

回顾上节课内容:

m 维线性空间 V 与 \mathbb{F}^m 的关系: 取 V 的一组基 $B = (v_1, \dots, v_m)$,

(1) V 中任意向量 v 可表示成

$$V \xrightarrow{\sim} \mathbb{F}^m$$

$$v \mapsto \hat{v} \leftarrow \text{坐标}$$

$$v = (v_1, \dots, v_m) \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = B \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = B\hat{v}, \quad \hat{v} = \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} \in \mathbb{F}^m.$$

(2) 向量组 w_1, \dots, w_n 可表示成

$$(w_1, \dots, w_n) = \underbrace{(v_1, \dots, v_m)}_B A, \quad A \in \mathbb{F}^{m \times n}.$$

$$w_i = B \hat{w}_i \quad A = [\hat{w}_1, \hat{w}_2, \dots, \hat{w}_n]$$

7.5 线性映射的矩阵表示

内容:

(a) 线性映射与表示矩阵

$$f: \underset{\uparrow B_u}{u} \rightarrow \underset{\uparrow B_v}{v}$$

给定 u, v 的基, 线性映射对应表示矩阵

(b) 基变换与矩阵变化

u 到 v 的线性映射, 换基对应矩阵相抵

u 到 u 的线性变换, 换基对应矩阵相似

(a) 线性映射与表示矩阵

回顾： \mathcal{U}, \mathcal{V} 为数域 \mathbb{F} 上两个有限维线性空间， $Hom(\mathcal{U}, \mathcal{V})$ 为 \mathcal{U} 到 \mathcal{V} 的线性映射全体。

$f \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{V})$, $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$ 满足对任意 $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a} \in \mathcal{U}, c \in \mathbb{F}$

$$(1) f(\mathbf{a}_1 + \mathbf{a}_2) = f(\mathbf{a}_1) + f(\mathbf{a}_2),$$

$$(2) f(c\mathbf{a}) = cf(\mathbf{a}), c \in \mathbb{F}$$

$Hom(\mathcal{U}, \mathcal{V})$ 定义加法与数乘，构成 \mathbb{F} 上的线性空间

(1) 加法： $f, g \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{V})$ ，定义 $(f + g)(\mathbf{a}) = f(\mathbf{a}) + g(\mathbf{a})$;

(2) 数乘： $f \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{V}), c \in \mathbb{F}$ ，定义 $(cf)(\mathbf{a}) = cf(\mathbf{a})$.

$f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$ 线性映射。令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$

任取(并固定) \mathcal{U} 的一组基 $B_{in} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$, \mathcal{V} 的一组基 $B_{out} = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)$

命题: 线性映射 f 由它在基 B_{in} 上的作用决定。

由 $f(\mathbf{u}_1), \dots, f(\mathbf{u}_n)$ 决定

$$\forall u \in \mathcal{U}, \quad u = (u_1, \dots, u_n) \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix}, \quad \hat{u} = \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} \in \mathbb{F}^n$$

$$= B_{in} \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} = c_1 u_1 + \dots + c_n u_n$$

f 是线性映射

$$\begin{aligned} \underline{f(u)} &= f(c_1 u_1 + \dots + c_n u_n) \stackrel{\checkmark}{=} c_1 \underline{f(u_1)} + \dots + c_n \underline{f(u_n)} \\ &= (f(u_1), \dots, f(u_n)) \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} = \underline{f(B_{in})} \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$f((u_1, \dots, u_n) \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix}) = \underline{(f(u_1), \dots, f(u_n))} \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix}$$

$f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$ 线性映射。令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$

任取(并固定) \mathcal{U} 的一组基 $B_{in} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$, \mathcal{V} 的一组基 $B_{out} = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)$

命题：有矩阵 $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$ 使得 $(f(\mathbf{u}_1), \dots, f(\mathbf{u}_n)) = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)A$ 。

A 称为线性映射 f 在基 B_{in} , B_{out} 下的表示矩阵。

$$f(\mathbf{u}_i) \in \mathcal{V}, \quad f(\mathbf{u}_i) = B_{out} \widehat{f(\mathbf{u}_i)} \quad \leftarrow \text{坐标} \quad \widehat{f(\mathbf{u}_i)} \in \mathbb{F}^m$$

$$\underbrace{(f(\mathbf{u}_1), \dots, f(\mathbf{u}_n))}_{f(B_{in})} = \underbrace{(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)}_{B_{out}} \underbrace{\begin{bmatrix} \widehat{f(\mathbf{u}_1)} & \dots & \widehat{f(\mathbf{u}_n)} \end{bmatrix}}_{\mathbb{F}^{m \times n}}$$

f 在 B_{in}, B_{out} 下的表示矩阵

$$f(B_{in}) = B_{out}A$$

$f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$ 线性映射。令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$

