

练习：可逆性与同构

张朝龙

目录

1	3.D.1	1
2	3.D.2	2
3	3.D.3	2
4	3.D.4	3
5	3.D.5	5
6	3.D.6	6
7	3.D.7	7

1 3.D.1

问题 设 $T \in \mathcal{L}(U, V)$ 和 $S \in \mathcal{L}(V, W)$ 都是可逆的线性映射。证明 $ST \in \mathcal{L}(U, W)$ 可逆且 $(ST)^{-1} = T^{-1}S^{-1}$

解答： 根据3.56，可逆映射既是单的又是满的。

假设 $u, v \in U$ ，且 $STu = STv$ 。根据 S 是单射，所以有 $Tu = Tv$ ；再根据 T 是单射，所以有 $u = v$ 。即， ST 是单射。

令 $w \in W$ ，则有 $v \in V$ 使得 $Sv = w$ （因为 S 是满射）。对于 $v \in V$ ，都有 $u \in U$ 使得 $Tu = v$ 。综上有对于任意的 $w \in W$ 都有 $STu = w$ ，所以 ST 是满射。

因为 ST 既是单射又是满射所以 ST 是可逆的。



因为 $ST(T^{-1}S^{-1}) = S(TT^{-1})S^{-1} = SS^{-1} = I$, 且 $T^{-1}S^{-1}ST = T^{-1}T = I$

所以有 ST 的逆映射是 $T^{-1}S^{-1}$

2 3.D.2

问题 设 V 是有限维的, 且 $\dim V > 1$. 证明 V 上不可逆的算子构成的集合不是 $\mathcal{L}(V)$ 的子空间。

解答: 我们对 $\dim V = 2$ 的例子给出反例。假设 $S, T \in \mathcal{L}(V)$, 且有 e_1, e_2 是 V 的标准基:

$$Te_1 = 0; Te_2 = e_2$$

$$Se_1 = e_1; Se_2 = 0$$

因为 $\text{null}T \neq \{0\}$, 且 $\text{null}S \neq \{0\}$, 所以 S, T 都是不可逆映射。

所以有

$$(S+T)e_1 = e_1$$

$$(S+T)e_2 = e_2$$

显然 $S+T$ 是恒等映射, 恒等映射是可逆映射。原命题得证。

3 3.D.3

问题 设 V 是有限维的, U 是 V 的子空间, 且 $S \in \mathcal{L}(U, V)$ 。证明: 存在可逆的算子 $T \in \mathcal{L}(V)$ 使得对每个 $u \in U$ 均有 $Tu = Su$ 当且仅当 S 是单射。

解答: 首先因为 T 是 $\mathcal{L}(V)$ 上的可逆算子, 且满足 $Tu = Su$, 所以 S 是单射, 因为 T 是单射。

然后假设 S 是单射, 设 U 的一个基是 u_1, \dots, u_m , 因为 S 是单的, 则 Su_1, \dots, Su_m 在 V 中也是线性独立的。我们把 u_1, \dots, u_m 扩展成 V 的基: $u_1, \dots, u_m, w_1, \dots, w_n$; 同样, 我们也可以把 Su_1, \dots, Su_m 扩展成 V 的基, $Su_1, \dots, Su_m, e_1, \dots, e_n$

然后我们定义映射 $T: V \rightarrow V$ 。满足:

$$Tu_i = Su_i, Tw_j = e_j, \quad 1 \leq i \leq m \quad 1 \leq j \leq n \quad (3.1)$$

由于 u_1, \dots, u_m 是 U 的一个基, 所以可以保证上述定义 T 的唯一性。



对于任意的 $u = a_1u_1 + \dots + a_mu_m, a_i \in \mathbf{F}$, 我们有:

$$\begin{aligned}Tu &= T(a_1u_1 + \dots + a_mu_m) \\ &= a_1T(u_1) + \dots + a_mT(u_m) \\ &= a_1S(u_1) + \dots + a_mS(u_m) \\ &= S(a_1u_1 + \dots + a_mu_m) \\ &= Su\end{aligned}$$

对于任意的 $v \in V$, 都有:

$$v = b_1u_1 + \dots + b_mu_m + c_1w_1 + \dots + c_nw_n \quad (3.2)$$

对上式两边进行 T 映射, 则有:

$$\begin{aligned}Tv &= T(b_1u_1 + \dots + b_mu_m + c_1w_1 + \dots + c_nw_n) \\ &= b_1Tu_1 + \dots + b_mTu_m + c_1Tw_1 + \dots + c_nTw_n \\ &= b_1Su_1 + \dots + b_mSu_m + c_1e_1 + \dots + c_ne_n\end{aligned}$$

