots + a_{mi}\mathbf{f}_m$

# 线性映射和矩阵（标准基版本）

- **定理**：设  $L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  是线性映射，则存在唯一的矩阵  $A$  使得  $L = L_A$
- **证明（续）**：
  - 因为  $L(\mathbf{e}_i)$  是  $\mathbb{R}^m$  中的向量，所以可以写成  $\{\mathbf{f}_1, \dots, \mathbf{f}_m\}$  的线性组合，也就是说  $L(\mathbf{e}_i) = a_{1i}\mathbf{f}_1 + \dots + a_{mi}\mathbf{f}_m$
  - $$L(\mathbf{x}) = x_1L(\mathbf{e}_1) + \dots + x_nL(\mathbf{e}_n) = x_1(a_{11}\mathbf{f}_1 + \dots + a_{m1}\mathbf{f}_m) + \dots + x_n(a_{1n}\mathbf{f}_1 + \dots + a_{mn}\mathbf{f}_m) = (a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n)\mathbf{f}_1 + \dots + (a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n)\mathbf{f}_m = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n \end{bmatrix}$$
  - $L(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} = L_A(\mathbf{x})$ 。我们证明了存在性，唯一性由之前定理保证

# 线性映射和矩阵（标准基版本）

• **定理**：设  $L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  是线性映射，则存在唯一的矩阵  $A$  使得  $L = L_A$

• **说明**：  $L\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}\right) = A\mathbf{x} = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + \cdots a_{1n}x_n \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots a_{mn}x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^m$ ，给出了矩阵和向量乘法的自然定义

# 例

- 例1:  $F(x, y, z) = (x, y)$ , 对应的矩阵为  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$
- 例2:  $\text{id}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , 对应的矩阵为单位矩阵  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$



# 内容提要

- 线性映射和矩阵
- **线性映射的性质**
- 换基
- 若当标准型
- 对偶空间与直和、直积、张量积

# 线性映射的加法

- $T: V \rightarrow W$ ,  $F: V \rightarrow W$  为两个线性映射, 我们定义这两个线性映射的**和**为一个新的线性映射  $H = T + F: V \rightarrow W$ , 满足  $\forall \mathbf{u} \in V$ ,  
 $(T + F)(\mathbf{u}) = T(\mathbf{u}) + F(\mathbf{u})$
- $T + F$  也是一个线性映射
- 例:  $L_A(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ ,  $L_B(\mathbf{x}) = B\mathbf{x}$ 
  - $(L_A + L_B)(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} + B\mathbf{x} = (A + B)\mathbf{x} = L_{A+B}(\mathbf{x})$
- 利用线性映射和矩阵的对应, 线性映射的加法等价于矩阵的加法
- 加法的零元: 零映射  $\forall \mathbf{u} \in V, T(\mathbf{u}) = 0$
- 加法的逆:  $(-T)(\mathbf{u}) = -T(\mathbf{u})$ ,  $(-T) + T$  是零映射

# 线性映射的数乘

- $T: V \rightarrow W$  为线性映射，我们定义这线性映射和  $c$  的**数乘**为一个新的线性映射  $F = cT: V \rightarrow W$ ，满足  $\forall \mathbf{u} \in V, (cT)(\mathbf{u}) = c(T(\mathbf{u}))$
- $cT$  也是一个线性映射
- 例： $L_A(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ 
  - $(cL_A)(\mathbf{x}) = cA\mathbf{x} = L_{cA}(\mathbf{x})$
- 利用线性映射和矩阵的对应，线性映射的数乘等价于矩阵的数乘
- $1T = T, \quad -T = (-1)T$

# 线性映射构成线性空间

- **性质**：所有从  $V \rightarrow W$  的线性映射集合  $\{T\}$  构成一个线性空间
  - 加法和数乘按照之前的定义
  - 加法零元是零映射
  - 满足线性空间的所有8条公理（交换律、结合律、分配律等等）
- 和  $\dim V \times \dim W$  的矩阵构成的线性空间有一一对应

# 线性映射的核 (Kernel)

- **定义**：线性映射 $F: V \rightarrow W$ 的核 $\text{Ker } F$ 是所有满足 $F(\boldsymbol{v}) = \mathbf{0}$ 的向量 $\boldsymbol{v}$ 的集合
- **性质**： $\text{Ker } F$ 是 $V$ 中的一个线性子空间
- **说明**：如果 $V = \mathbb{R}^n$ ， $W = \mathbb{R}^m$ ，矩阵 $A$ 为 $F$ 对应的矩阵，则 $\text{Ker } F = N(A)$

