

回顾上节课内容:

π

数域 \mathbb{F} (可进行高斯消元) \rightsquigarrow \mathbb{F} 上的线性空间概念

基和维数的基本理论自然推广到 \mathbb{F} 上的有限维线性空间

证明自然推广 \mathbb{R}^n 上的证明

关键: 引入下面的写法

(1) $V = \text{Span}(\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_m)$ 中任意向量 \boldsymbol{v} 可表示成

$$\boldsymbol{v} = (\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_m) \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} \in \mathbb{F}^m.$$

(2) 向量组 $\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n$ 可表示成

$$(\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n) = (\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_m)A, \quad A \in \mathbb{F}^{m \times n}.$$

7.3 线性映射

介绍数域 \mathbb{F} 上的线性空间之间的线性映射

内容:

- (a) 线性映射的定义、运算
- (b) 特征值和特征子空间
- (c) 线性空间的同构

(a) 线性映射的定义和运算

定义:

设 U, V 为 \mathbb{F} 上两个线性空间, 如果映射 $f: U \rightarrow V$ 满足对任意 $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a} \in U, c \in \mathbb{F}$

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

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

则称 f 为 U 到 V 的线性映射, U 到 V 的线性映射全体记作 $Hom(U, V)$.

homomorphism

注记:

(1) 定义线性映射的两个条件等价于 $f(c\mathbf{a}_1 + d\mathbf{a}_2) = cf(\mathbf{a}_1) + df(\mathbf{a}_2), \forall c, d \in \mathbb{F}$.

(2) $f \in Hom(U, V), f(\mathbf{0}_U) = \mathbf{0}_V$.

对比零空间和列空间的定义, 定义线性映射的核与像集:

给定数域上的线性空间, 以及线性映射 $f: U \rightarrow V$, 定义

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

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

命题:

(1) $\mathcal{N}(f)$ 是 U 的子空间, 而且 f 是单射当且仅当 $\mathcal{N}(f) = \mathbf{0}_U$;

(2) $\mathcal{R}(f)$ 是 V 的子空间, 而且 f 是满射当且仅当 $\mathcal{R}(f) = V$.

线性映射全体构成线性空间:

给定数域上的线性空间 U, V , 在 U 到 V 的线性映射全体 $Hom(U, V)$ 上定义加法和数乘

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

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

容易验证在这样定义加法和数乘下, $Hom(U, V)$ 构成线性空间。

通过各取 U, V 的一组基, $Hom(U, V)$ 将等同于 $\mathbb{F}^{m \times n}$

线性映射的复合:

给定数域 \mathbb{F} 上的线性空间 U, V, W , 若 $f \in Hom(U, V), g \in Hom(V, W)$, 则定义 f 与 g 的复合: $g \circ f: U \rightarrow W, \mathbf{a} \mapsto g(f(\mathbf{a}))$.

通过各取 U, V, W 的一组基, 映射复合对应到矩阵乘法

例:

取转置给出 $\mathbb{F}^{m \times n}$ 到 $\mathbb{F}^{n \times m}$ 的线性映射:

$$^T : \mathbb{F}^{m \times n} \rightarrow \mathbb{F}^{n \times m}$$

$$A \mapsto A^T$$

$$(cA + dB)^T = cA^T + dB^T$$

例:

取方阵的迹定义一个线性映射 $trace: \mathbb{F}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{F}, A \mapsto trace(A)$

$$trace(cA + dB) = ctrace(A) + dtrace(B)$$

反例:

$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, f(\boldsymbol{x}) = \|\boldsymbol{x}\|$ 不是线性映射。

一般有 $\|\boldsymbol{x} + \boldsymbol{y}\| \leq \|\boldsymbol{x}\| + \|\boldsymbol{y}\|$, $\|c\boldsymbol{x}\| = |c| \|\boldsymbol{x}\|$.

