

Week 1
9.15; 9.17

教师: 傅恒辉 SA 200
助教: 连敬为 SA 325

注意事项 (Important Notice) (Linear Algebra (I), DAM 2315-1365)

1. 上课时间: 3CD (10:10 ~ 11:40), 5B (8:30 - 9:50)
(Sep. 22, Dec. 1, 停课)
2. 上课教室: SA 311 (科-馆 3楼)
3. 上课点名: (学上规定) 作为学期成绩加分的依据, 最多加学期成绩 5分。
4. 上课方式: 3CD 用黑板, 5B 用 Power-point.
(计算或证明) (介绍整体概念或应用。)
5. 考试时间: Oct. 27, Nov. 24, Dec. 22, Jan. 12.
(原则上不补考, 请注意身体健康。)
6. 考试方式: (1) 时间 10:10 - 12:00。
(2) 不可带书或笔记。(请遵守考场规则。
(3) 总分 100分。
(4) 每次
7. 学期成绩: (1) 考试得分(四次)为 x , $[\frac{x}{4}]$ 为考试成绩
(2) 考试成绩加上“点名的 Bonus”为学期总成绩
(3) 低于 58分 者不及格 (大学部), 硕士班同学
按 B 给成绩。(超过 100 分或 100 分者记 99 分)
(4) 另有非特殊表现

主要的課本

按這本書的章節授課，內容可能有些調整，或補充相關資料。

Linear Algebra (Theory and Applications),

Ward Cheney and David Kincaid, Jones and Bartlett Publishers, 2009.

開慶圖書，魏錦鈴 0939-852-332.

上下學期各 4 章，每次考試皆為 1 章。

(*) 有些 chapters 比較長，不一定比較難。

(**) 上課有提到過的概念才會列入考試的內容。

(***) 有任何疑問可以問 助教或我。

問我之前請先約時間 (如果需較久的時間)。

預約方式請傳 email 至 hlfu@math.nctu.edu.tw

(****) 上課筆記可至我的網頁 download (pdf 檔)。

\mathbb{R} : the set of real numbers

$$\mathbb{R}^2 \stackrel{\text{def}}{=} \{(x, y) \mid x, y \in \mathbb{R}\}$$

$$\mathbb{R}^3 \stackrel{\text{def}}{=} \{(x, y, z) \mid x, y, z \in \mathbb{R}\}$$

⋮

$$\mathbb{R}^n \stackrel{\text{def}}{=} \{(x_1, x_2, \dots, x_n) \mid x_i \in \mathbb{R}, i=1, 2, \dots, n\}$$

$\langle \mathbb{R}, +, \cdot \rangle$ is a field. (Complete, Ordered)

- "+"
- (0) $a+b \in \mathbb{R} \iff a, b \in \mathbb{R}$.
 - (1) $a+(b+c) = (a+b)+c$.
 - (2) $a+0 = 0+a = a$.
 - (3) $a+(-a) = 0 = (-a)+a$.
 - (4) $a+b = b+a$.

"⋅" (defined on $\mathbb{R}^* = \mathbb{R} \setminus \{0\}$)

- (0) $a, b \in \mathbb{R} \Rightarrow a \cdot b \in \mathbb{R}$
- (1) $a \cdot (b \cdot c) = (a \cdot b) \cdot c$
- (2) $a \cdot 1 = 1 \cdot a = a$
- (3) $a \cdot a^{-1} = a^{-1} \cdot a = 1$
- (4) $a \cdot b = b \cdot a$

$a \cdot (b+c) = a \cdot b + a \cdot c$ (分配律)

↙
↘
↖
↗
↘
↖
↗
↘
↖
↗

可以比较大

实数数列如果收敛, 极限值也是实数。

(Ex. 找到一个有理数列, 极限不是有理数。)

↖

便于计算

(*) 当计算的对象不是实数时, 有 "field" 的集合

例如:

集合: $\{0, 1\}$

$$0+0=0$$

$$0+1=1 \quad 1+0=1$$

$$1+1=0$$

$$0 \cdot 0 = 0 \quad 0 \cdot 1 = 0$$

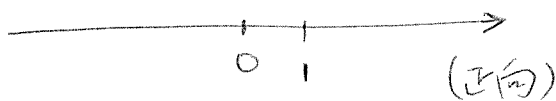
$$1 \cdot 0 = 0 \quad 1 \cdot 1 = 1$$

| | | |
|---|---|---|
| + | 0 | 1 |
| 0 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 0 |

