

Лекция 4

Ранг и размерност

4.1 Свойства на линейно зависимите и линейно независимите вектори

Смисълът на условието за линейна зависимост на вектори може би става по-ясен, когато го формулираме по следния начин:

Твърдение 4.1. а) Векторът \mathbf{x} е линейно зависим тогава и само тогава, когато $\mathbf{x} = \mathbf{0}$.

б) Векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$, $k \geq 2$, са линейно зависими тогава и само тогава, когато някой от тях е линейна комбинация на останалите.

Доказателство. а) Тъй като $1 \cdot \mathbf{0} = \mathbf{0}$, векторът $\mathbf{0}$ е линейно зависим.

Обратно, ако векторът \mathbf{x} е линейно зависим, то съществува число $\lambda \neq 0$, такова че $\lambda \mathbf{x} = \mathbf{0}$. След като умножим двете страни на това равенство с $\frac{1}{\lambda}$, получаваме $\mathbf{x} = \mathbf{0}$.

б) Ако векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$, $k \geq 2$, са линейно зависими, то съществуват числа $\lambda_1, \dots, \lambda_k$, не всички от които са равни на нула, такива че

$$\lambda_1 \mathbf{x}_1 + \dots + \lambda_k \mathbf{x}_k = \mathbf{0}.$$

Тогава $\lambda_i \neq 0$ за някой индекс $1 \leq i \leq k$. След като запишем горното равенство по следния начин:

$$\lambda_i \mathbf{x}_i = (-\lambda_1) \mathbf{x}_1 + \dots + (-\lambda_{i-1}) \mathbf{x}_{i-1} + (-\lambda_{i+1}) \mathbf{x}_{i+1} + \dots + (-\lambda_k) \mathbf{x}_k$$

и умножим двете страни с $\frac{1}{\lambda_i}$, получаваме

$$\mathbf{x}_i = \left(-\frac{\lambda_1}{\lambda_i}\right) \mathbf{x}_1 + \dots + \left(-\frac{\lambda_{i-1}}{\lambda_i}\right) \mathbf{x}_{i-1} + \left(-\frac{\lambda_{i+1}}{\lambda_i}\right) \mathbf{x}_{i+1} + \dots + \left(-\frac{\lambda_k}{\lambda_i}\right) \mathbf{x}_k,$$

т.е. векторът \mathbf{x}_i е линейна комбинация на векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_{i-1}, \mathbf{x}_{i+1}, \dots, \mathbf{x}_k$.

Обратно, да предположим, че за някой индекс $1 \leq i \leq k$ векторът \mathbf{x}_i е линейна комбинация на векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_{i-1}, \mathbf{x}_{i+1}, \dots, \mathbf{x}_k$. Тогава съществуват числа $\lambda_1, \dots, \lambda_{i-1}, \lambda_{i+1}, \dots, \lambda_k$, такива че

$$\mathbf{x}_i = \lambda_1 \mathbf{x}_1 + \dots + \lambda_{i-1} \mathbf{x}_{i-1} + \lambda_{i+1} \mathbf{x}_{i+1} + \dots + \lambda_k \mathbf{x}_k.$$

Следователно

$$(-\lambda_1)\mathbf{x}_1 + \cdots + (-\lambda_{i-1})\mathbf{x}_{i-1} + 1 \cdot \mathbf{x}_i + (-\lambda_{i+1})\mathbf{x}_{i+1} + \cdots + (-\lambda_k)\mathbf{x}_k = \mathbf{0}.$$

Тъй като коефициентът на \mathbf{x}_i в горната линейна комбинация е различен от 0, то векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$ са линейно зависими.

Твърдение 4.2. Нека $S = \{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k\}$ е система от вектори от \mathbb{R}^n . Тогава

- а) ако системата S е линейно независима, то всяка подсистема на S е също линейно независима;
- б) ако системата S е линейно зависима, то всяка система от вектори, която съдържа системата S , е също линейно зависима.

Доказателство. а) Нека $1 \leq l \leq k$ и нека $\lambda_1 \mathbf{x}_1 + \cdots + \lambda_l \mathbf{x}_l = \mathbf{0}$. Тогава

$$\lambda_1 \mathbf{x}_1 + \cdots + \lambda_l \mathbf{x}_l + 0 \cdot \mathbf{x}_{l+1} + \cdots + 0 \cdot \mathbf{x}_k = \mathbf{0}.$$

Тъй като векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$ са линейно независими, то $\lambda_1 = 0, \dots, \lambda_l = 0$.

б) Следва непосредствено от подточка а).

Твърдение 4.3. Всяка система от вектори S , която съдържа нулевия вектор $\mathbf{0}$, е линейно зависима.

Доказателство. Ако S се състои от само от нулевия вектор $\mathbf{0}$, то както вече видяхме, S е линейно зависима система. Общият случай следва от подточка б) на Твърдение 4.2, защото S съдържа линейно зависимата система $\{\mathbf{0}\}$.

Твърдение 4.4. Нека $S = \{\mathbf{x}, \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k\}$ е линейно зависима система от вектори. Ако векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$ са линейно независими, векторът \mathbf{x} е линейна комбинация на векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$.