任取(并固定) \mathcal{U} 的一组基 $\mathcal{B}_{in} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$, \mathcal{V} 的一组基 $\mathcal{B}_{out} = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)$

命题: 对 \mathcal{U} 中任意向量 $\mathbf{u} = \mathcal{B}_{in} \hat{\mathbf{u}}$, $f(\mathbf{u}) = \mathcal{B}_{out} (A \hat{\mathbf{u}})$, 即 $A \hat{\mathbf{u}}$ 是 $f(\mathbf{u})$ 的坐标

$$f(\mathcal{B}_{in}) \stackrel{\text{列}}{=} (f(\mathbf{u}_1), \dots, f(\mathbf{u}_n))$$

$$\mathbf{u} = \mathcal{B}_{in} \hat{\mathbf{u}},$$

$$f(\mathbf{u}) = f(\mathcal{B}_{in} \hat{\mathbf{u}}) = f(\mathcal{B}_{in}) \hat{\mathbf{u}}$$

$$\boxed{f(\mathcal{B}_{in}) = \mathcal{B}_{out} A}$$

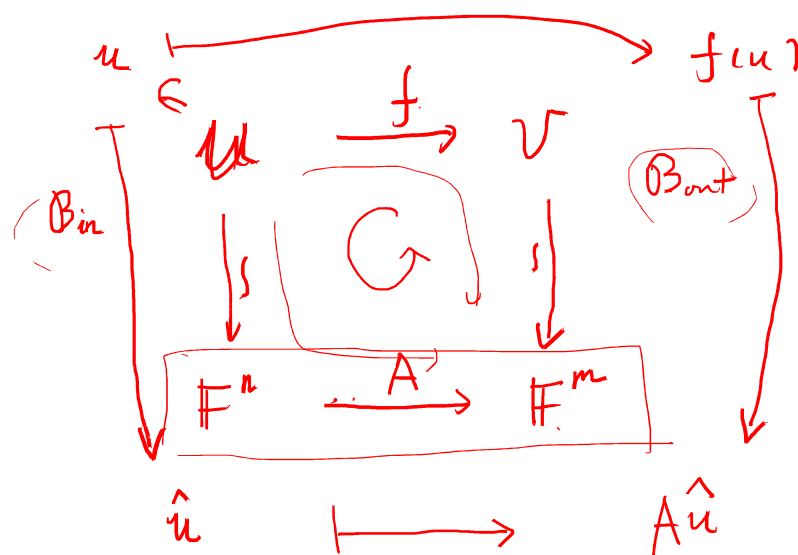
$$= (\mathcal{B}_{out} A) \hat{\mathbf{u}} = \mathcal{B}_{out} (\underline{A \hat{\mathbf{u}}})$$

\uparrow
是 $f(\mathbf{u})$ 在 \mathcal{B}_{out} 下
的坐标.

$f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$ 线性映射。令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$

任取(并固定) \mathcal{U} 的一组基 $B_{in} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$, \mathcal{V} 的一组基 $B_{out} = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)$

命题：对 \mathcal{U} 中任意向量 $\mathbf{u} = B_{in} \hat{\mathbf{u}}$, $f(\mathbf{u}) = B_{out}(A\hat{\mathbf{u}})$, 即 $A\hat{\mathbf{u}}$ 是 $f(\mathbf{u})$ 的坐标
换一种说法：



$A \in f \in B_{in}, B_{out}$

Linear map

令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$ 。任取(并固定) \mathcal{U} 的一组基 $B_{in} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$, \mathcal{V} 的一组基 $B_{out} = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)$ 。 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$ 线性映射。

命题：线性映射对应表示矩阵给出线性空间的同构 $Hom(\mathcal{U}, \mathcal{V}) \cong \mathbb{F}^{m \times n}$ 。

逆映射为 $A \mapsto f_A: \mathbf{u} \mapsto B_{out}(A\hat{\mathbf{u}})$ 。

保持加法：

$$f, g \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{V}) \quad f(B_{in}) = B_{out} A, \quad g(B_{in}) = B_{out} B$$

$$\begin{aligned} (f+g)(B_{in}) &= f(B_{in}) + g(B_{in}) = B_{out} A + B_{out} B \\ &= B_{out} (\underline{A+B}) \end{aligned}$$

