

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

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
- S 叫做**定义域**, S' 叫做**陪域**
- 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**。 $f(S)$ 叫做**值域**
- 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

- **原像**：映射 $F: S \rightarrow S'$ ， y 的原像 $F^{-1}(y)$ 是集合 $\{x \in S \mid F(x) = y\}$
- **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 $\mathbf{0}$ 没有映到 $\mathbf{0}$
- 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

$$\bullet \frac{d}{dx}(af(x) + bg(x)) = a \frac{df(x)}{dx} + b \frac{dg(x)}{dx}$$

- 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， $\{v_1, \dots, v_n\}$ 是 V 中的一组基， $\{w_1, \dots, w_n\}$ 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

$$T(v_1) = w_1, \dots, T(v_n) = w_n$$

- 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

线性映射和表示矩阵

- 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 $(A - B)\mathbf{x} = 0$ ，也就是说 $N(A - B) = \mathbb{R}^n$
 - 又由矩阵子空间的维度关系可知 $\text{rank}(A - B) = 0$ ，所以 $A - B = 0$ ，也就是说 $A = B$

线性映射和表示矩阵（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

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 $\dim W \times \dim V$ 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 $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 是 V 中的线性无关向量，则 $F(\mathbf{v}_1), \dots, F(\mathbf{v}_n)$ 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 $x_1 F(\mathbf{v}_1) + \dots + x_n F(\mathbf{v}_n) = \mathbf{0}$
 - 根据线性性， $F(x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_n \mathbf{v}_n) = \mathbf{0}$
 - 又因为 $\text{Ker } F = \{\mathbf{0}\}$ ，则 $x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_n \mathbf{v}_n = \mathbf{0}$
 - $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 是线性无关的，则 $x_1 = x_2 = \dots = x_n = 0$ ，所以 $F(\mathbf{v}_1), \dots, F(\mathbf{v}_n)$ 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
$$\dim V = \dim \text{Ker } L + \dim \text{Im } L$$
- **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 $\text{Im } L = \{0\}$ ，则 $\text{Ker } L = V$ ，则定理成立
 - 否则假设 $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_s\}$ 是 $\text{Im } L$ 的一组基。设 $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_s\}$ 分别是 $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_s\}$ 的一个原像，也就是说 $L(\mathbf{v}_i) = \mathbf{w}_i, i = 1, \dots, s$
 - 另，如果 $\text{Ker } L \neq \{0\}$ ，假设 $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_q\}$ 是 $\text{Ker } L$ 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
$$\dim V = \dim \text{Ker } L + \dim \text{Im } L$$
- **证明**：
 - 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
 - 首先要证明任何一个 V 中的向量可以写成 $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_s, \mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_q\}$ 的线性组合
 - $\forall \mathbf{v} \in V, L(\mathbf{v}) \in \text{Im } L$ ，所以 $L(\mathbf{v}) = x_1 \mathbf{w}_1 + \dots + x_s \mathbf{w}_s$
 - 因为 $L(\mathbf{v}_i) = \mathbf{w}_i$ ，所以 $L(x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_s \mathbf{v}_s) = x_1 \mathbf{w}_1 + \dots + x_s \mathbf{w}_s = L(\mathbf{v})$
 - 所以 $L(\mathbf{v}) - L(x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_s \mathbf{v}_s) = L(\mathbf{v} - (x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_s \mathbf{v}_s)) = 0$
 - $\mathbf{v} - (x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_s \mathbf{v}_s) \in \text{Ker } L$ ，可以写成 $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_q\}$ 的线性组合
 - 所以 $\mathbf{v} - (x_1 \mathbf{v}_1 + \dots + x_s \mathbf{v}_s) = y_1 \mathbf{u}_1 + \dots + y_q \mathbf{u}_q$