| | |
|---|---|
| · | 1 |
| 1 | 1 |

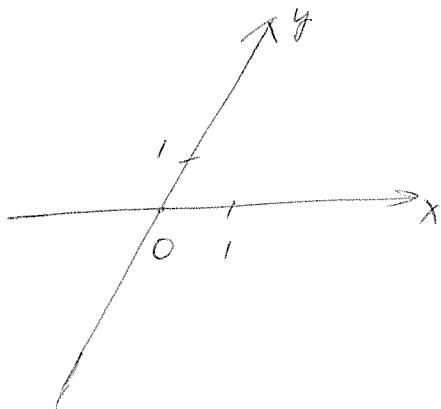
$\mathbb{GF}(2)$

$\mathbb{GF}(2)^*$



Real line

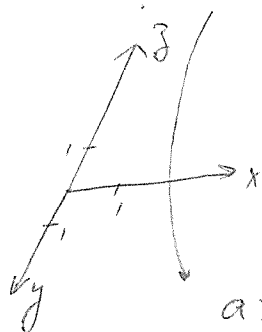
我们可以把实数对应地画在实数轴上。



2-dim. Euclidean plane

二维平面对应 \mathbb{R}^2

$ax+by=c \iff$ 平面上的一个直线, $a, b, c \in \mathbb{R}$
 (从方程式的角度来看, 它有着无穷多组解)



3-dim. Euclidean Space
 $a, b, c, d \in \mathbb{R}$

三维空间对应 \mathbb{R}^3

$ax+by+cz=d \iff$ 空间上的一个平面。

n -dim. Euclidean Space \mathbb{R}^n

$$a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_n x_n = b$$

\longleftrightarrow $(n-1)$ -dim. hyperplane of \mathbb{R}^n .
"维数比 n 少 1".

(*) 一样有无穷多组解, 但是解的空间 (Solution Space) 不一样。

$$(**) \text{ Solution space} = \{(a_1, a_2, \dots, a_n) \mid a_i \in \mathbb{R} \text{ and } \sum_{i=1}^n a_i a_i = b\}.$$

以上的例子都是 Linear Equation (线性方程)

一般式: $a_{i,1} x_1 + a_{i,2} x_2 + \dots + a_{i,n} x_n = b_i, \quad i=1, 2, \dots, m.$

$$\text{or } \sum_{j=1}^n a_{i,j} x_j = b_i$$

如果 i 不只有一了, 则我们就有一组 联立方程组:

System of Linear Equation

$$\sum_{j=1}^n a_{i,j} x_j = b_i, \quad i=1, 2, \dots, m.$$

(*) m 不一定要等于 n !

(a_1, a_2, \dots, a_n) 为联立方程组的解, 如果

$$\sum_{j=1}^n a_{i,j} x_j = b_i \quad \text{for each } i=1, 2, \dots, m.$$

解线性方程组的解:

- (1) 唯一解, (2) 无穷多组解, (3) 无解.
 consistency
 inconsistency

几何意义:

2-dim:

- (1) 两线相交于一点的直线, (2) 重合的直线, (3) 平行的直线
 (或多) (或多) (存在两条即可)

3-dim:

- (1) 交于一面的平面, (2) 交于一线或一面的平面, (3) 平行的面.
 (存在两个即可)

4 ~ n dim:

发挥你(好)的想象力。

解线性方程组的矩阵表示法

What's a matrix?

Matrix \leftrightarrow Array

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 3 \\ 2 & 5 & -3 \end{bmatrix}_{2 \times 3} \longleftrightarrow \begin{bmatrix} a & b & c \\ b & a & d \end{bmatrix}_{2 \times 3}$$

Definition ($m \times n$ array)

5

An $m \times n$ array "based on S " is an $m \times n$ array with elements (entries) from S .

Example: $S = \{\alpha, \beta, \gamma, \delta\}$.

$$A \stackrel{\text{def}}{=} \begin{bmatrix} \alpha & \beta & \gamma & \delta \\ \beta & \gamma & \delta & \alpha \\ \delta & \alpha & \beta & \gamma \end{bmatrix}_{3 \times 4}$$

$$A = \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & a_{1,3} & a_{1,4} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & a_{2,3} & a_{2,4} \\ a_{3,1} & a_{3,2} & a_{3,3} & a_{3,4} \end{bmatrix} \Rightarrow A(i,j) = a_{i,j} \\ \parallel \begin{matrix} [a_{i,j}]_{3 \times 4} \\ \left\{ \begin{array}{l} i=1,2,3 \\ j=1,2,3,4 \end{array} \right. \end{matrix}$$

Definition ($m \times n$ matrix)

If S is a set of "numbers", then an $m \times n$ array based on S is also known as an $m \times n$ matrix. If $S = \mathbb{R}$, then we have a real matrix and if $S = \mathbb{C}$, then we have a complex matrix.