保持数乘：

$$(c f)(B_{in}) = B_{out} (\underline{c A})$$

$$\begin{array}{ccc} f & \xrightarrow{1} & A \\ f_A & \xleftarrow{1} & A \end{array}$$

线性映射的复合:

令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$, $p = \dim \mathcal{W}$. 基分别为 $B_{\mathcal{U}}, B_{\mathcal{V}}, B_{\mathcal{W}}$

线性映射 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$, $f(B_{\mathcal{U}}) = B_{\mathcal{V}}A$, $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$

线性映射 $g: \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$, $g(B_{\mathcal{V}}) = B_{\mathcal{W}}B$, $B \in \mathbb{F}^{p \times m}$

命题: $g \circ f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{W}$ 满足 $g \circ f(B_{\mathcal{U}}) = B_{\mathcal{W}}(BA)$

$$\begin{array}{ccc}
 \mathcal{U} & \xrightarrow{f} & \mathcal{V} \xrightarrow{g} \mathcal{W} \\
 \underline{B_{\mathcal{U}}} & \searrow B_{\mathcal{V}} & \underline{B_{\mathcal{W}}}
 \end{array}$$

在 $B_{\mathcal{U}}, B_{\mathcal{W}}$ 下的表示为矩阵, $g \circ f$ 不是 A

$$\begin{aligned}
 (g \circ f)(B_{\mathcal{U}}) &= B_{\mathcal{W}} \boxed{} \\
 &= g(\underline{f(B_{\mathcal{U}})}) \\
 &= g(B_{\mathcal{V}}A) = g(B_{\mathcal{V}})A = (B_{\mathcal{W}}B)A \\
 &= B_{\mathcal{W}}(\underline{BA})
 \end{aligned}$$

空间之间的对应:

令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$. 基分别为 $B_{\mathcal{U}}, B_{\mathcal{V}}$

线性映射 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$, $f(B_{\mathcal{U}}) = B_{\mathcal{V}}A$, $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$

秩定理

$$\dim \mathcal{U} = \dim \mathcal{N}(f) + \dim \mathcal{R}(f)$$

回顾: $\mathcal{N}(f) := \{a \in \mathcal{U} \mid f(a) = \mathbf{0}_{\mathcal{V}}\}$, 称为 f 的核(kernel);

$\mathcal{R}(f) := \{f(a) \mid a \in \mathcal{U}\}$, 称为 f 的像集(image).

命题: 在同构 $\mathcal{U} \cong \mathbb{F}^n, \mathcal{V} \cong \mathbb{F}^m$ 下, $\mathcal{N}(f)$ 同构于 $\mathcal{N}(A)$, $\mathcal{R}(f)$ 同构于 $\mathcal{R}(A)$.

$$\mathcal{N}(f) \xrightarrow{\cong} \mathcal{N}(A) \quad \mathcal{R}(f) \xrightarrow{\cong} \mathcal{R}(A)$$

$$\begin{array}{ccc} \mathcal{U} & \xrightarrow{f} & \mathcal{V} \\ \downarrow B_{\mathcal{U}} & & \downarrow B_{\mathcal{V}} \\ \mathbb{F}^n & \xrightarrow{A} & \mathbb{F}^m \\ \hat{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{bmatrix} & & \end{array}$$

$$u = B_{\mathcal{U}} \hat{u} \in \mathcal{N}(f)$$

$$\mathbf{0}_{\mathcal{V}} = f(u) = f(B_{\mathcal{U}} \hat{u}) = f(B_{\mathcal{U}}) \hat{u} = B_{\mathcal{V}} (A \hat{u})$$

$$\Leftrightarrow B_{\mathcal{V}} \text{ 是基}$$

$$A \hat{u} = \mathbf{0} \in \mathbb{F}^m$$

$$\Leftrightarrow \hat{u} \in \mathcal{N}(A)$$

特征值, 特征子空间:

令 $n = \dim \mathcal{U}$, 基为 $\mathcal{B}_{\mathcal{U}}$

线性变换 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{U}$, $f(\mathcal{B}_{\mathcal{U}}) = \mathcal{B}_{\mathcal{U}} \underline{A}$, $A \in \mathbb{F}^{n \times n}$

容易得到:

命题: f 的特征值对应到 A 的特征值; 特征子空间也有相应的对应。

π

例:

$$U = \mathbb{R}[x]_4, B_U = \{1, x, x^2, x^3\}, V = \mathbb{R}[x]_3, B_V = \{1, x, x^2\}$$

求微分 $D = \frac{d}{dx}: U \rightarrow V$ 的表示矩阵, 求积分 $I = \int_0^x dt: V \rightarrow U$ 的表示矩阵。

$$D(B_U) = B_V (A)_{3 \times 4}$$

$$I(B_V) = B_U (B)_{4 \times 3}$$

$$D(1, x, x^2, x^3) = (1, x, x^2) \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

$2x$ $3x^2$

$$I(1, x, x^2) = (1, x, x^2, x^3)$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

$$I = \int_0^x dt: \mathbb{R}[x]_3 \rightarrow \mathbb{R}[x]_4$$

$$1 \mapsto \int_0^x 1 dt = x$$

$$x \mapsto \int_0^x t dt = \frac{x^2}{2}$$

$$x^2 \mapsto \int_0^x t^2 dt = \frac{x^3}{3}$$

因此: $I = D^+$, 微分积分互为广义逆。

(b) 基变换与矩阵变化

令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$ 。基分别为 $\mathcal{B}_{in}, \mathcal{B}_{out}$

线性映射 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$, $f(\mathcal{B}_{in}) = \mathcal{B}_{out}A$, $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$

问题：将 $\mathcal{B}_{in}, \mathcal{B}_{out}$ 换为新基时，表示矩阵 A 发生什么变化？

如果考虑线性变换 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{U}$ ，我们一般要求定义域与陪域取同一组基，即 $\mathcal{B}_{in} = \mathcal{B}_{out}$

π

令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$ 。基分别为 $\mathcal{B}_{in}, \mathcal{B}_{out}$

线性映射 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$, $f(\mathcal{B}_{in}) = \mathcal{B}_{out} A$, $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$

\mathcal{B}_{in}^{new} 为 \mathcal{U} 的新基, \mathcal{B}_{out}^{new} 为 \mathcal{V} 的新基, 求 $B \in \mathbb{F}^{m \times n}$ 使得 $f(\mathcal{B}_{in}^{new}) = \mathcal{B}_{out}^{new} B$ 。

新、旧基之间的过渡矩阵:

$\mathcal{B}_{in}^{new} = \mathcal{B}_{in} P_{in}$, $P_{in} \in \mathbb{F}^{n \times n}$ 可逆; $\mathcal{B}_{out}^{new} = \mathcal{B}_{out} P_{out}$, $P_{out} \in \mathbb{F}^{m \times m}$ 可逆

定理: $B = P_{out}^{-1} A P_{in}$ (相抵!)

$$\mathcal{B}_{out} = \mathcal{B}_{out}^{new} P_{out}^{-1}$$

$$\begin{aligned} f(\mathcal{B}_{in}^{new}) &= f(\mathcal{B}_{in} P_{in}) = \underline{f(\mathcal{B}_{in})} P_{in} \\ &= \mathcal{B}_{out} A P_{in} = \mathcal{B}_{out}^{new} \underbrace{P_{out}^{-1} A P_{in}}_{B} \end{aligned}$$

令 $n = \dim \mathcal{U}$, $m = \dim \mathcal{V}$

π

定理: 存在 \mathcal{U} 的基 B_{in} , \mathcal{V} 的基 B_{out} 使得 f 的表示矩阵 A 为

$$A = \begin{bmatrix} I_r & O_{r \times (n-r)} \\ O_{(m-r) \times r} & O_{(m-r) \times (n-r)} \end{bmatrix} \leftarrow \text{相抵标准形}$$

$r = \dim \mathcal{R}(f)$

$$\exists B_u, \text{ ~~not } B_v, \quad f(B_u) = B_v A_{m \times n}~~$$

$$\exists P_{out}, P_{in} \in \mathbb{C}^n,$$

$$P_{out}^{-1} A P_{in} = \begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\exists B_{in} = B_u P_{in}, \quad B_{out} = B_v \cdot P_{out}$$

$$f(B_{in}) = B_{out} (P_{out}^{-1} A P_{in}) = B_{out} \begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

令 $n = \dim \mathcal{U}$ 。取一组基 $\underline{B_{\mathcal{U}}}$

线性变换 $f: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{U}$, $f(\underline{B_{\mathcal{U}}}) = \underline{B_{\mathcal{U}}} A$, $A \in \mathbb{F}^{n \times n}$