# 核和单射

- 性质： $F: V \rightarrow W$  是线性映射，以下两个条件是等价的
  1.  $\text{Ker } F$  只有零向量
  2.  $F$  是单射，换句话说，如果  $V$  中的元素  $\boldsymbol{v}, \boldsymbol{w}$  满足  $F(\boldsymbol{v}) = F(\boldsymbol{w})$ ，则  $\boldsymbol{v} = \boldsymbol{w}$
- 证明：
  - （矩阵版本）对应的矩阵零空间是  $\mathbf{0}$ ， $A\boldsymbol{v} = \boldsymbol{b}$  如果有解则必有唯一解。
  - （抽象版本）假设  $V$  中的元素  $\boldsymbol{v}, \boldsymbol{w}$  满足  $F(\boldsymbol{v}) = F(\boldsymbol{w})$ ，则  $F(\boldsymbol{v} - \boldsymbol{w}) = F(\boldsymbol{v}) - F(\boldsymbol{w}) = \mathbf{0}$
  - 因为假设， $\text{Ker } F$  只有零向量，则  $\boldsymbol{v} - \boldsymbol{w} = \mathbf{0}$ ，所以  $\boldsymbol{v} = \boldsymbol{w}$

# 核的性质

- **定理：**  $F: V \rightarrow W$  是线性映射且  $\text{Ker } F = \{\mathbf{0}\}$ 。如果  $\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n$  是  $V$  中的线性无关向量，则  $F(\boldsymbol{v}_1), \dots, F(\boldsymbol{v}_n)$  是  $W$  中线性无关的向量
- **证明：**
  - （矩阵版本）对应矩阵的零空间为  $\{\mathbf{0}\}$ ，所以列满秩，列之间线性无关
  - （抽象版本）假设  $x_1 F(\boldsymbol{v}_1) + \dots + x_n F(\boldsymbol{v}_n) = \mathbf{0}$
  - 根据线性性， $F(x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_n \boldsymbol{v}_n) = \mathbf{0}$
  - 又因为  $\text{Ker } F = \{\mathbf{0}\}$ ，则  $x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_n \boldsymbol{v}_n = \mathbf{0}$
  - $\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n$  是线性无关的，则  $x_1 = x_2 = \dots = x_n = 0$ ，所以  $F(\boldsymbol{v}_1), \dots, F(\boldsymbol{v}_n)$  线性无关

# 线性映射的像 (image)

- **定义**：线性映射  $F: V \rightarrow W$  的像  $\text{Im}F$  是  $W$  中所有在  $V$  中有原像的向量的集合 ( $\forall \mathbf{w} \in \text{Im}F, \exists \mathbf{v} \in V, s.t. F(\mathbf{v}) = \mathbf{w}$ )
- **性质**：  $\text{Im}F$  是  $W$  中的线性子空间
- **说明**：如果  $V = \mathbb{R}^n$ ,  $W = \mathbb{R}^m$ , 矩阵  $A$  为  $F$  对应的矩阵, 则  $\text{Im}F = C(A)$



# 像和核的关系

- **定理：**  $V$  是一个线性空间， $L: V \rightarrow W$  是一个线性映射，则
$$\dim V = \dim \operatorname{Ker} L + \dim \operatorname{Im} L$$
- **证明：**
  - (矩阵版本)  $\dim V = \dim N(A) + \dim C(A^T) = \dim N(A) + \dim C(A)$
  - (抽象版本) 如果  $\operatorname{Im} L = \{0\}$ ，则  $\operatorname{Ker} L = V$ ，则定理成立
  - 否则假设  $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_s\}$  是  $\operatorname{Im} L$  的一组基。设  $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_s\}$  分别是  $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_s\}$  的原像，也就是说  $L(\mathbf{v}_i) = \mathbf{w}_i, i = 1, \dots, s$
  - 另，如果  $\operatorname{Ker} L \neq \{0\}$ ，假设  $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_q\}$  是  $\operatorname{Ker} L$  的一组基
  - 如果我们能证明  $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_s, \mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_q\}$  是  $V$  中的一组基，则定理得证

# 像和核的关系

- **定理**：  $V$  是一个线性空间，  $L: V \rightarrow W$  是一个线性映射， 则
$$\dim V = \dim \operatorname{Ker} L + \dim \operatorname{Im} L$$
- **证明**：
  - 如果我们能证明  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_s, \boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_q\}$  是  $V$  中的一组基， 则定理得证
  - 首先要证明任何一个  $V$  中的向量可以写成  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_s, \boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_q\}$  的线性组合
  - $\forall \boldsymbol{v} \in V, L(\boldsymbol{v}) \in \operatorname{Im} L$ , 所以  $L(\boldsymbol{v}) = x_1 \boldsymbol{w}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{w}_s$
  - 因为  $L(\boldsymbol{v}_i) = \boldsymbol{w}_i$ , 所以  $L(x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s) = x_1 \boldsymbol{w}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{w}_s = L(\boldsymbol{v})$
  - 所以  $L(\boldsymbol{v}) - L(x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s) = L(\boldsymbol{v} - (x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s)) = 0$
  - $\boldsymbol{v} - (x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s) \in \operatorname{Ker} L$ , 可以写成  $\{\boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_q\}$  的线性组合
  - 所以  $\boldsymbol{v} - (x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s) = y_1 \boldsymbol{u}_1 + \dots + y_q \boldsymbol{u}_q$