Доказателство. Тъй като векторите $\mathbf{x}, \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$ са линейно зависими, съществуват числа $\lambda, \lambda_1, \dots, \lambda_k$, не всички от които са равни на 0, такива че

$$(4.1) \quad \lambda \mathbf{x} + \lambda_1 \mathbf{x}_1 + \cdots + \lambda_k \mathbf{x}_k = \mathbf{0}.$$

Да се убедим, че $\lambda \neq 0$: ако $\lambda = 0$, то $\lambda_1 \mathbf{x}_1 + \cdots + \lambda_k \mathbf{x}_k = \mathbf{0}$, откъдето следва, че $\lambda_1 = 0, \dots, \lambda_k = 0$, защото векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$ са линейно независими. Но това е невъзможно, защото поне един от коефициентите $\lambda, \lambda_1, \dots, \lambda_k$ трябва да е различен от 0. Следователно $\lambda \neq 0$ и от (4.1) получаваме

$$\mathbf{x} = \left(-\frac{\lambda_1}{\lambda}\right) \mathbf{x}_1 + \cdots + \left(-\frac{\lambda_k}{\lambda}\right) \mathbf{x}_k,$$

т.е. векторът \mathbf{x} е линейна комбинация на векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k$.

4.2 Ранг на система от вектори

Определение 4.1 (Максимална линейно независима подсистема на система от вектори). Нека S е система от вектори от \mathbb{R}^n . Казваме, че системата от вектори $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\} \subseteq S$ е *максимална линейно независима подсистема* на системата S , когато $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ изпълнява следните условия:

- системата $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ е линейно независима;
- за всеки вектор \mathbf{x} от S , системата $\{\mathbf{x}, \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ е линейно зависима.

Да забележим, че всяка система от вектори $S \subseteq \mathbb{R}^n$ съдържа поне една максимална линейно независима подсистема. Наистина, тъй като всеки $n+1$ вектора от \mathbb{R}^n са линейно зависими (Теорема 3.6), то съществува число $r \leq n$, което удовлетворява следните две условия

- S съдържа r линейно независими вектора $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r$.
- Всеки $r+1$ вектора от S са линейно зависими.

Тогава $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ ще бъде максимална линейно независима подсистема на системата S .

Пример 4.1. Нека $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ са следните вектори от \mathbb{R}^n :

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_1 &= (1, 0, \dots, 0), \\ \mathbf{e}_2 &= (0, 1, \dots, 0), \\ &\dots\dots\dots \\ \mathbf{e}_n &= (0, 0, \dots, 1). \end{aligned}$$

Тогава $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n\}$ е максимална линейно независима подсистема на \mathbb{R}^n , защото векторите $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ са линейно независими, а всеки $n+1$ вектора от \mathbb{R}^n са линейно зависими.

Лема 4.5. Ако $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ е максимална линейно независима подсистема на системата от вектори S , то всеки вектор $\mathbf{x} \in S$ е линейна комбинация на векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r$.

Доказателство. Нека \mathbf{x} е произволен вектор от S . Тогава системата от вектори $\{\mathbf{x}, \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ е линейно зависима. Тъй като системата от вектори $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ е линейно независима, то от Твърдение 4.4 следва, че векторът \mathbf{x} е линейна комбинация на векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r$.

Теорема 4.1. Ако $\{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r\}$ и $\{\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_s\}$ са две максимални линейно независими подсистеми на системата от вектори S , то $r = s$.

Доказателство. От Лема 4.5 следва, че

- всеки един от векторите $\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_s$ е линейна комбинация на векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r$; тъй като векторите $\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_s$ са линейно независими, от основната лема на линейната алгебра (Лема 3.5) следва, че $s \leq r$;
- всеки един от векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r$ е линейна комбинация на векторите $\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_s$; тъй като векторите $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_r$ са линейно независими, от основната лема на линейната алгебра (Лема 3.5) следва, че $r \leq s$.

Окончателно, от неравенствата $s \leq r$ и $r \leq s$ получаваме $r = s$, което трябваше да се докаже.

Теорема 4.1 показва, че следващото определение е коректно.

Определение 4.2 (Ранг на система от вектори). Нека S е система от вектори от \mathbb{R}^n . Броят на векторите във всяка максимална линейно независима подсистема на системата S се нарича нарича *ранг* на системата S и се означава с $\text{rk}(S)$.

Теорема 4.2. Нека U е линейно подпространство на \mathbb{R}^n . Системата от вектори $\{e_1, e_2, \dots, e_k\} \subseteq U$ е базис на U тогава и само тогава, когато всеки вектор x от U се представя по единствен начин като линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k .