显然有: $\text{range}T \subseteq V$ 。

另外一方面 $Tu_1, \dots, Tu_m, Tw_1, \dots, Tw_n$ 包含于 $\text{range}T$ 所以 $\text{span}(Tu_1, \dots, Tu_m, Tw_1, \dots, Tw_n) \subseteq \text{range}T$

所以 T 是满射。又因为 3.69 (对于有限维空间上的映射而言, 满射意味着单射, 意味着可逆映射), 所以 T 是可逆映射。

4 3.D.4

问题 设 W 是有限维的, $T_1, T_2 \in \mathcal{L}(V, W)$, 证明: $\text{null}T_1 = \text{null}T_2$ 当且仅当存在可逆的算子 $S \in \mathcal{L}(W)$ 使得 $T_1 = ST_2$

解答: 假设有 $\text{null}T_1 = \text{null}T_2$, 因为 W 是有限维的, 所以 $\text{range}T_2$ 也是有限维的。假设 w_1, \dots, w_n 是 $\text{range}T_2$ 的一个基, 所以存在 $v_1, \dots, v_n \in V$ 使得 $T_2v_i = w_i, i = 1, \dots, n$, v_1, \dots, v_n 的存在性可以通过线性映射基本定理得到满足。

现在证明 $V = \text{null}T_2 \oplus \text{span}(v_1, \dots, v_n)$, 对于任何 $v \in V$, 存在 $a_i \in \mathbf{F}, i \in \{1, \dots, n\}$ 我们有:

$$T_2v = a_1w_1 + \dots + a_nw_n \quad (4.1)$$



因此有:

$$T_2(v - a_1v_1 - \dots - a_nv_n) = 0 \quad (4.2)$$

也就是说:

$$v = (v - a_1v_1 - \dots - a_nv_n) + (a_1v_1 + \dots + a_nv_n)$$

又因为 v 的任意性, 所以:

$$V = \text{null}T_2 + \text{span}(v_1, \dots, v_n) \quad (4.3)$$

接下来我们证明直和的条件成立, 即 $\text{null}T_2 \cap \text{span}(v_1, \dots, v_n) = \{0\}$ 假设 $a_1v_1 + \dots + a_nv_n \in \text{null}T_2$ 我们有:

$$T_2(a_1v_1 + \dots + a_nv_n) = a_1w_1 + \dots + a_nw_n = 0 \quad (4.4)$$

因为 w_1, \dots, w_n 是线性无关的, 所以 a_1, \dots, a_n 都是零。所以:

$$V = \text{null}T_2 \oplus \text{span}(v_1, \dots, v_n) \quad (4.5)$$

同样的, 因为 v_1, \dots, v_n 是线性无关的, 所以 T_1v_1, \dots, T_1v_n 也是线性无关的。又因为 $\text{null}T_1 = \text{null}T_2$, 所以有:

$$0 = T_2(a_1v_1 + \dots + a_nv_n) = a_1w_1 + \dots + a_nw_n \quad (4.6)$$

现在我们扩展两个 W 的基, 一个从 T_1v_1, \dots, T_1v_n 扩展到 $T_1v_1, \dots, T_1v_n, f_1, \dots, f_m$, 另一个从 w_1, \dots, w_n 扩展到 $w_1, \dots, w_n, e_1, \dots, e_m$ 。在这两个基之间我们定义 $S \in \mathcal{L}(W)$ 使得:

$$Sw_i = T_1v_i, Se_j = f_j, i = 1, \dots, n; j = 1, \dots, m \quad (4.7)$$

之前我们有 $V = \text{null}T_2 \oplus \text{span}(v_1, \dots, v_n)$ 所以对于任何的 $v \in V$ 可以写成:

$$v = v_{\text{null}} + a_1v_1 + \dots + a_nv_n \quad (4.8)$$

所以有:

$$\begin{aligned} ST_2(v) &= ST_2(v_{\text{null}} + a_1v_1 + \dots + a_nv_n) \\ &= ST_2(a_1v_1 + \dots + a_nv_n) \\ &= S(a_1w_1 + \dots + a_nw_n) \\ &= a_1T_1(v_1) + \dots + a_nT_1(v_n) \\ &= T_1(a_1v_1 + \dots + a_nv_n) \\ &= T_1(v_{\text{null}} + a_1v_1 + \dots + a_nv_n) \\ &= T_1(v) \end{aligned}$$