# 像和核的关系

- **定理**：  $V$  是一个线性空间，  $L: V \rightarrow W$  是一个线性映射， 则
$$\dim V = \dim \operatorname{Ker} L + \dim \operatorname{Im} L$$
- **证明**：
  - 如果我们能证明  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_s, \boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_q\}$  是  $V$  中的一组基， 则定理得证
  - 接下来要证明  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_s, \boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_q\}$  线性无关
  - 假设  $(x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s) + (y_1 \boldsymbol{u}_1 + \dots + y_q \boldsymbol{u}_q) = \mathbf{0}$
  - $\mathbf{0} = L\left((x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s) + (y_1 \boldsymbol{u}_1 + \dots + y_q \boldsymbol{u}_q)\right) = L(x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{v}_s) = x_1 \boldsymbol{w}_1 + \dots + x_s \boldsymbol{w}_s$ ,  $\{\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_s\}$  线性无关， 所以  $x_i = 0$
  - 所以  $y_1 \boldsymbol{u}_1 + \dots + y_q \boldsymbol{u}_q = \mathbf{0}$ , 又因为  $\{\boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_q\}$  线性无关， 所以  $y_i = 0$

# 例

- 线性映射  $L: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} : L(x, y, z) = 3x - 2y + z$
- 对应的矩阵 :  $A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 1 \end{pmatrix}$
- 像 :  $\mathbb{R}$ , 一维
- 核 :  $C\left(\begin{bmatrix} 2/3 & -1/3 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}\right)$ , 二维

# 例

- 线性映射  $\frac{d}{dx}: P^n \rightarrow P^{n-1}$  :  $P^n$  是最高次数不超过  $n$  的多项式构成的线性空间,  $\dim P^n = n + 1$
- 像 :  $P^{n-1}$ , 维度为  $n$
- 核 : 常数  $P^0$ , 维度为  $1$

# 双射的像和核

- **定理：**  $L: V \rightarrow W$  是一个线性映射，假设  $\dim V = \dim W$ 。如果  $\text{Ker } L = \{\mathbf{0}\}$ ，或者  $\text{Im } L = W$ ，则  $L$  是双射
- **证明：**
  - 假设  $\text{Im } L = W$ ，根据定义， $L$  是满射
  - 又由前面的定理可知  $\dim \text{Ker } L = \dim V - \dim \text{Im } L = \dim W - \dim \text{Im } L = 0$ ，所以  $\text{Ker } L = \{\mathbf{0}\}$ 。由此可知  $L$  是单射
  - 所以  $L$  是双射
  - $\text{Ker } L = \{\mathbf{0}\}$  的证明类似

# 内容提要

- 线性映射和矩阵
- 线性映射的性质
- **换基**
- 若当标准型
- 对偶空间与直和、直积、张量积

# 线性空间、基、坐标向量

- 假设  $\mathcal{B} = \{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$  是线性空间  $V$  上的一组基
- 对于  $V$  中的任意向量  $\boldsymbol{v}$ ，我们有  $\boldsymbol{v} = x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_n \boldsymbol{v}_n$
- **坐标向量**：  $x_{\mathcal{B}}(\boldsymbol{v}) = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$  被称作向量  $\boldsymbol{v}$  在基  $\mathcal{B}$  下的坐标向量
- 通过坐标向量和基  $\mathcal{B}$ ，我们有  $V$  和  $\mathbb{R}^n$  的一一映射
  - $\boldsymbol{v} \rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$
  - 这个映射和基的选取有关



# 线性变换和矩阵

- $L: V \rightarrow W$  是一个线性映射,  $\mathcal{B} = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$  是  $V$  上的一组基,  $\mathcal{B}' = \{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$  是  $W$  上的一组基
- 对于  $V$  中的任意向量  $\mathbf{v}$ , 我们有  $\mathbf{v} = x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_n \mathbf{v}_n$ 
  - $L(\mathbf{v}) = x_1 L(\mathbf{v}_1) + \dots + x_n L(\mathbf{v}_n)$
  - $L(\mathbf{v}_i)$  是  $W$  中的向量, 所以  $L(\mathbf{v}_i) = a_{1i} \mathbf{w}_1 + \dots + a_{mi} \mathbf{w}_m$
  - $L(\mathbf{v}) = x_1(a_{11} \mathbf{w}_1 + \dots + a_{m1} \mathbf{w}_m) + \dots + x_n(a_{1n} \mathbf{w}_1 + \dots + a_{mn} \mathbf{w}_m) = (a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n) \mathbf{w}_1 + (a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n) \mathbf{w}_m$
- $L(\mathbf{v})$  在  $\mathcal{B}'$  上的坐标向量是  $(a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n, \dots, a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n)^T$