Доказателство. Нека $\{e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е максимална линейно независима подсистема на U . Тогава според Лема 4.5 всеки вектор x от U е линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k . Ако

$$\lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \dots + \lambda_k e_k = x = \mu_1 e_1 + \mu_2 e_2 + \dots + \mu_k e_k$$

са две представяния на вектора x от U като линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k , то

$$(\lambda_1 - \mu_1)e_1 + (\lambda_2 - \mu_2)e_2 + \dots + (\lambda_k - \mu_k)e_k = \mathbf{0}.$$

Тогава $\lambda_1 - \mu_1 = \lambda_2 - \mu_2 = \dots = \lambda_k - \mu_k = 0$, защото векторите e_1, e_2, \dots, e_k са линейно независими. Следователно $\lambda_1 = \mu_1, \lambda_2 = \mu_2, \dots, \lambda_k = \mu_k$, което показва, че векторът x се представя по единствен начин като линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k .

Обратно, нека всеки вектор x от U се представя по единствен начин като линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k . Ще докажем, че $\{e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е максимална линейно независима подсистема на U .

Нека първо установим, че системата $\{e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е линейно независима. Да забележим, че

$$(4.2) \quad \mathbf{0} = 0 \cdot e_1 + 0 \cdot e_2 + \dots + 0 \cdot e_k$$

е представяне на нулевия вектор $\mathbf{0}$ от U като линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k . Ако числата $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ са такива, че

$$(4.3) \quad \mathbf{0} = \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \dots + \lambda_k e_k,$$

то (4.2) и (4.3) трябва да съвпадат, защото нулевият вектор $\mathbf{0} \in U$ се представя по единствен начин като линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k . Следователно $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_k = 0$, т.е. системата $\{e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е линейно независима.

Нека сега покажем, че системата от вектори $\{x, e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е линейно зависима за всеки вектор x от U . Наистина, тъй като векторът x се представя като линейна комбинация на векторите e_1, e_2, \dots, e_k , то от Твърдение 4.1 следва, че векторите x, e_1, e_2, \dots, e_k са линейно зависими.

Тъй като системата от вектори $\{e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е линейно независима и тъй като за всеки вектор x от U системата от вектори $\{x, e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е линейно зависима, то $\{e_1, e_2, \dots, e_k\}$ е максимална линейно независима подсистема на линейното подпространство U .

Пример 4.9. Нека a_1, a_2, \dots, a_k е фундаментална система решения на хомогенна система от линейни уравнения A . Тогава системата от вектори $\{a_1, a_2, \dots, a_k\}$ е базис на пространството от решения на A , защото всяко решение на A се записва по единствен начин като линейна комбинация на решенията a_1, a_2, \dots, a_k .

Определение 4.4 (Размерност на линейно пространство). Нека U е линейно подпространство на \mathbb{R}^n . Броят на векторите във всеки базис на U се нарича *размерност* на U и се означава с $\dim U$.

Пример 4.10. Нека $U \subset \mathbb{R}^2$ е пространството от решения на хомогенната линейна система

$$| x_1 - x_2 = 0.$$

Тогава размерността на U е равна на 1, защото U има базис, който се състои от един вектор $\mathbf{a}_1 = (1, 1)$.

Пример 4.11. Размерността на \mathbb{R}^n е равна на n , защото векторите

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_1 &= (1, 0, \dots, 0), \\ \mathbf{e}_2 &= (0, 1, \dots, 0), \\ &\dots\dots\dots \\ \mathbf{e}_n &= (0, 0, \dots, 1). \end{aligned}$$

образуват базис на \mathbb{R}^n .

Твърдение 4.7. Нека U е линейно подпространство на \mathbb{R}^n с размерност k . Тогава всеки $k + 1$ вектора от U са линейно зависими.

Доказателство. Нека системата от вектори $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_k\}$ е базис на U . Тогава $U = \ell(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_k)$ и от основната лема на линейната алгебра (Лема 3.5) следва, че всеки $k + 1$ вектора от U са линейно зависими.

Твърдение 4.8. Нека W и U са линейни подпространства на \mathbb{R}^n , такива че W се съдържа в U . Тогава

- a) $\dim W \leq \dim U$;
- б) ако $\dim W = \dim U$, то W съвпада с U .

Доказателство. а) Да забележим, че $\dim W = \text{rk}(W)$ и $\dim U = \text{rk}(U)$. Тъй като W е подсистема на U , то Твърдение 4.6 показва, че $\dim W \leq \dim U$.

б) Да предположим, че $\dim W = \dim U = k$. За да установим, че $W = U$, ще покажем, че всеки вектор \mathbf{u} от U принадлежи на W . Нека $\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_k$ е базис на W и нека \mathbf{u} е произволен вектор от U . Тъй като $\dim U = k$, от Твърдение 4.7 следва, че векторите $\mathbf{u}, \mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_k$, които са $k + 1$ на брой, са линейно зависими. Сега от линейната независимост на векторите $\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_k$ получаваме, че векторът \mathbf{u} е линейна комбинация на векторите $\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_k$ (Твърдение 4.4). Следователно векторът \mathbf{u} принадлежи на W , защото според Твърдение 3.3, всяка линейна комбинация на вектори от линейното подпространство W се съдържа във W . Сега можем да заключим, че W съвпада с U , защото всеки вектор \mathbf{u} от U принадлежи на W .