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
$$\dim V = \dim \text{Ker } L + \dim \text{Im } L$$
- **证明**：
 - 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
 - 接下来要证明 $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_s, \mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_q\}$ 线性无关
 - 假设 $(x_1\mathbf{v}_1 + \dots + x_s\mathbf{v}_s) + (y_1\mathbf{u}_1 + \dots + y_q\mathbf{u}_q) = \mathbf{0}$
 - $\mathbf{0} = L\left((x_1\mathbf{v}_1 + \dots + x_s\mathbf{v}_s) + (y_1\mathbf{u}_1 + \dots + y_q\mathbf{u}_q)\right) = L(x_1\mathbf{v}_1 + \dots + x_s\mathbf{v}_s) = x_1\mathbf{w}_1 + \dots + x_s\mathbf{w}_s$ ， $\{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_s\}$ 线性无关，所以 $x_i = 0$
 - 所以 $y_1\mathbf{u}_1 + \dots + y_q\mathbf{u}_q = \mathbf{0}$ ，又因为 $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_q\}$ 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 : $A = (3 \quad -2 \quad 1)$
- 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

基和坐标向量

- 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 的线性映射
 - $\boldsymbol{v} \rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$
 - 这个映射和基的选取有关, 而且是个双射

换基时坐标向量的变换

- 假设 $B = \{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$ 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 $\boldsymbol{v} = x_1 \boldsymbol{v}_1 + \dots + x_n \boldsymbol{v}_n$
- 也可以选取线性空间 V 上的另一组基 $B' = \{\boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_n\}$
 - $\boldsymbol{v} = y_1 \boldsymbol{u}_1 + \dots + y_n \boldsymbol{u}_n$
- 向量 \boldsymbol{v} 在基的变化下保持**不变**
 - 基变换矩阵: $(\boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_n) = (\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n)M$
 - $\boldsymbol{v} = (\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n)(x_1, \dots, x_n)^T = (\boldsymbol{u}_1, \dots, \boldsymbol{u}_n)(y_1, \dots, y_n)^T$
 - 可以推出: $(x_1, \dots, x_n)^T = M(y_1, \dots, y_n)^T, \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = M^{-1} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$

线性变换和矩阵

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

一般线性变换的矩阵表示

- $L: V \rightarrow W$ 是一个线性映射, $B = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ 是 V 上的一组基, $B' = \{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$ 是 W 上的一组基
- **定理**: 存在唯一的 $m \times n$ 矩阵 $M_{B'}^B(L)$, 使得 $\forall \mathbf{v} \in V, x_{B'}(L(\mathbf{v})) = M_{B'}^B(L)x_B(\mathbf{v})$ 。 $x_B(\mathbf{v})$ 是 \mathbf{v} 在 B 上的坐标向量, $x_{B'}(L(\mathbf{v}))$ 是 $L(\mathbf{v})$ 在 B' 上的坐标向量
- 存在性
 - 假设 $(L(\mathbf{v}_1), \dots, L(\mathbf{v}_n)) = (\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m)T$
 - $\mathbf{w} = L(\mathbf{v}), \mathbf{v} = x_1\mathbf{v}_1 + \dots + x_n\mathbf{v}_n, \mathbf{w} = y_1\mathbf{w}_1 + \dots + y_m\mathbf{w}_m$
 - $\mathbf{w} = y_1\mathbf{w}_1 + \dots + y_m\mathbf{w}_m = L(\mathbf{v}) = x_1L(\mathbf{v}_1) + \dots + x_nL(\mathbf{v}_n) = (\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m)T(x_1, \dots, x_n)^T$

一般线性变换的矩阵表示

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

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 : $L: V \rightarrow W$, $\mathcal{B} = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$, $\mathcal{B}' = \{\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2, \mathbf{w}_3\}$
 - $L(\mathbf{v}_1) = 3\mathbf{w}_1 - \mathbf{w}_2 + 17\mathbf{w}_3$, $L(\mathbf{v}_2) = \mathbf{w}_1 + \mathbf{w}_2 - \mathbf{w}_3$
 - $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(L) = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 1 \\ 17 & -1 \end{bmatrix}$

例

- 例3

Example 3 The input basis of v 's is $1, x, x^2, x^3$. The output basis of w 's is $1, x, x^2$.

