

第十一周习题课

——期中考试复习

上学期内容不专门考

一、第一章：空间与形式

1.1 线性空间.

• 线性空间的定义

• 子空间的定义：非空子集 + 数乘、加法

• 线性相关性：设 V 是 F 上 n 维的线性空间， e_1, \dots, e_n 是 V 的一组基，设 $u_j = \sum_{i=1}^n x_{ij} e_i, j=1, \dots, s$ ，判断 u_1, \dots, u_s 的线性相关性。（特别地， e_1, \dots, e_n 是标准基，是上学期学的内容）。

• 子空间的生成元：

$$\langle S \rangle := \left\{ \sum_{i=1}^n \alpha_i v_i \mid k \in \mathbb{Z}^+, \alpha_i \in F, v_i \in S \right\}$$

若 $V = \langle S_1 \rangle, W = \langle S_2 \rangle, V+W = \langle S_1 \cup S_2 \rangle$ 。

• 基和维数：如果判断 v_1, \dots, v_n 是有限维线性空间的一组基？

① $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$ 且 V 中任意元素在 v_1, \dots, v_n 下表法唯一。

② $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$ 且 v_1, \dots, v_n 线性无关。

③ $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$ 且 $n = \dim V$ 。

④ v_1, \dots, v_n 线性无关且 $n = \dim V$ 。

基扩充定理：设 v_1, \dots, v_s 线性无关，则 v_1, \dots, v_s 可以扩充成 V 的一组基 $v_1, \dots, v_s, v_{s+1}, \dots, v_n$ 。

命题 若 $V_1 \subset V_2$ ，则 $\dim V_1 \leq \dim V_2$ 。特别地，当 $\dim V_1 = \dim V_2$ 时， $V_1 = V_2$ 。



维数: V 的基中元素的个数称为 V 的维数.

维数公式: $\dim U + \dim V = \dim(U+V) + \dim(U \cap V)$

对偶定理: $\dim(\ker \phi) + \dim(\operatorname{im} \phi) = \dim V$ ($\phi: V \rightarrow W$ 的线性映射)

$$\dim(\operatorname{sol}(A)) + \operatorname{rank}(A) = n, \quad (A \in F^{n \times n})$$

当 A 是 $\phi: V \rightarrow W$ 在某组基下的矩阵时, 我们有

$$\dim(\ker \phi) = \dim(\operatorname{sol}(A))$$

$$\dim(\operatorname{im} \phi) = \operatorname{rank}(A) = \operatorname{rank}(\phi)$$

• 直和: 设 V_1, \dots, V_k 是 V 的子空间, 以下结论等价.

(i) $W = V_1 + V_2 + \dots + V_k$ 是直和, 即对于任意 $w \in W$, 存在唯一的 $v_1 \in V_1, \dots, v_k \in V_k$, 使得 $w = v_1 + v_2 + \dots + v_k$.

(ii) 对于任意 $i \in \{1, 2, \dots, k\}$,

$$V_i \cap (V_1 + \dots + V_{i-1} + V_{i+1} + \dots + V_k) = \{0\}.$$

(iii) 如果 $0 = v_1 + v_2 + \dots + v_k, v_1 \in V_1, \dots, v_k \in V_k$, 则

$$v_1 = v_2 = \dots = v_k = 0.$$

★ (iv) $\dim(V_1) + \dots + \dim(V_k) = \dim(V_1 + \dots + V_k)$

★ (v) 设 v_{i1}, \dots, v_{is_i} 是 V_i 的一组基, $i=1, \dots, k$, 则

$$v_{11}, \dots, v_{1s_1}, v_{21}, \dots, v_{2s_2}, \dots, v_{k1}, \dots, v_{ks_k}$$

是 $V_1 + V_2 + \dots + V_k$ 的一组基.

• 商空间, 线性映射基本定理 I 不考

• 线性映射: $\phi: V \rightarrow W$

(1) ϕ 是单射 $\Leftrightarrow \ker \phi = \{0\}$.

(2) ϕ 是满射 $\Leftrightarrow \operatorname{im} \phi = W$.



• 线性空间基本定理 II.

设 v_1, \dots, v_n 是 V 的一组基, w_1, \dots, w_n 是 W 中任意 n 个元素, 则存在唯一的线性映射 ϕ , 使得 $\phi(v_i) = w_i, i=1, \dots, n$.

具体来说, $\phi: V \longrightarrow W$

$$\sum_{i=1}^n a_i v_i \longmapsto \sum_{i=1}^n a_i w_i.$$

注: 该定理主要说了两层含义:

① 存在性: 不管 w_1, \dots, w_n 是 W 中什么元素, 该映射都存在.
(w_1, \dots, w_n 不一定是基, 也可以重复)

② 唯一性: ϕ 由 $\phi(v_1), \dots, \phi(v_n)$ 唯一确定.

• 坐标变换: 设 e_1, \dots, e_n 是 V 的一组基, 则任意 $v \in V$,

存在唯一 x_1, \dots, x_n , 使得

$$v = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n = (e_1, e_2, \dots, e_n) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix},$$

则 $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ 称为 v 的坐标.

设 $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$ 是 V 的另一组基, 则存在可逆矩阵 $P \in M_n(F)$, 使得 $(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n) = (e_1, \dots, e_n) P$.

问题: 设 $v = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n$, 怎么算 v 在新的基 $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$ 下的坐标?