所以有 $ST_2 = T_1$ 。因为 S 是满射，因此 S 是单射。

另一方面假设存在可逆映射 $S \in \mathcal{L}(W)$ 满足 $ST_2 = T_1$ ，对于任何 $\mu \in \text{null}T_1$ ，我们有：

$$ST_2\mu = T_1\mu = 0 \quad (4.9)$$

因为 S 是单射所以，其零空间等于 $\{0\}$ ，所以 $T_2\mu = 0$ ，因此 $\mu \in \text{null}T_2$ 。所以 $\text{null}T_1 \subseteq \text{null}T_2$ ，同样的，考虑到 $T_2 = S^{-1}T_1$ 我们有 $\text{null}T_2 \subseteq \text{null}T_1$ ，所以有 $\text{null}T_1 = \text{null}T_2$

5 3.D.5

问题 设 V 是有限维的， $T_1, T_2 \in \mathcal{L}(V, W)$ 。证明： $\text{range}T_1 = \text{range}T_2$ 当且仅当存在可逆的算子 $S \in \mathcal{L}(V)$ 使得 $T_1 = T_2S$

解答： 我们假设 $\text{range}T_1 = \text{range}T_2$ ，令 u_1, \dots, u_m 是 $\text{null}T_1$ 的一个基，我们可以把这个基扩展为 V 的一个基 $u_1, \dots, u_m, w_1, \dots, w_n$ 。那么根据线性映射基本定理的证明过程我们有： $\text{range}T_1 = \text{span}(Tw_1, \dots, Tw_n)$ ，另外 Tw_1, \dots, Tw_n 是线性独立的。因为 $\text{range}T_1 = \text{range}T_2$ 那么存在 $v_1, \dots, v_n \in V$ 使得 $T_1w_i = T_2v_i, i = 1, \dots, n$ 因为 T_1w_1, \dots, T_1w_n 是线性独立的，那么 T_2v_1, \dots, T_2v_n 也是线性独立的，所以 v_1, \dots, v_n 也是线性独立的。由于 $\text{range}T_1 = \text{range}T_2$ ，则有 $\text{null}T_1 = \text{null}T_2$ ，令 ζ_1, \dots, ζ_m 是 $\text{null}T_2$ 的一个基，那么 $\zeta_1, \dots, \zeta_m, v_1, \dots, v_n$ 是 V 的一个基。我们定义 $S \in \mathcal{L}(V)$ ，使得：

$$Su_i = \zeta_i, \quad Sw_j = v_j \quad (5.1)$$

那么我们有：

$$T_1w_j = T_2v_j = T_2Sw_j, j = 1, \dots, n \quad (5.2)$$

且：

$$T_1u_i = 0 = T_2\zeta_i = T_2Su_i, i = 1, \dots, m \quad (5.3)$$

因此 $T_1 = T_2S$ ，因为我们定义 S 是在 V 的一个基上定义的，所以其唯一性得到保证。又因为 S 是满射，所以 S 是可逆的。

如果存在一个可逆线性映射 $S \in \mathcal{L}(V)$ 使得 $T_1 = T_2S$ ，那么对于 $\forall \mu \in V$ 都有：

$$T_1\mu = T_2S\mu \in \text{range}T_2 \quad (5.4)$$

所以 $\text{range}T_1 \subseteq \text{range}T_2$ 。



因为 S 是可逆的, 所以 $T_2 = T_1 S^{-1}$, 我们会得到 $\text{range} T_2 \subseteq \text{range} T_1$. 综上所述我们得到了 $\text{range} T_1 = \text{range} T_2$.

这个题目和上一个题目在证明过程中有些许类似, 总结如下:

1. 都在一个空间上构建了两个基, 并在这两个基之间构建了一个可逆映射。
2. 都用到了基于基构建的线性映射的唯一性。可见3.5非常重要。3.5告诉我们基于定义域的基构建的线性映射具有唯一性。
3. 都用到了3.22线性映射基本定理证明的过程。
4. 都用到了一个命题: 假设 $T \in \mathcal{L}(V, W)$ 且 v_1, \dots, v_m 是 V 的一个向量组, 满足 Tv_1, \dots, Tv_m 是线性独立的, 那么 v_1, \dots, v_m 是线性独立的。证明过程很简单。值得注意的是这个问题反过来却不一定成立。即我们不能说 v_1, \dots, v_m 是线性独立的, 就说 Tv_1, \dots, Tv_m 是线性独立的。因为:

$$a_1 Tv_1 + \dots + a_m Tv_m = T(a_1 v_1 + \dots + a_m v_m) = 0 \quad (5.5)$$

并不意味着 $a_1 v_1 + \dots + a_m v_m = 0$ 。因为有可能 $a_1 v_1 + \dots + a_m v_m \in \text{null} T$ 。在线性映射基本定理3.22的证明过程中考虑到了这一个问题。