# 线性变换和矩阵

- $L: V \rightarrow W$  是一个线性映射,  $\mathcal{B} = \{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$  是  $V$  上的一组基,  $\mathcal{B}' = \{\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_m\}$  是  $W$  上的一组基
- **定理**: 存在唯一的  $m \times n$  矩阵  $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(L)$ , 使得  $\forall \boldsymbol{v} \in V, x_{\mathcal{B}'}(L(\boldsymbol{v})) = M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(L)x_{\mathcal{B}}(\boldsymbol{v})$ 。  $x_{\mathcal{B}}(\boldsymbol{v})$  是  $\boldsymbol{v}$  在  $\mathcal{B}$  上的坐标向量,  $x_{\mathcal{B}'}(L(\boldsymbol{v}))$  是  $L(\boldsymbol{v})$  在  $\mathcal{B}'$  上的坐标向量
- **构造**:  $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(L)$  的第  $j$  列就是  $L(\boldsymbol{v}_j)$  在  $\mathcal{B}'$  上的坐标向量, 换句话说  $L(\boldsymbol{v}_j) = \sum_i \boldsymbol{w}_i (M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(L))_{ij}$
- **注**: 线性映射对应的矩阵跟基的选取有关, 之前的结果是两组基都取标准基的特殊情形

# 例

- 例1 :  $L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ , 我们之前学习了怎么构造  $M_{e_m}^{e_n}(L)$
- 例2 :  $L: V \rightarrow W$ ,  $\mathcal{B} = \{\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2\}$ ,  $\mathcal{B}' = \{\boldsymbol{w}_1, \boldsymbol{w}_2, \boldsymbol{w}_3\}$ 
  - $L(\boldsymbol{v}_1) = 3\boldsymbol{w}_1 - \boldsymbol{w}_2 + 17\boldsymbol{w}_3$ ,  $L(\boldsymbol{v}_2) = \boldsymbol{w}_1 + \boldsymbol{w}_2 - \boldsymbol{w}_3$
  - $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(L) = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 1 \\ 17 & -1 \end{bmatrix}$

# 例

- 例3

**Example 3** The input basis of  $\mathbf{v}$ 's is  $1, x, x^2, x^3$ . The output basis of  $\mathbf{w}$ 's is  $1, x, x^2$ .

Then  $\mathbf{T}$  takes the derivative:  $\mathbf{T}(\mathbf{v}) = \frac{d\mathbf{v}}{dx}$  and  $\mathbf{A} =$  “derivative matrix”.

If  $\mathbf{v} = c_1 + c_2x + c_3x^2 + c_4x^3$   
then  $\frac{d\mathbf{v}}{dx} = \mathbf{1}c_2 + \mathbf{2}c_3x + \mathbf{3}c_4x^2$

$$\mathbf{A}\mathbf{c} = \begin{bmatrix} 0 & \mathbf{1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \mathbf{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \mathbf{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \\ c_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_2 \\ 2c_3 \\ 3c_4 \end{bmatrix}$$

# $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}$ 的性质

- $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}$ 是所有  $L: V \rightarrow W$  线性变换到  $\dim W \times \dim V$  矩阵的映射
- $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}$ 是一个线性映射
  - $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(f + g) = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(f) + M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(g)$
  - $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(cf) = cM_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(f)$
- $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}$ 是一个双射

# 线性变换的复合与矩阵乘法

- 考虑两个线性映射  $L_1: U \rightarrow V$ ,  $L_2: V \rightarrow W$ 。  $\mathcal{B} = \{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_l\}$  是  $U$  上的一组基,  $\mathcal{B}' = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$  是  $V$  上的一组基,  $\mathcal{B}'' = \{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$  是  $W$  上的一组基
- $M_{\mathcal{B}''}^{\mathcal{B}}(L_2 \circ L_1) = M_{\mathcal{B}''}^{\mathcal{B}'}(L_2)M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(L_1)$
- 线性映射的**复合**等价于对应矩阵的**乘法**
  - 同一个线性空间  $V$ : 前一个矩阵的列数=后一个矩阵的行数
  - 可以自然得到矩阵乘法的规则