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

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

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

$M_{B'}^B$ 的性质

- $M_{B'}^B$ 是所有 $L: V \rightarrow W$ 线性变换到 $\dim W \times \dim V$ 矩阵的映射
- $M_{B'}^B$ 是一个线性映射
 - $M_{B'}^B(f + g) = M_{B'}^B(f) + M_{B'}^B(g)$
 - $M_{B'}^B(cf) = cM_{B'}^B(f)$
- $M_{B'}^B$ 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 $L_1: U \rightarrow V$, $L_2: V \rightarrow W$ 。 $B = \{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_l\}$ 是 U 上的一组基, $B' = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ 是 V 上的一组基, $B'' = \{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_m\}$ 是 W 上的一组基
- $M_{B''}^B(L_2 \circ L_1) = M_{B''}^{B'}(L_2)M_{B'}^B(L_1)$
- 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， $\mathcal{B} = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ ， $\mathcal{B}' = \{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_n\}$ 。同一个向量 \mathbf{v} 在不同的基上有不同的坐标向量 $x_{\mathcal{B}}(\mathbf{v})$ ， $x_{\mathcal{B}'}(\mathbf{v})$ 。我们可以用线性映射的表示矩阵理解坐标向量在换基时的变换
- **推论**： $x_{\mathcal{B}'}(\mathbf{v}) = M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id})x_{\mathcal{B}}(\mathbf{v})$ ，或者说 $\mathbf{v}_j = \sum_i \mathbf{w}_i \left(M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id}) \right)_{ij}$
- **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 $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id})$

表示矩阵在换基时的变换

- **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

- LU分解： $A = LDU$ ， $L^{-1}AU^{-1} = D$ ， 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： $\Lambda = Q^{-1}AQ$ ， Λ 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

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

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^* : 所有线性函数 $L: V \rightarrow \mathbb{R}$ 构成的线性空间
- 通过 V 中基 $\{\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n\}$ 构造对偶空间 V^* 的基: $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$
 - $v^{*i}: V \rightarrow \mathbb{R}$ 是线性映射, 且 $v^{*i}(\boldsymbol{v}_j) = \delta_j^i$, (δ_j^i 当 $i=j$ 时为1, 其它情况为0)
 - **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 $f(x) = ax$ 。 \mathbf{e} 是 \mathbb{R} 上的基，实际上 $\mathbf{e} = 1$
 - $e^*(\mathbf{e}) = e^*(1) = 1$ ，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 $f_{\mathbf{a}}(\mathbf{x}) = \mathbf{a} \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n a_i x_i$
 - $e^{*i}(\mathbf{x})$ 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： $A(\mathbf{x}, t) = A_1 e^{i(k_x x + k_y y + k_z z + \omega t)} + A_2 e^{i(k_x x + k_y y + k_z z - \omega t)}$, $\omega \geq 0$
- 相位： $\phi(\mathbf{x}, t) = -\omega t + k_x x + k_y y + k_z z \in (\mathbb{R}^{3,1})^*$, ω 任意
- 相位是从 $\mathbb{R}^{3,1} \rightarrow \mathbb{R}$ 的函数, (ω, \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^* 的一组基 : $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$
 - $v^{*i}: V \rightarrow \mathbb{R}$ 是线性映射, 且 $v^{*i}(\boldsymbol{v}_j) = \delta_j^i$
- V^* 的对偶 $(V^*)^*$
 - $v_i^{**}: V^* \rightarrow \mathbb{R}$, $v_i^{**}(v^{*j}) \equiv v^{*j}(\boldsymbol{v}_i) = \delta_i^j$
 - \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: $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}, \{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n\}$
- 对偶空间 V^* 中的基: $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}, \{u^{*1}, \dots, u^{*n}\}$, 满足 $v^{*i}(\mathbf{v}_j) = \delta_j^i$,
 $v^{*i}(\mathbf{u}_j) = \delta_j^i$
- 如果 $\mathbf{v}_i = \sum_j \mathbf{u}_j a_j^i$, 那么 $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$ 和 $\{u^{*1}, \dots, u^{*n}\}$ 之间的关系?
 - 假设 $v^{*i} = \sum_j b_j^i u^{*j}$
 - $\delta_j^i = v^{*i}(\mathbf{v}_j) = \sum_k b_k^i u^{*k}(\sum_l \mathbf{u}_l a_l^j) = \sum_{k,l} b_k^i a_l^j u^{*k}(\mathbf{u}_l) = \sum_{k,l} b_k^i a_l^j \delta_l^k = \sum_k b_k^i a_k^j$, 所以 $b_i^j = (a^{-1})_i^j$, $(a^{-1})_i^j$ 代表 a_j^i 对应矩阵的逆的ji分量
 - $v^{*i} = \sum_j (a^{-1})_i^j u^{*j}$