例:

设 $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \in \mathbb{F}^{2 \times 2}$. 定义

$$f: \mathbb{F}^{2 \times 2} \rightarrow \mathbb{F}^{2 \times 2}, M \mapsto f(M) = AM.$$

f 是线性映射。

$$f(cM_1 + dM_2) = A(cM_1 + dM_2) = cAM_1 + dAM_2 = cf(M_1) + df(M_2).$$

一般地, $A \in \mathbb{F}^{m \times n}$, 左乘 A 定义线性映射

$$L_A: \mathbb{F}^{n \times p} \rightarrow \mathbb{F}^{m \times p}, \quad X \mapsto L_A(X) = AX.$$

右乘 A 定义线性映射

$$R_A: \mathbb{F}^{l \times m} \rightarrow \mathbb{F}^{l \times n}, \quad X \mapsto R_A(X) = XA.$$

例:

求导: $D = \frac{d}{dx}: C^\infty(\mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R}),$

$$f \mapsto D(f) = f'.$$

$$D(f + g) = D(f) + D(g), \quad D(cf) = cD(f).$$

$$\mathcal{N}(D) = \{f \mid f' = \mathbf{0}\} = \mathbb{R}.$$

积分: $I = \int_0^x dt: C^\infty(\mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R}),$

$$f \mapsto I(f): x \mapsto \int_0^x f(t) dt.$$

$$I(f + g) = I(f) + I(g), \quad I(cf) = cI(f).$$

线性变换:

线性空间 \mathcal{U} 到自身的线性映射称为**线性变换**。

$Hom(\mathcal{U}, \mathcal{U})$ 具有三种运算结构:

加法: $f, g \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{U}), f + g \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{U})$

数乘: $f \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{U}), c \in \mathbb{F}, cf \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{U})$

乘法 (映射的复合) : $f, g \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{U}), f \circ g \in Hom(\mathcal{U}, \mathcal{U})$

三种运算满足一些好的运算法则。

具有这三种代数结构的对象称为一个**环 (ring)**

(b) 特征值、特征向量:

π 给定线性空间 \mathcal{U} 及其上的线性变换 f . 如果对 $\lambda \in \mathbb{F}$, 非零向量 $x \in \mathcal{U}$, 使得 $f(x) = \lambda x$, 则称 λ 为线性变换 f 的**特征值**, x 为 f 的一个属于特征值 λ 的**特征向量**.

(λ, x) 称为**特征对**.

$\mathcal{N}(\lambda I - f)$ 称为 f 的属于特征值 λ 的**特征子空间**.

非零向量 $x \in \mathcal{U}$ 为 f 的属于特征值 λ 的特征向量当且仅当 $x \in \mathcal{N}(\lambda I - f)$.

例:

π

设 $A \in \mathbb{F}^{n \times n}$, 取左乘 A 和右乘 A 两个映射的差

$$L_A - R_A: \mathbb{F}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{F}^{n \times n}, X \mapsto AX - XA$$

这是 $\mathbb{F}^{n \times n}$ 上的线性变换。

线性变换的核 $\mathcal{N}(L_A - R_A)$ 是特征值为 0 特征子空间。

$\mathcal{N}(L_A - R_A) = \{X \in \mathbb{F}^{n \times n} \mid AX - XA = O\}$, 即与 A 可交换的矩阵。

例:

$$D = \frac{d}{dx}: C^\infty(\mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R})$$

$\mathcal{N}(D) = \mathbb{R}$ 是常数函数的全体构成的线性空间

对任意 $\lambda \in \mathbb{R}$, 考虑 $\lambda I - D: C^\infty(\mathbb{R}) \rightarrow C^\infty(\mathbb{R})$

容易验证 $e^{\lambda x} \in \mathcal{N}(\lambda I - D)$,

实际上利用常微分方程可以证明 $\mathcal{N}(\lambda I - D) = \mathbb{R}e^{\lambda x}$ 。

(c) 线性空间的同构

π 给定数域 \mathbb{F} 上的线性空间 U, V , 如果存在线性映射 $f: U \rightarrow V$ 是双射, 则称 U 和 V **同构**, 称 f 为 U 到 V 的**同构映射**。

由于 f 是双射, f^{-1} 也是双射线性映射, f^{-1} 给出 V 到 U 的同构映射。

命题:

线性空间的同构关系是等价关系。因此, 两个同构的线性空间具有相同的线性结构。

等价关系中的传递性基于:

$f: U \rightarrow V, g: V \rightarrow W$ 是同构映射, 则 $g \circ f$ 是同构映射。

例:

$A \in \mathbb{F}^{n \times n}$ 可逆, 则线性映射

$$L_A: \mathbb{F}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{F}^{n \times n}, X \mapsto AX$$

$$R_A: \mathbb{F}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{F}^{n \times n}, X \mapsto XA$$

都是同构映射。

例:

给定 \mathbb{F} 上的有限维线性空间 V , 取 V 的一组基 v_1, \dots, v_n , 对 V 中的向量 v , 存在唯一的 $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{F}$ 使得

$$v = (v_1, \dots, v_n) \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix},$$

因此, 固定基 v_1, \dots, v_n 后, 映射 $V \rightarrow \mathbb{F}^n, v \mapsto \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$ 给出 V 到 \mathbb{F}^n 的同构映射。

$\begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$ 称为 v 在基 v_1, \dots, v_n 下的**坐标**

例:

取 $\mathbb{F}^{2 \times 2}$ 一组基 $\mathcal{B} = (E_1, E_2, E_3, E_4)$,

$$\text{其中 } E_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, E_2 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, E_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, E_4 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

求 $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ 在 \mathcal{B} 下的坐标。

$$A = \mathcal{B} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{bmatrix} \text{ 给出线性空间同构 } \mathbb{F}^{2 \times 2} \simeq \mathbb{F}^4$$

维数定理:

$f: U \rightarrow V$ 线性映射. $\dim U = \dim \mathcal{N}(f) + \dim \mathcal{R}(f)$

$\dim \text{ of input} = \dim \text{ of null} + \dim \text{ of output}$

简略证明:

$n = \dim U, m = \dim V$.

各取 U, V 的一组基, U 等同于 \mathbb{F}^n , V 等同于 \mathbb{F}^m ,

f 由 $m \times n$ 阶矩阵 A 表示, $\mathcal{N}(f) \leftrightarrow \mathcal{N}(A), \mathcal{R}(f) \leftrightarrow \mathcal{R}(A)$

7.4 向量的坐标表示

- (a) 向量的坐标表示
- (b) 一组向量的表示
- (c) 基变换与坐标变换

(a) 向量的坐标表示

π

给定 \mathbb{F} 上的有限维线性空间 V , 取 V 的一组基 v_1, \dots, v_n ,

对 V 中的向量 v , 存在唯一的 $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{F}$ 使得

$$v = (v_1, \dots, v_n) \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix},$$

$\begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$ 称为 v 在基 $B = (v_1, \dots, v_n)$ 下的**坐标**

在 V 的基 $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ 下

映射 $V \rightarrow \mathbb{F}^n, v \mapsto \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$ 给出 V 到 \mathbb{F}^n 的同构映射。

逆映射为 $\mathbb{F}^n \rightarrow V, X = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \mapsto \mathcal{B}X$.

通过取定一组基，线性空间中的问题转换到 \mathbb{F}^n 中的问题

问题：如果取不同的基会怎么样呢？

我之后会回答这个问题。

例:

取 $\mathbb{F}^{2 \times 2}$ 一组基 $\mathcal{B} = (E_1, E_2, E_3, E_4)$, 其中 $E_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$, $E_2 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$, $E_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$, $E_4 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$. 求 $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ 在 \mathcal{B} 下的坐标。

$$A = \mathcal{B} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{bmatrix}.$$

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{bmatrix} \text{ 给出线性空间同构 } \mathbb{F}^{2 \times 2} \simeq \mathbb{F}^4$$

一般地, 给定 $\mathbb{F}^{m \times n}$ 的一组基, 矩阵在这组基下的坐标给出同构 $\mathbb{F}^{m \times n} \simeq \mathbb{F}^{mn}$

例:

π 考虑次数小于 n 的多项式空间 $\mathbb{R}[x]_n$, $B = (1, x, \dots, x^{n-1})$ 构成一组基

求 $f(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_{n-1}x^{n-1}$ 在 B 下的坐标。

$$f(x) = B[a_0, \dots, a_{n-1}]^T$$

$B' = (1, x - x_0, \dots, (x - x_0)^{n-1})$ 也构成 $\mathbb{R}[x]_n$ 一组基, (B, B' 可相互表示), 求 $f(x)$ 在 B' 下的坐标。

$$f(x) = B' \left[f(x_0), f'(x_0), \dots, \frac{1}{(n-1)!} f^{(n-1)}(x_0) \right]^T$$



Taylor展开得到

(b) 一组向量的表示:

给定 \mathbb{F} 上的有限维线性空间 V , 取 V 的一组基 $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$,

a_1, \dots, a_m 为 V 中 m 个向量,

$a_i = (v_1, \dots, v_n)\hat{a}_i$, 记 $\hat{a}_i \in \mathbb{F}^n$ 为 a_i 的坐标

$$(a_1, \dots, a_m) = (v_1, \dots, v_n)[\hat{a}_1, \dots, \hat{a}_m]$$

$$[\hat{a}_1, \dots, \hat{a}_m] \in \mathbb{F}^{n \times m}$$

V 中一组向量的问题 \rightarrow \mathbb{F}^n 中列向量的问题

命题:

π

a_1, \dots, a_m 在 V 中线性无关, 当且仅当 $\widehat{a}_1, \dots, \widehat{a}_m$ 在 \mathbb{F}^n 中线性无关。

证明:

$$(a_1, \dots, a_m) \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = \mathbf{0}$$



$$(v_1, \dots, v_m) [\widehat{a}_1, \dots, \widehat{a}_m] \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = \mathbf{0}$$

由于 (v_1, \dots, v_m) 线性无关



$$[\widehat{a}_1, \dots, \widehat{a}_m] \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = \mathbf{0}$$

命题:

给定数域 \mathbb{F} 上 n 维线性空间 V 的一组基 $B = (v_1, \dots, v_n)$ 。

设 v'_1, \dots, v'_n 为 V 中 n 个向量, 有矩阵 $P \in \mathbb{F}^{n \times n}$ 使得

$$(v'_1, \dots, v'_n) = (v_1, \dots, v_n)P.$$

(v'_1, \dots, v'_n) 构成 V 的一组基当且仅当 P 可逆.

证明:

(v'_1, \dots, v'_n) 构成 V 的一组基当且仅当 v'_1, \dots, v'_n 的坐标构成 \mathbb{F}^n 的一组基

注意: v'_1, \dots, v'_n 的坐标正好是矩阵 P 的列向量

于是 (v'_1, \dots, v'_n) 构成 V 的一组基当且仅当 P 可逆

小结:

m 维线性空间 V 与 \mathbb{F}^m 的关系:

取 V 的一组基 $\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_m$,

(1) V 中任意向量 \boldsymbol{v} 可表示成

$$\boldsymbol{v} = (\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_m) \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} \in \mathbb{F}^m.$$

(2) 向量组 $\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n$ 可表示成

$$(\boldsymbol{w}_1, \dots, \boldsymbol{w}_n) = (\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_m)A, \quad A \in \mathbb{F}^{m \times n}.$$

(c) 基变换与坐标变换

π

问题：换基会导致向量坐标怎样变化？

如果 (v'_1, \dots, v'_n) 是 V 的一组新基，记 $B^{new} = (v'_1, \dots, v'_n) = BP$,

P 称为 B 到 B^{new} 的**过渡矩阵**

基变换与坐标变换:

设 $X \in \mathbb{F}^n$ 为向量 v 在 B 下坐标，即 $v = BX$. 那么 v 在新基 B^{new} 下坐标为 $P^{-1}X$.

证明:

设 X^{new} 为 v 在 B^{new} 下的坐标

$$v = B^{new}X^{new} = (BP)X^{new} = B(PX^{new}) = BX.$$

因此, $PX^{new} = X, \quad X^{new} = P^{-1}X.$