6 3.D.6

问题 设 V 和 W 都是有限维的, $T_1, T_2 \in \mathcal{L}(V, W)$, 证明: 存在可逆的算子 $R \in \mathcal{L}(V)$ 和 $S \in \mathcal{L}(W)$ 使得 $T_1 = ST_2R$ 当且仅当 $\dim \text{null} T_1 = \dim \text{null} T_2$

解答: 从正反两个方面完成这个命题的证明。

首先假设存在可逆算子 $R \in \mathcal{L}(V)$ 和 $S \in \mathcal{L}(W)$ 满足 $T_1 = ST_2R$, 那么 $S^{-1}T_1 = T_2R$, 因此(根据3.D.4) $\text{null} T_1 = \text{null} T_2R$ 。因为 $\text{range} T_2R = \text{range} T_2$, 所以我们有:

$$\dim \text{null} T_2R = \dim V - \dim \text{range} T_2R = \dim V - \dim \text{range} T_2 = \dim \text{null} T_2 \quad (6.1)$$

因此 $\dim \text{null} T_1 = \dim \text{null} T_2$

然后证明另一方面。如果 $\dim \text{null} T_1 = \dim \text{null} T_2$, 假设 u_1, \dots, u_m 是 $\text{null} T_1$ 的一个基, 我们可以把这个基扩展为 V 的一个基 $u_1, \dots, u_m, w_1, \dots, w_n$ 。假设 v_1, \dots, v_m 是 $\text{null} T_2$ 的一个基, 我们同样可以把这个基扩展为 V 的一个基 $v_1, \dots, v_m, \zeta_1, \dots, \zeta_n$ 。我们有 $T_1 w_1, \dots, T_1 w_n$ 在 W 中是线性独立的, 所以我们可以把这个线性无关组扩展



成为 W 中的一个基 $T_1w_1, \dots, T_1w_n, \alpha_1, \dots, \alpha_l$, 同理, $T_2\zeta_1, \dots, T_2\zeta_n$ 在 W 中也是线性无关组, 因此可以扩展成 W 的一个基 $T_2\zeta_1, \dots, T_2\zeta_n, \beta_1, \dots, \beta_l$, 对于 V 中的两个基, 定义线性映射 $R \in \mathcal{L}(V)$

$$Ru_i = v_i, Rw_j = \zeta_j, i = 1, \dots, m; j = 1, \dots, n \quad (6.2)$$

对于 W 中的两个基, 定义线性映射 $S \in \mathcal{L}(W)$:

$$ST_2\zeta_j = T_1w_j, S\beta_k = \alpha_k, j = 1, \dots, n; k = 1, \dots, l \quad (6.3)$$

因为 S 和 R 是从基到基的映射, 因此 S 和 R 是可逆算子。

综上有 $T_1 = ST_2R$

7 3.D.7

问题 设 V 和 W 是有限维的, $v \in V$, $E = \{T \in \mathcal{L}(V, W) : Tv = 0\}$ 证明 E 是 $\mathcal{L}(V, W)$ 的子空间。

解答: 证明子空间只需要做三件事情, 证明 0 的存在, 证明齐次可加性。

对于这个题目, 显然 $0 \in E$ 。

假设 $T, S \in E$, 则有

$$(T + S)v = Tv + Sv = 0 + 0 = 0 \quad (7.1)$$

所以 $T + S \in E$ 。对于任意的 $\lambda \in \mathbf{F}$:

$$(\lambda T)v = \lambda(Tv) = 0 \quad (7.2)$$

问题 假设 $v \neq 0$, 则 $\dim E$ 等于多少?

解答: 因为 $v \neq 0$, 我们可以把 v 扩展成 V 的一个基 v, v_2, \dots, v_n , 假设 w_1, \dots, w_m 是 W 的一个基。在这两个基下, $\mathcal{L}(V, W)$ 和 $\mathbf{F}^{m,n}$ 是同构的。

现在因为 $Tv = 0$, 根据线性映射与矩阵的关系, 我们知道 $\mathcal{M}(T)$ 的第一列必须死全零。因此 E 和第一列是全零的 $\mathbf{F}^{m,n}$ 同构, 因为 $\dim E = \dim \mathbf{F}^{m,n} = m(n-1) = \dim W(\dim V - 1)$

另外这个映射 T 可以看做是从 $\text{span}(v_2, \dots, v_n)$ 向 W 的映射。