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 $v \in V$ 可以写成 $v = u + w = u' + w'$
 - 所以 $u - u' = w' - w$
 - 但是 $u - u' \in U$ ， $w' - w \in W$ ，而且 $U \cap W = \{\mathbf{0}\}$ 。所以 $u - u' = w' - w = \mathbf{0}$
 - 所以 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： $\dim U \times W = \dim U + \dim W$
- 直和有时候也叫做**内直积**

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 $U \times W$ 的一组基
- $\mathbb{R} \times \mathbb{R} = \mathbb{R}^2$
- $\prod_{i=1}^n \mathbb{R} = \mathbb{R} \times \dots \times \mathbb{R} = \mathbb{R}^n$

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**

多（重）线性映射

- 考虑映射 $L: V_1 \times V_2 \cdots \times V_r \rightarrow W$
- 这个映射的自变量是 r 个向量，分别属于 $\{V_1, V_2 \cdots, V_r\}$
- 映射 L 被称为**多线性的**，如果它对于每一个变量都是线性的，也就是说
$$L(\mathbf{v}_1, \cdots, \mathbf{v}_{i-1}, a\mathbf{u} + b\mathbf{w}, \mathbf{v}_{i+1}, \cdots, \mathbf{v}_r)$$
$$= aL(\mathbf{v}_1, \cdots, \mathbf{v}_{i-1}, \mathbf{u}, \mathbf{v}_{i+1}, \cdots, \mathbf{v}_r) + bL(\mathbf{v}_1, \cdots, \mathbf{v}_{i-1}, \mathbf{w}, \mathbf{v}_{i+1}, \cdots, \mathbf{v}_r)$$
- 如果 W 是 \mathbb{R} ，则称 L 是个**多（重）线性函数**
 - 例：行列式就是一个多（重）线性函数

张量空间 $V^* \otimes V^*$

- 考虑所有 $V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ 的多重线性函数的集合 $\{L: V \times V \rightarrow \mathbb{R}\}$, 我们同样可以在这个集合上定义加法和数乘
 - 加法: $(L_1 + L_2)(u, v) = L_1(u, v) + L_2(u, v)$
 - 数乘: $(cL_1)(u, v) = cL_1(u, v)$
 - 零元: 零函数
- 所有 $V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ 的多重线性函数构成一个线性空间, 我们把这个空间叫做 V^* 和 V^* 的张量积 (记做 $V^* \otimes V^*$)
 - $V^* \otimes V^*$ 中的每一个元素 (向量) 叫做一个二阶协变张量 ((0,2)张量)
 - V 中基 $\{v_1, \dots, v_n\}$, $L(u, v) = L(\sum_i a_i v_i, \sum_j b_j v_j) = \sum_{i,j} a_i b_j L(v_i, v_j)$
 - n^2 个函数值 $L(v_i, v_j)$ 唯一决定了函数 L