Operations of Matrices (Review)

(1) If A and B are $m \times n$ matrices, then $A+B = [a_{i,j} + b_{i,j}]_{m \times n}$.

$$\parallel \begin{matrix} [a_{i,j}]_{m \times n} & [b_{i,j}]_{m \times n} \end{matrix}$$

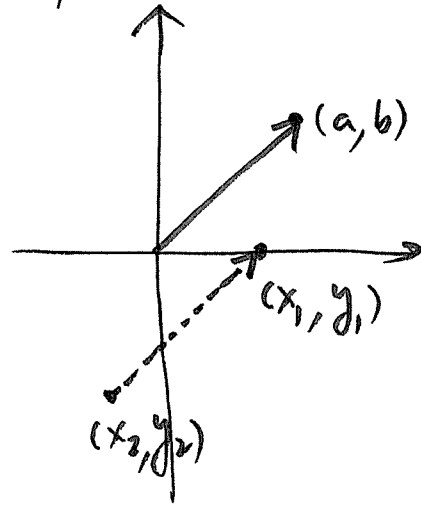
(2) If $A = [a_{i,j}]_{m \times n}$ and $B = [b_{i,j}]_{n \times l}$, then

$$AB = \left[\sum_{k=1}^n a_{i,k} b_{k,j} \right]_{m \times l}$$
$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -1 & 0 & 2 \end{bmatrix}_{2 \times 3} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ -1 & 5 \\ 0 & 6 \end{bmatrix}_{3 \times 2} = \begin{bmatrix} 0 & 32 \\ -2 & 8 \end{bmatrix}_2$$

(3) $\lambda A = [\lambda a_{i,j}]_{m \times n}$

Vectors

直觀而言， \mathbb{R}^2 上的點就對應一個向量，



而我們也可以用 (a,b) 代表由 (a,b) 點而決定的向量；

於是

由 (x_2, y_2) 到 (x_1, y_1) 的
向量就等於：

$$(x_1 - x_2, y_1 - y_2).$$

引伸至 n -dim. \mathbb{R}^n ，向量可以用

(a_1, a_2, \dots, a_n) 來表示而且滿足一個基本

性質：

$$(a_1, a_2, \dots, a_n) = (b_1, b_2, \dots, b_n)$$

$$\Leftrightarrow a_i = b_i, \quad i = 1, 2, \dots, n.$$

同時我們也可以在向量中發現一些性質...
(More!)

向量空间 (Vector Space)

5"

Please wait for Chapter 2.

线性方程组的矩阵表示法:

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = b_i, \quad i=1, 2, \dots, m.$$

$$\sim \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \dots & a_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m,1} & a_{m,2} & \dots & a_{m,n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

$m \times n$ $n \times 1$ $m \times 1$

$$\begin{cases} -x + y = 1 \\ 2x + y = 4 \end{cases} \implies \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \end{bmatrix}.$$

↓ Replacement Operation (R)

$$\begin{cases} -x + y = 1 \\ 0x + 3y = 6 \end{cases} \quad \begin{bmatrix} -1 & 1 & | & 1 \\ 2 & 1 & | & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{R} \begin{bmatrix} -1 & 1 & | & 1 \\ 0 & 3 & | & 6 \end{bmatrix}$$

(1) · 2 + (2) → (2)

↓ Scale Operation (S)

$$\begin{cases} -x + y = 1 \\ y = 2 \end{cases} \quad (2 \times 3)$$

↓ R

$$\begin{cases} -x + 0y = -1 \\ y = 2 \end{cases}$$

↓ S

$$\begin{cases} x = 1 \\ y = 2 \end{cases}$$

↓ S

$$\begin{bmatrix} -1 & 1 & | & 1 \\ 0 & 1 & | & 2 \end{bmatrix}$$

↓ R

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & | & -1 \\ 0 & 1 & | & 2 \end{bmatrix}$$

↓ S

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & | & 2 \end{bmatrix}$$

Definition (Row Echelon Form)

A matrix is in row echelon form if

- (1) All zero rows have been moved to the bottom.
- (2) The leading nonzero element in any row is further to the right than the leading nonzero element in the row just above it.
- (3) In each column containing a leading nonzero element, the entries below that leading nonzero are 0.

$$\begin{bmatrix} 0 & \boxed{3} & 5 & 9 & 6 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \boxed{7} & 6 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \boxed{4} & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{leading nonzero element}} \begin{bmatrix} \boxed{1} & 5 & 0 & -7 & 0 \\ 0 & 0 & \boxed{1} & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \boxed{1} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

↑
pivot

Definition (Row Reduced) Echelon Form

A matrix is in reduced row echelon form if

- (1) All zero rows have been moved to the bottom.
- (2) Each nonzero row has 1 as its leading nonzero entry, using left-to-right ordering. Each such leading 1 is called a pivot.
- (3) In each column containing a pivot, there are no other nonzero elements.
- (4) The pivot in any row is further to the right than the pivots in ↖ rows above