$B_{\mathcal{U}}^{new}$ 为 \mathcal{U} 的新基, 求 $B \in \mathbb{F}^{n \times n}$ 使得 $f(B_{\mathcal{U}}^{new}) = B_{\mathcal{U}}^{new} B$ 。

新、旧基之间的过渡矩阵: $B_{\mathcal{U}}^{new} = \underline{B_{\mathcal{U}}} P$, $P \in \mathbb{F}^{n \times n}$ 可逆

定理: $B = P^{-1} A P$ (相似!)

$$B_{in} = B_{out} = B_{\mathcal{U}}$$

$$P_{in} = P_{out} = P$$

$$B = P_{out}^{-1} A P_{in}$$

$$= \boxed{P^{-1} A P}$$

定理：如果 $\mathbb{F} = \mathbb{C}$ 。存在 U 的基 B_U ，线性变换 $f: U \rightarrow U$ 的表示矩阵为

π

$$A = \begin{bmatrix} J_{n_1}(\lambda_1) & & \\ & \ddots & \\ & & J_{n_s}(\lambda_s) \end{bmatrix}$$

$J_k(\lambda)$ 为 Jordan 块 $\begin{bmatrix} \lambda & 1 & & \\ & \lambda & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ & & & \lambda \end{bmatrix}_{k \times k}$

本节小结:

1. 给定 \mathcal{U} , \mathcal{V} 的基, $\text{Hom}(\mathcal{U}, \mathcal{V}) \cong \mathbb{F}^{m \times n}$

核对应零空间, 象对应列空间, 特征值、特征子空间对应

2. 变换基, 表示矩阵的变化

\mathcal{U} 到 \mathcal{V} 的线性映射, 换基对应矩阵相抵

\mathcal{U} 到 \mathcal{U} 的线性变换, 换基对应矩阵相似

总复习II: 矩阵分解, 会求每个矩阵分解

1. $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R}), r = \text{rank}(A)$:

a. 高斯消元: $EA = R = \text{rref}(A),$

E 为有限个初等矩阵的乘积, R 有 r 个主元, r 个非零行。

所有复矩阵, 甚至 $\mathbb{F}^{m \times n}$ 中的矩阵都可以进行高斯消元

b. 奇异值分解: $A = U\Sigma V^T$

U, V 为正交矩阵, Σ 记录 A 的奇异值, $\sigma_1 \geq \dots \geq \sigma_r > 0$.

U, V 的列向量记录 A 的四个子空间的一组标准正交基。

所有实矩阵可以进行奇异值分解。

π

c. QR分解 $A = QR$

$m \geq n$, Q 是列正交矩阵($Q^T Q = I$), R 非负对角元的上三角阵

A : 实矩阵, $m \geq n$ 。

如果 A 是列满秩矩阵, 那么 R 对角元 > 0 .

QR 分解将 A 的列向量组化为正交单位向量组, 方法是Gram-Schmidt正交化。

Q 的列向量为 A 的列空间的一组标准正交基。

2. A 为方阵, $r = \text{rank}(A)$:

π

a. LU 分解 $A = LU = LDU_1$

L 为单位下三角阵, U 为上三角阵, U_1 单位上三角, D 为对角阵, 记录 A 的主元。

条件: 高斯消元无需行对换

A 可逆, A 有 LU 分解等价于 A 的 n 个顺序主子式非零 (或 n 个顺序主子阵可逆)

一般可逆方阵: $A = PLU$, P 为置换矩阵。

b. 可对角化的复矩阵: $A = X\Lambda X^{-1}$, Λ 对角阵。

X 的列向量记录 A 的特征向量, Λ 记录 A 的特征值。非零特征值个数 = r

A 可对角化当且仅当 A 有 n 个线性无关的特征向量。

可对角化也等价于对每个特征值 λ , $GM(\lambda) = AM(\lambda)$.

从属于不同特征值的特征向量线性无关。

c. 实对称矩阵谱分解: $S = Q\Lambda Q^T$.

Q 为正交矩阵, Λ 实对角阵记录 S 的特征值。

Q 的列向量给出 S 四个子空间的一组标准正交基。

适用于所有实对称矩阵 S 。从属于不同特征值的特征子空间正交。

S 正定如果 Λ 对角元均 > 0 , 正定矩阵可写成为 $A^T A$, A 列满秩实矩阵。