张量空间 $V^* \otimes V^*$ 的一组基

- V 中基 $\{v_1, \dots, v_n\}$ 。对偶空间 V^* 的基： $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$
 - $v^{*i}(v_j) = \delta_j^i$
- 定义张量 $v^{*i} \otimes v^{*j}$ 满足 $v^{*i} \otimes v^{*j}(u, v) = v^{*i}(u)v^{*j}(v)$
 - $v^{*i} \otimes v^{*j}(v_k, v_l) = v^{*i}(v_k)v^{*j}(v_l) = \delta_k^i \delta_l^j$
 - n^2 个张量 $v^{*i} \otimes v^{*j}$ 构成 $V^* \otimes V^*$ 的一组基
- $w \in V^* \otimes V^*$, $w = \sum_{\{i,j\}} w_{ij} v^{*i} \otimes v^{*j}$, $w_{ij} = w(v_i, v_j)$
 - $\{w_{ij}\}$ 是 w 在 $\{v^{*i} \otimes v^{*j}\}$ 这组基上的分量，物理文献中有时候也把 $\{w_{ij}\}$ 叫做张量
 - 在基的变换下 w 不变，分量 $\{w_{ij}\}$ 会变

$V^* \otimes V^*$ 的张量分量 w_{ij} 随基的变换

- V 中基 $\{v_1, \dots, v_n\}$ 。对偶空间 V^* 的基： $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$
 - $u_i = \sum_j v_j a^j_i, \quad u^{*i} = \sum_j v^{*j} (a^{-1})_j^i$
- 张量 w 在基 $\{u^{*i} \otimes u^{*j}\}$ 下的分量 $w'_{ij} = w(u_i, u_j)$
 - $w'_{ij} = w(u_i, u_j) = w(\sum_k v_k a^k_i, \sum_l v_l a^l_j) = \sum_{kl} w(v_k, v_l) a^k_i a^l_j = \sum_{kl} w_{kl} a^k_i a^l_j$
 - 当 V 的基从 $\{v_1, \dots, v_n\}$ 变成 $\{u_1, \dots, u_n\}$ 时，分量 $w'_{ij} = \sum_{kl} w_{kl} a^k_i a^l_j$ (二阶协变张量：分量同基的变换规律一致)

张量积(tensor product)

- 定义基 $\{v^{*i} \otimes v^{*j}\}$ 的时候我们用到了一个新的运算
- **张量积**： U 和 W 是任意的两个线性空间， $u \in U$ ， $v \in W$ 。定义 u 和 v 的张量积为一个新的元素 $u \otimes v$ ， 且满足下面的性质
 - 结合律： $u \otimes v \otimes w = (u \otimes v) \otimes w = u \otimes (v \otimes w)$
 - 加法左分配： $(u_1 + u_2) \otimes v = u_1 \otimes v + u_2 \otimes v$
 - 加法右分配： $u \otimes (v_1 + v_2) = u \otimes v_1 + u \otimes v_2$
 - 数乘： $(au) \otimes v = u \otimes (av) = a(u \otimes v)$
- 张量积运算的结果不在 U 或 W 中， 也不**交换**
 - $v^{*i} \otimes v^{*j}$ 就是 v^{*i} 和 v^{*j} 的张量积， 结果是 $V^* \otimes V^*$ 中的一个张量

线性空间的张量积

- **线性空间张量积**： 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 $\{\mathbf{u}_i \otimes \mathbf{w}_j, 1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n\}$ ， $\{\mathbf{u}_i \otimes \mathbf{w}_j\}$ 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： $a\mathbf{x} + b\mathbf{y} = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n (ax^{ij} + by^{ij}) \mathbf{u}_i \otimes \mathbf{w}_j$
- $\dim U \otimes W = \dim U \times \dim W$