# 同一个线性空间，不同的基

- 线性空间 $V$ 上有两组基， $\mathcal{B} = \{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$ ， $\mathcal{B}' = \{\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n\}$ 。同一个向量 $\boldsymbol{v}$ 在不同的基上有不同的坐标向量 $x_{\mathcal{B}}(\boldsymbol{v})$ ， $x_{\mathcal{B}'}(\boldsymbol{v})$
- 推论： $x_{\mathcal{B}'}(\boldsymbol{v}) = M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id})x_{\mathcal{B}}(\boldsymbol{v})$ ，或者说 $\boldsymbol{v}_j = \sum_i \boldsymbol{w}_i \left(M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id})\right)_{ij}$
- 注意：一般 $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id})$ 不是单位矩阵，但是 $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(\text{id}) = I$
- 利用线性变换复合和矩阵乘法的对应，我们有
- 定理： $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id})M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id}) = I = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id})M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id})$ ，也就是说 $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id})$ 可逆，而且逆是 $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id})$

# 换基

- **定理**：线性映射  $L: V \rightarrow W$ ,  $\mathcal{B}, \mathcal{B}'$  是  $V$  上两组基,  $\mathcal{C}, \mathcal{C}'$  是  $W$  上的两组基。则

$$M_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{B}'}(L) = M_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{C}}(\text{id}) M_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}}(L) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id}) = \left( M_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{C}}(\text{id}) \right)^{-1} M_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}}(L) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id})$$

- 证明：用线性映射的复合  $L = \text{id}_W \circ L \circ \text{id}_V$  和矩阵乘法的对应

- **推论**：线性映射  $L: V \rightarrow V$ ,  $\mathcal{B}, \mathcal{B}'$  是  $V$  上两组基, 则

$$M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}'}(L) = M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id}) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(L) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id}) = \left( M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id}) \right)^{-1} M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(L) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id})$$

- 所以矩阵相似变换就是换基, 矩阵对角化就是找到描述同一个线性变换的最好的基



# 矩阵分解和换基

- LDU分解： $PA = LDU$ ,  $L^{-1}PAU^{-1} = D$ ,  $D$ 相抵标准型
- QR分解： $A = QR$ ,  $Q^{-1}A = R$ , 正交变换变成上三角
- 对角化： $\Lambda = Q^{-1}AQ$ ,  $\Lambda$ 相似标准型
  - 对称矩阵可以正交对角化：正交变换
- 奇异值分解： $A = U\Sigma V$ ,  $\Sigma = U^TAV^T$

# 内容提要

- 线性映射和矩阵
- 线性映射的性质
- 换基
- **若当标准型**
- 对偶空间与直和、直积、张量积

# 矩阵对角化

- 不是所有方阵都可以对角化
- $n \times n$  矩阵  $A$  可以对角化
  - 有  $n$  个线性独立的特征向量
  - 所有特征值的几何重数 = 代数重数
- 如果  $n \times n$  矩阵  $A$  只有  $s < n$  个线性独立的特征向量，怎么把  $A$  变成最接近对角矩阵的形式？

# 若当标准型 (Jordan normal form)

- **定理**： $n \times n$  矩阵  $A$  有  $s$  个线性独立的特征向量，则存在可逆矩阵  $B$ ，

$$\text{使得 } B^{-1}AB = \begin{bmatrix} J_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & J_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & J_s \end{bmatrix}, \text{ 其中 } J_i = \begin{bmatrix} \lambda_i & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_i & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda_i \end{bmatrix}, \text{ 其中}$$

$\lambda_i$  是第  $i$  个线性独立的特征向量的特征值

# 内容提要

- 线性映射和矩阵
- 线性映射的性质
- 换基
- 若当标准型
- 对偶空间与直和、直积、张量积

# 构造新的线性空间

- 问题：怎么从已知的线性空间构造新的线性空间

# 对偶空间(dual vector space, dual space)

- 线性空间 $V$ 中的基 $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$
- **对偶空间** $V^*$ ：所有线性映射（函数） $L: V \rightarrow \mathbb{R}$ 构成的线性空间
- 对偶空间 $V^*$ 的基： $\{v_1^*, \dots, v_n^*\}$ 
  - $v_i^*: V \rightarrow \mathbb{R}$ 是线性映射，且 $v_i^*(\boldsymbol{v}_j) = \delta_{ij}$
  - **完备**：任何线性映射 $L: V \rightarrow \mathbb{R}$ 由 $\{L(\boldsymbol{v}_1), \dots, L(\boldsymbol{v}_n)\}$ 唯一决定。利用线性映射的加法， $L = L(\boldsymbol{v}_1)v_1^* + \dots + L(\boldsymbol{v}_n)v_n^*$
  - **线性无关**：考虑映射 $L = x_1 v_1^* + \dots + x_n v_n^* =$  零映射，也就是说 $L(\boldsymbol{v}) = 0, \forall \boldsymbol{v} \in V$ ，特别的 $L(\boldsymbol{v}_i) = 0$
  - $L(\boldsymbol{v}_i) = x_1 v_1^*(\boldsymbol{v}_i) + \dots + x_n v_n^*(\boldsymbol{v}_i) = x_i = 0$