设 $v = y_1 \varepsilon_1 + \dots + y_n \varepsilon_n$, 则

$$y_1 \varepsilon_1 + \dots + y_n \varepsilon_n = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n$$

因为 $y_1 \varepsilon_1 + \dots + y_n \varepsilon_n = (\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n) \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = (e_1, \dots, e_n) P \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix},$

$$x_1 e_1 + \dots + x_n e_n = (e_1, \dots, e_n) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}.$$



所以上述等式转化为

$$(e_1, \dots, e_n) P \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = (e_1, \dots, e_n) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix},$$

所以 $P \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$. 解得 $\begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$.

• 对偶空间不考.

1.2 双线性型

• 双线性型的定义.

• 双线性型在一组基下的矩阵:

设 e_1, \dots, e_n 是 V 的一组基, 则双线性型 f 在 e_1, \dots, e_n 下的矩阵为 $A = (f(e_i, e_j))_{n \times n}$.

设 $X = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n$, $Y = y_1 e_1 + \dots + y_n e_n$. 若

$$f(X, Y) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i y_j = (x_1, \dots, x_n) A \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}.$$

则 $A = (a_{ij})_{n \times n}$ 是 f 在 e_1, \dots, e_n 下的矩阵.

• 双线性型在不同基下的矩阵.

设 $(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n) = (e_1, \dots, e_n) P$ 是 V 的另一组基, 则 f 在 $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$ 下的矩阵为 $P^t A P$.

证明: 设 $X = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n = u_1 \varepsilon_1 + \dots + u_n \varepsilon_n$, 则 $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$
 $Y = y_1 e_1 + \dots + y_n e_n = v_1 \varepsilon_1 + \dots + v_n \varepsilon_n$, 则 $\begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$

$$\text{则 } f(X, Y) = (x_1, \dots, x_n) A \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

$$= (u_1, \dots, u_n) P^t A P \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}, \text{ 所以 } P^t A P \text{ 是 } f \text{ 在 } \varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n \text{ 下的矩阵}$$



- 对称双线性型: f 在基下的矩阵是对称矩阵.

定理. 设 F 的特征不为 2 (比如 \mathbb{Q}, \mathbb{R}), 则对于任意的对称双线性型 f , 存在 V 的一组基, 使得 f 在这组基下的矩阵为对角矩阵.

矩阵版本: 对于任意对称矩阵 A , 存在可逆矩阵 P , 使得 $P^t A P$ 是对角矩阵.

问题: 给定对称矩阵 $A \in M_n(\mathbb{Q})$, 计算可逆矩阵 P , 使得 $P^t A P = D$ 是对角矩阵.

1.3 二次型.

- 二次型的定义.
- 二次型的判定: $q(X)$ 是二次型当且仅当存在对称双线性 $f(X, Y)$, 使得 $q(X) = f(X, X)$.
- 二次型标准型下的矩阵. 设

$$\begin{aligned} q(X) &= 3x_1^2 + 2x_1x_2 + 4x_2^2 + 6x_1x_3 \\ &= (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 3 & 1 & 3 \\ 1 & 4 & 0 \\ 3 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

则 $q(X)$ 在标准基下的矩阵为 $\begin{pmatrix} 3 & 1 & 3 \\ 1 & 4 & 0 \\ 3 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

- 二次型的规范型和规范基.

计算规范型和规范基的方法:

- ① 降维法
- ② 行列相伴变换 (消元法)
- ③ 配方法 (变量替换法)



1.4 实二次型

由于 $\forall x \in \mathbb{R}, x \geq 0, \sqrt{x}$ 存在, 所以任意实对称矩阵 A , 存在可逆矩阵 P , 使得

$$P^t A P = \begin{pmatrix} E_s & & \\ & -E_t & \\ & & 0 \end{pmatrix}.$$

称 (s, t) 为 A 的签名.

定理 A 的签名由 A 唯一确定. (证明)

二次型版本: 设 q 是实二次型, 则存在 q 的一组规范基, 使得 q 在该基下的矩阵为

$$\begin{pmatrix} E_s & & \\ & -E_t & \\ & & 0 \end{pmatrix},$$

即规范型为 $x_1^2 + \dots + x_s^2 - x_{s+1}^2 - \dots - x_{s+t}^2$.

• 正定矩阵, 半正定矩阵, 负定矩阵

正定矩阵的等价描述: $A \in SM_n(\mathbb{R})$

① $\forall x \in \mathbb{R}^n, x \neq 0$, 有 $x^t A x > 0$.

② A 的签名为 $(n, 0)$

③ 存在可逆矩阵 P , 使得 $P^t A P = E_n$.

④ 存在可逆矩阵 P , 使得 $A = P^t P$.

⑤ A 的所有顺序主子式大于 0.

负定矩阵: A 是负定矩阵 $\Leftrightarrow -A$ 是正定矩阵.



半正定矩阵的等价描述: $A \in S M_n(\mathbb{R})$.

① $\forall x \in \mathbb{R}^n, x^t A x \geq 0$.

② A 的签名 $(s, 0)$, $s \leq n$.

③ 存在可逆矩阵 P , 使得 $P^t A P = \begin{pmatrix} E_s & \\ & 0 \end{pmatrix}$.

④ 存在矩阵 $Q \in M_n(\mathbb{R})$, 使得 $A = Q^t Q$.

二. 线性映射与线性算子.

· 线性映射与线性算子的定义.

· 线性映射与线性算子在一组基下的矩阵.

· 计算线性映射(算子)的 $\ker(\phi)$ 和 $\text{im}(\phi)$, $\text{rank}(\phi)$,
的基