张量积(tensor product)

- U 和 V 是任意的两个线性空间, $\mathbf{u} = x_1\mathbf{u}_1 + \cdots + x_n\mathbf{u}_n \in U$, $\mathbf{v} = y_1\mathbf{v}_1 + \cdots + y_m\mathbf{v}_m \in V$
 - $\mathbf{u} \otimes \mathbf{v} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m x_i y_j \mathbf{u}_i \otimes \mathbf{v}_j$
 - $\mathbf{u} \otimes \mathbf{v} \in U \otimes V$
- 但是并不是所有 $U \otimes V$ 中的元素都能写成 $\mathbf{u} \otimes \mathbf{v}$ 的形式
 - 例: $\mathbf{u}_1 \otimes \mathbf{v}_2 + \mathbf{u}_2 \otimes \mathbf{v}_1$
 - 类比: $f(x)g(y)$ 是一个自变量为 x, y 的二元函数, 但任意二元函数 $h(x, y)$ 一般不能写成 $f(x)g(y)$ 的形式

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 $\{\frac{1}{2}(e_i \otimes e_j - e_j \otimes e_i)\}$

用张量积定义 $V \otimes V$

- $V \otimes V$ 是所有 $V^* \times V^* \rightarrow \mathbb{R}$ 的双线性函数构成的线性空间。但是我们可以用张量积的方法定义
- V 中的基 $\{v_1, \dots, v_n\}$
- $V \otimes V$ 中的基 $\{v_i \otimes v_j\}, 1 \leq i, j \leq n, n^2$ 个
- $V \otimes V$ 中的元素 $v = \sum_{i,j=1}^n v^{ij} v_i \otimes v_j$, 二阶逆变张量 ((2,0)张量)
 - v 是线性空间 $V \otimes V$ 中的一个向量
 - $\{v_{ij}\}$ 是 v 在基 $\{v_i \otimes v_j\}$ 上的分量, 有2个指标, n^2 个数
- 思考: 这两种定义是等价的?

换基时 $V \otimes V$ 张量分量的变换

- V 中的基 $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$
 - $\mathbf{u}_i = \sum_j \mathbf{v}_j a_i^j$
- $V \otimes V$ 中的元素 $\mathbf{v} = \sum_{i,j=1}^n v^{ij} \mathbf{v}_i \otimes \mathbf{v}_j$
 - $\mathbf{v} = \sum_{ij} v^{ij} \mathbf{u}_i \otimes \mathbf{u}_j = \sum_{ij} v^{ij} (\sum_k \mathbf{v}_k a_i^k) \otimes (\sum_l \mathbf{v}_l a_j^l) = \sum_{kl} (\sum_{ij} a_i^k a_j^l v^{ij}) \mathbf{v}_k \otimes \mathbf{v}_l = \sum_{kl} v^{kl} \mathbf{v}_k \otimes \mathbf{v}_l$
 - $v^{kl} = \sum_{ij} a_i^k a_j^l v^{ij}$
 - 或者 $v^{ij} = \sum_{kl} (a^{-1})^i_k (a^{-1})^j_l v^{kl}$ (逆变: 分量每个指标对应的变换矩阵是基的变换矩阵的逆矩阵)

混合张量 $V \otimes V^*$

- $V \otimes V^*$ 是所有 $V^* \times V \rightarrow \mathbb{R}$ 的双线性函数构成的线性空间。也可以用张量积的方法定义 $V \otimes V^*$
- V 中的基 $\{v_1, \dots, v_n\}$ 。对偶空间 V^* 的基： $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$
- $V \otimes V^*$ 中的基 $\{v_i \otimes v^{*j}\}, 1 \leq i, j \leq n$
- $V \otimes V^*$ 中的元素 $v = \sum_{i,j=1}^n v_j^i v_i \otimes v^{*j}$ ((1,1)张量)
- 思考：在换基时 v_j^i 怎么变？