# 例

- $\mathbb{R}^*$ 
  - $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ 的线性函数  $f(x) = ax$
  - $e^*(e) = e^*(1) = 1$ , 所以  $e^*(x) = x$
  - $f(x) = ax = ae^*(x)$ , 所以  $\mathbb{R}^*$ 是一维的, 系数  $a$ 就是  $f$ 在  $\mathbb{R}^*$ 中的坐标
- $(\mathbb{R}^n)^*$ 
  - $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ 的线性函数  $f_a(\mathbf{x}) = \mathbf{a} \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n a_i x_i$
  - $e_i^*(\mathbf{x})$ 相当于  $\mathbf{a}$ 取  $\mathbf{e}_i$ ,  $e_i^*(\mathbf{x}) = f_{\mathbf{e}_i}(\mathbf{x})$



# 例

- 平面波的相位

- 平面波： $A(\mathbf{x}, t) = A_1 e^{i(kx+ky+kz+\omega t)} + A_2 e^{i(kx+ky+kz-\omega t)}$ ,  $\omega \geq 0$
- 相位： $\phi(x, t) = -\omega t + kx + ky + kz \in (\mathbb{R}^{3,1})^*$ ,  $\omega$ 任意
- 相位是从 $(\mathbb{R}^{3,1})^* \rightarrow \mathbb{R}$ 的函数,  $(\omega, \mathbf{k})$ 决定波的传播方向
- $(\mathbb{R}^{3,1})^*$ 和平面波一一对应

- 傅立叶变换

- $f(\mathbf{k}) = \int d^3x f(\mathbf{x}) e^{i\mathbf{k} \cdot \mathbf{x}}$
- 将 $\mathbb{R}^3$ 的函数变换成 $(\mathbb{R}^3)^*$ 的函数

# 对偶的对偶

- 线性空间 $V$ 中的基 $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$
- **对偶空间** $V^*$  : 所有线性映射 (函数)  $L: V \rightarrow \mathbb{R}$ 构成的线性空间
- 对偶空间 $V^*$ 的基 :  $\{\boldsymbol{v}_1^*, \dots, \boldsymbol{v}_n^*\}$ 
  - $\boldsymbol{v}_i^*: V \rightarrow \mathbb{R}$ 是线性映射, 且 $\boldsymbol{v}_i^*(\boldsymbol{v}_j) = \delta_{ij}$
- $V^*$ 的对偶 $(V^*)^* = V$ 
  - $\boldsymbol{v}_i: V^* \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\boldsymbol{v}_i(\boldsymbol{v}_j^*) \equiv \boldsymbol{v}_j^*(\boldsymbol{v}_i) = \delta_{ij}$
  - $\mathbb{R}^n$ 和 $(\mathbb{R}^n)^*$ :  $f_{\boldsymbol{a}}(\boldsymbol{x}) = \boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{x} = \sum_{i=1}^n a_i x_i = \sum_{i=1}^n x_i a_i = f_{\boldsymbol{x}}(\boldsymbol{a})$ ,

# 对偶空间和换基

- 线性空间 $V$ 中的基:  $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}, \quad \{\boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_n\}$
- 对偶空间 $V^*$ 中的基:  $\{v_1^*, \dots, v_n^*\}, \quad \{u_1^*, \dots, u_n^*\}$ , 满足  $v_i^*(\boldsymbol{v}_j) = \delta_{ij}$ ,  
 $u_i^*(\boldsymbol{u}_j) = \delta_{ij}$
- 如果  $\boldsymbol{v}_i = \sum_j \boldsymbol{u}_j a_{ji}$ , 那么  $\{v_1^*, \dots, v_n^*\}$  和  $\{u_1^*, \dots, u_n^*\}$  之间的关系?
  - 假设  $v_i^* = \sum_j b_{ij} u_j^*$
  - $\delta_{ij} = v_i^*(\boldsymbol{v}_j) = \sum_k b_{ik} u_k^*(\sum_l \boldsymbol{u}_l a_{lj}) = \sum_{k,l} b_{ik} a_{lj} u_k^*(\boldsymbol{u}_l) = \sum_{k,l} b_{ik} a_{lj} \delta_{kl} = \sum_k b_{ik} a_{kj}$ , 所以  $b_{ij} = (a^{-1})_{ij}$
  - $v_i^* = \sum_j (a^{-1})_{ij} u_j^*$