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

- 所有 $V^* \times \cdots \times V^* \times V \times \cdots \times V \rightarrow \mathbb{R}$ 的多线性函数构成的线性空间

- 用张量积定义

- V 中的基 $\{v_1, \dots, v_n\}$, 对偶空间 V^* 中的基 $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$

- $V^{\otimes k} \otimes V^{*\otimes l}$ 中的基 $\{v_{i_1} \otimes \cdots \otimes v_{i_k} \otimes v^{*j_1} \otimes \cdots \otimes v^{*j_l}\}, 1 \leq i_1, \dots, i_k, j_1, \dots, j_l \leq n$

- $V^{\otimes k} \otimes V^{*\otimes l}$ 中的元素 $v = \sum_{i_1, \dots, i_k, j_1, \dots, j_l=1}^n (v^{i_1 \dots i_k}_{j_1 \dots j_l}) v_{i_1} \otimes \cdots \otimes v_{i_k} \otimes v^{*j_1} \otimes \cdots \otimes v^{*j_l}$

- v 的分量 $v^{i_1 \dots i_k}_{j_1 \dots j_l}$ 有 $k+l$ 个指标, 一共是 n^{k+l} 个数

- v 是一个 (k, l) 阶张量

附录：上下指标

上下指标

- 前面的例子中可以看到， V 和 V^* 在换基下的变换是有联系但又有区别的。实际应用中我们通常用上下指标区分 V 和 V^*
- 一般规定基向量的指标为下指标，换基的时候，新的基向量可以写成老基向量的如下线性组合

$$\mathbf{e}'_i = \sum_j \mathbf{e}_j A^j_i$$

- A^j_i 数值上等于之前的矩阵的分量，只是为了方便将一个指标移到上面。在这个记号下，所有求和都是一上一下两个指标的求和
- 指标升降（用 δ^{jk} ）： $A^j_i = \sum_k \delta^{jk} A_{ki}$ ， $x_j = \sum_i \delta_{ji} x^i$ ，等等

协变和逆变

- 协变：基向量的变换， $\mathbf{e}'_i = \sum_j \mathbf{e}_j A^j_i$
- 考虑线性空间 V 中的某个向量 $\mathbf{v} = \sum_i v^i \mathbf{e}_i = \sum_i v'^i \mathbf{e}'_i$
- 换基的时候， \mathbf{v} 不变，相应的坐标向量 v^i 的变换关系为

$$x'^i = \sum_j (A^{-1})^i_j x^j$$

- 因为变换矩阵是基向量变换矩阵的逆，所以被称作**逆变**的
- **协变**：同基向量变换规律一致
- **逆变**：同坐标向量变换规律一致

对偶空间中的基

- 基向量的变换, $\mathbf{e}'_i = \sum_j \mathbf{e}_j A^j_i$
- 对偶空间 V^* 中的基的一种选取是 $e^{*i}(\mathbf{e}_j) = \delta^i_j$
- 在换基下, 这组基的变换关系为

$$e'^{*i} = \sum_j (A^{-1})^i_j e'^{*j}$$

- 在推导中我们利用了性质: $e^{*i}(\mathbf{e}_j) = \delta^i_j = e'^{*i}(\mathbf{e}'_j)$
- 对偶空间中的基是**逆变**的

张量的指标和变换

- 基向量的变换, $\mathbf{e}'_i = \sum_j \mathbf{e}_j A^j_i$
- $V \otimes V$ 中的元素 $\mathbf{v} = \sum_{i,j} v^{ij} \mathbf{e}_i \otimes \mathbf{e}_j$
 - 在换基下: $v'^{ij} = \sum_{k,l} (A^{-1})^i_k (A^{-1})^j_l v^{kl}$
 - 二阶有两个逆变指标的张量
- $V^* \otimes V^*$ 中的元素 $\mathbf{w} = \sum_{i,j} w_{ij} \mathbf{e}^{*i} \otimes \mathbf{e}^{*j}$
 - 在换基下: $w'_{ij} = \sum_{k,l} w_{kl} A^k_i A^l_j$
 - 二阶有两个协变指标的张量

张量的指标和变换

- 基向量的变换, $\mathbf{e}'_i = \sum_j \mathbf{e}_j A^j_i$
- $V \otimes V^*$ 中的元素 $\mathbf{w} = \sum_{i,j} w^i_j \mathbf{e}_i \otimes e^{*j}$
 - 在换基下: $w'^i_j = \sum_{k,l} (A^{-1})^i_k w^k_l A^l_j$
 - 一个逆变一个协变指标的张量
- 这些变换关系的推倒都利用了张量本身在换基下不变的性质

张量的指标和变换

- 基向量的变换, $\mathbf{e}'_i = \sum_j \mathbf{e}_j A^j_i$
- 一般 $V \otimes \dots \otimes V \otimes V^* \otimes \dots \otimes V^*$ 中的元素

$$\mathbf{w} = \sum_{i_1, \dots, i_r, j_1, \dots, j_s} w_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots i_r} \mathbf{e}_{i_1} \otimes \dots \otimes \mathbf{e}_{i_r} \otimes \mathbf{e}^{*j_1} \otimes \dots \otimes \mathbf{e}^{*j_s}$$

- 变换

$$w'_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots i_r} = \sum_{k_1, \dots, k_r, l_1, \dots, l_s} (A^{-1})^{i_1}_{k_1} \dots (A^{-1})^{i_r}_{k_r} w_{l_1 \dots l_s}^{k_1 \dots k_r} A^{l_1}_{j_1} \dots A^{l_s}_{j_s}$$

张量指标的缩并

- 考虑一般张量 $w_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots i_r}$
- 我们定义任意一个上指标和任意一个下指标的缩并为

$$v_{j_1 \dots j_{q-1} i_{q+1} \dots j_s}^{i_1 \dots i_{p-1} i_{p+1} \dots i_r} = \sum_i v_{j_1 \dots j_{q-1} i i_{q+1} \dots j_s}^{i_1 \dots i_{p-1} i i_{p+1} \dots i_r}$$

- 新的张量比原来的张量各少了一个上指标和一个下指标
- 特别的只有一个上指标和一个下指标的张量 w_j^i 缩并以后 $w = \sum_i w_i^i$, 在换基下 w 不变

$V^* \otimes V^*$ 的张量分量随基的变换

- V 中基 $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ 。对偶空间 V^* 的基： $\{v^{*1}, \dots, v^{*n}\}$
 - $\mathbf{u}_i = \sum_j \mathbf{v}_j a_{ji}, \quad u^{*i} = \sum_j (a^{-1})_{ij} v^{*j}$
- 张量 $w = \sum_{\{i,j\}} w_{ij} v^{*i} \otimes v^{*j}$ 在基的变换下不变
 - $w = \sum_{ij} w'_{ij} u^{*i} \otimes u^{*j} = \sum_{ij} w'_{ij} (\sum_k (a^{-1})_{ik} v^{*k}) \otimes (\sum_l (a^{-1})_{jl} v^{*l}) = \sum_{kl} (\sum_{ij} w'_{ij} (a^{-1})_{ik} (a^{-1})_{jl}) v^{*k} \otimes v^{*l}$
 - 所以 w 在 $\{v^{*k} \otimes v^{*l}\}$ 下的分量 $w_{kl} = \sum_{ij} w'_{ij} (a^{-1})_{ik} (a^{-1})_{jl}$, 或者说
 - $w'_{ij} = \sum_{kl} w_{kl} a_{ki} a_{lj}$ (协变：分量同基的变换规律一致)