# 线性空间的**和**(sum)与**直和**(direct sum)

- 线性空间 $V$ 有两个子空间 $U$ 和 $W$ ， $U$ 和 $W$ 的**和** $U + W$ 定义为所有形如 $\mathbf{u} + \mathbf{w}, \forall \mathbf{u} \in U, \mathbf{w} \in W$ 的元素构成的集合
- $U + W$ 是 $V$ 的线性子空间
- **直和**：线性空间 $V$ 是 $U$ 和 $W$ 的直和，如果对于任意 $V$ 中的元素 $\mathbf{v}$ ，存在唯一的 $\mathbf{u} \in U, \mathbf{w} \in W$ 使得 $\mathbf{v} = \mathbf{u} + \mathbf{w}$ ，记为 $V = U \oplus W$

# 直和的性质

- **定理**：线性空间 $V$ 有两个子空间 $U$ 和 $W$ 。如果 $V = U + W$ ，且 $U \cap W = \{\mathbf{0}\}$ ，则 $V = U \oplus W$
- **证明**：
  - 因为 $V = U + W$ ，假设 $\boldsymbol{v} \in V$ 可以写成 $\boldsymbol{v} = \boldsymbol{u} + \boldsymbol{w} = \boldsymbol{u}' + \boldsymbol{w}'$
  - 所以 $\boldsymbol{u} - \boldsymbol{u}' = \boldsymbol{w}' - \boldsymbol{w}$
  - 但是 $\boldsymbol{u} - \boldsymbol{u}' \in U$ ， $\boldsymbol{w}' - \boldsymbol{w} \in W$ ，而且 $U \cap W = \{\mathbf{0}\}$ 。所以 $\boldsymbol{u} - \boldsymbol{u}' = \boldsymbol{w}' - \boldsymbol{w} = \mathbf{0}$
  - 所以 $\boldsymbol{v}$ 的分解是唯一的，所以 $V = U \oplus W$

# 直和的性质

- **定理**：  $V$  是个有限维线性空间，  $U$  是  $V$  的子空间， 则存在的  $V$  子空间  $W$  使得  $V = U \oplus W$
- **证明**：
  - 假设  $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_r\}$  是  $U$  的一组基， 将它扩张成  $V$  的一组基  $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_r, \mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$ ， 则  $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$  张成的线性子空间就是我们需要的  $W$
- **推论**：  $\dim U \oplus W = \dim U + \dim W$
- $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_r\}$  是  $U$  的一组基，  $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$  是  $W$  的一组基， 则  $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_r, \mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$  是  $U \oplus W$  的一组基

# 直积(direct product)

- 直和是由两个向量相加构造的，要求两个子空间的向量之间可以相加
- 如果两个线性空间不是某个大线性空间的子空间怎么办？
- **直积**：  $U$ 和 $W$ 是任意的两个线性空间，  $U$ 和 $W$ 的直积 $U \times W$ 是所有形如 $(\mathbf{u}, \mathbf{w})$ ,  $\forall \mathbf{u} \in U, \forall \mathbf{w} \in W$ 的元素的集合。且 $U \times W$ 是个线性空间
  - 加法：  $(\mathbf{u}_1, \mathbf{w}_1) + (\mathbf{u}_2, \mathbf{w}_2) = (\mathbf{u}_1 + \mathbf{u}_2, \mathbf{w}_1 + \mathbf{w}_2)$
  - 数乘：  $c(\mathbf{u}, \mathbf{w}) = (c\mathbf{u}, c\mathbf{w})$
- 性质：  $\dim U \times W = \dim U + \dim W$

# 例

- $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_m\}$  是  $U$  的一组基,  $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_n\}$  是  $W$  的一组基, 则  $\{(\mathbf{u}_1, \mathbf{0}), \dots, (\mathbf{u}_m, \mathbf{0}), (\mathbf{0}, \mathbf{w}_1), \dots, (\mathbf{0}, \mathbf{w}_n)\}$  是  $U \oplus W$  的一组基
- $\mathbb{R} \times \mathbb{R} = \mathbb{R}^2$
- $\prod_{i=1}^n \mathbb{R} = \mathbb{R} \times \dots \times \mathbb{R} = \mathbb{R}^n$



# 张量积(tensor product)

- **张量积**：  $U$ 和 $W$ 是任意的两个线性空间，  $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_m\}$ 是 $U$ 的一组基，  $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_n\}$ 是 $W$ 的一组基。定义新的基为 $\{u_i \otimes w_j, 1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n\}$ ，  $\{u_i \otimes w_j\}$ 张成的线性空间被称为 $U$ 和 $W$ 的张量积，记为 $U \otimes W$
- $U \otimes W$ 中的元素： $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n x_{ij} \mathbf{u}_i \otimes \mathbf{w}_j$
- $U \otimes W$ 中的加法和数乘： $a\mathbf{x} + b\mathbf{y} = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n (ax_{ij} + by_{ij}) \mathbf{u}_i \otimes \mathbf{w}_j$
- $\dim U \otimes W = \dim U \times \dim W$

# 例

- 例1： $\mathbb{R} \otimes \mathbb{R}$ ，基是 $e_1 \otimes e_1$
- 例2： $\mathbb{R}^2 \otimes \mathbb{R}^2$ ，基是 $e_1 \otimes e_1, e_1 \otimes e_2, e_2 \otimes e_1, e_2 \otimes e_2$ 
  - 注意 $\mathbb{R}^2 \otimes \mathbb{R}^2$ 和 $\mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2$ 的区别
- 例3： $\mathbb{R}^n \otimes \mathbb{R}^n$ ，基是 $\{e_i \otimes e_j\}$ 
  - 基的另一种写法：对称部分 $\{\frac{1}{2}(e_i \otimes e_j + e_j \otimes e_i)\}$ ，反对称部分 $\{\frac{1}{2}(e_i \otimes e_j - e_j \otimes e_i)\}$

# 张量积 $V \otimes \cdots \otimes V = V^{\otimes k}$

- $V$  中的基  $\{\boldsymbol{v}_1, \cdots, \boldsymbol{v}_n\}$
- $V^{\otimes k}$  中的基  $\{\boldsymbol{v}_{i_1} \otimes \boldsymbol{v}_{i_2} \otimes \cdots \otimes \boldsymbol{v}_{i_k}\}, 1 \leq i_1, \cdots, i_k \leq n$
- $V^{\otimes k}$  中的元素  $\boldsymbol{v} = \sum_{i_1, \cdots, i_k=1}^n (v_{i_1 \cdots i_k}) \boldsymbol{v}_{i_1} \otimes \boldsymbol{v}_{i_2} \otimes \cdots \otimes \boldsymbol{v}_{i_k}$ 
  - $\boldsymbol{v}$  的分量  $v_{i_1 \cdots i_k}$  有  $k$  个指标,  $n^k$  个系数决定了  $\boldsymbol{v}$
  - $v_{i_1 \cdots i_k}$  被称为  $k$  阶张量
- **换基**
  - $V$  中的新基  $\{\boldsymbol{v}'_1, \cdots, \boldsymbol{v}'_n\}$ , 且  $\boldsymbol{v}_i = \sum_j \boldsymbol{v}'_j a_{ji}$
  - $\boldsymbol{v}$  在新基  $\{\boldsymbol{v}'_{i_1} \otimes \boldsymbol{v}'_{i_2} \otimes \cdots \otimes \boldsymbol{v}'_{i_k}\}$  中的分量  $v'_{i_1 \cdots i_k} = \sum_{j_1, \cdots, j_k=1}^n a_{i_1 j_1} a_{i_2 j_2} \cdots a_{i_k j_k} v_{j_1 \cdots j_k}$

张量积  $V \otimes \cdots \otimes V \otimes V^* \otimes V^* = V^{\otimes k} \otimes V^{*\otimes l}$

- $V$  中的基  $\{\boldsymbol{v}_1, \cdots, \boldsymbol{v}_n\}$ , 对偶空间  $V^*$  中的基  $\{f_1, \cdots, f_n\}$
- $V^{\otimes k} \otimes V^{*\otimes l}$  中的基  $\{\boldsymbol{v}_{i_1} \otimes \cdots \otimes \boldsymbol{v}_{i_k} \otimes f_{j_1} \otimes \cdots \otimes f_{j_l}\}, 1 \leq i_1, \cdots, i_k, j_1, \cdots, j_l \leq n$
- $V^{\otimes k} \otimes V^{*\otimes l}$  中的元素  $\boldsymbol{v} = \sum_{i_1, \cdots, i_k, j_1, \cdots, j_l=1}^n (v_{i_1 \cdots i_k, j_1 \cdots j_l}) \boldsymbol{v}_{i_1} \otimes \cdots \otimes \boldsymbol{v}_{i_k} \otimes f_{j_1} \otimes \cdots \otimes f_{j_l}$ 
  - $\boldsymbol{v}$  的分量  $v_{i_1 \cdots i_k, j_1 \cdots j_l}$  有  $k+l$  个指标,  $n^{k+l}$  个系数决定了  $\boldsymbol{v}$
  - $v_{i_1 \cdots i_k, j_1 \cdots j_l}$  被称为  $(k, l)$  阶张量
- 换基
  - $\boldsymbol{v}$  在新基中的分量  $v'_{i_1 \cdots i_k, j_1 \cdots j_l} = \sum_{j_1, \cdots j_k, j_1, \cdots, j_l=1}^n a_{i_1 m_1} \cdots a_{i_k m_k} v_{m_1 \cdots m_k, n_1 \cdots n_l} (a^{-1})_{n_1 j_1} \cdots (a^{-1})_{n_l j_l}$