

面向21世纪高等学校教材改革课程

高等代数

与

解析几何

下册

西南师范大学数学系
代数与几何教研室
编著

面向21世纪高等学校教材改革课程

高等代数

与

解析几何

下册

西南师范大学数学系
代数与几何教研室 编著

西南师范大学出版社

图书在版编目(CIP)数据

高等代数与解析几何. 下册/西南师范大学数学系代数与几何教研室编著. —重庆: 西南师范大学出版社, 2002. 9

ISBN 7-5621-2748-4

I. 高... II. 西... III. ①高等代数—高等学校—教材②解析几何—高等学校—教材 IV. ①015②0182
中国版本图书馆 CIP 数据核字(2002)第 073429 号

高等代数与解析几何(下册)

西南师范大学数学系
代数与几何教研室编著

责任编辑:胡小松

封面设计:王正端

出版发行:西南师范大学出版社

(重庆·北碚 邮编 400715)

经 销 者:新华书店

印 刷 者:四川外语学院印刷厂

开 本:850mm×1168mm 1/32

印 张:9.375

字 数:240 千字

版 次:2003 年 3 月 第 1 版

印 次:2003 年 3 月 第 1 次印刷

印 数:1~1 000

书 号:ISBN 7-5621-2748-4/O·70

定 价:24.00 元(本册定价:12.00 元)

前 言

随着高等学校课程体系的改革,若干传统课程的教学内容和教学方法都在发生变化。《高等代数与解析几何》这门课程就是在这种变化中逐渐由传统的《高等代数》、《解析几何》两门课程演绎而成的。目前,国内已正式出版多部《高等代数与解析几何》教材。根据教学实践,我们在陈重穆编著的《高等代数》和刘海蔚编著的《解析几何》的基础上编著了这本《高等代数与解析几何》,其主要目的是使读者从较低的起点出发,能用较少的学时,掌握这两门课程的基本精髓,而且避免了在讲授《解析几何》时重复讲授《高等代数》中向量知识的过程。在很多方面,我们沿用了原教材的思想和内容。从内容上看,本教材几乎包含了传统的《高等代数》、《解析几何》教材的所有内容。在习题处理上,我们提供了两类习题:基础题和补充题,其中补充题有相当的难度。读者可根据自身特点选择习题练习。

为了教材的系统性和完整性,我们把二次曲线的一般理论作为最后一章,教学时可以根据实际情况选讲。对于同时开设《解析几何》的院校,本教材中的几何内容可以不讲。若使用本教材来讲授《解析几何》的内容,则应加强学生作图的练习。

从我们的实践来看,应根据学生实际情况进行内容的取舍,选

择适当的讲解方式。若以每周 7 学时计,一学年可以授完全部内容。

段泽勇教授承担了这套教材的整体框架设计和主要执笔工作,姚纯清副教授承担了几何内容的执笔工作。本教材也是在代数与几何教研室全体同仁的参与下完成的。书中的不当之处,敬请海内外同行批评指正!

编 者

2002 年 8 月

目 录

第六章 线性变换	(1)
6.1 线性变换及其运算	(1)
6.2 线性变换的矩阵	(9)
6.3 不变子空间 特征向量	(19)
6.4 特征多项式与最小多项式	(38)
第七章 λ -矩阵	(49)
7.1 λ -矩阵及其标准形	(49)
7.2 初等因子	(63)
7.3 矩阵相似的判别条件	(74)
7.4 若当标准形	(78)
第八章 欧氏空间	(86)
8.1 平面及空间中的向量的内积运算	(86)
8.2 欧氏空间的定义、哥西-施瓦兹不等式	(93)
8.3 标准正交基、同构及正交阵	(99)
8.4 向量的外积与混合积	(105)
8.5 平面与直线	(118)
8.6 向量到子空间的距离及其应用	(139)
8.7 正交变换与仿射变换	(149)
第九章 二次型	(166)
9.1 矩阵合同化简二次型	(166)

9.2	复、实二次型的标准形·····	(180)
9.3	在因式分解方面的应用·····	(191)
9.4	实对称矩阵正交合同化简二次型·····	(197)
9.5	二次曲面的方程及分类·····	(205)
第十章	常见曲面·····	(213)
10.1	曲面和曲线的方程·····	(213)
10.2	旋转面·····	(215)
10.3	直纹面·····	(227)
10.4	二次曲面·····	(236)
10.5	由平面、二次曲面围成的空间区域·····	(246)
第十一章	二次曲线的一般理论·····	(256)
11.1	切线、中心、渐近线和直径·····	(256)
11.2	二次曲线方程的化简·····	(270)
11.3	不变量·····	(279)

第六章

线性变换

本章我们对纯抽象的向量空间(或者说线性空间)做进一步的深入研究. 所探讨的内容和所采用的方法不仅在纯数学理论中是很基本、很重要的, 而且在其它学科和领域中也有着广泛的运用.

1

6.1 线性变换及其运算

在普通几何空间里, 为了研究几何图形的性质, 常常用到旋转变换、投影变换; 在由 $[a, b]$ 上具有任意次导数的全体函数所作成的线性空间 $D[a, b]$ 里, 为了研究函数的性质, 常常用到微商变换……等.

我们发现, 如果用 V 表示普通几何空间或 $D[a, b]$, 不论 σ 表示旋转变换、投影变换或微商变换, σ 都是 V 到 V 的映射, 而且对于任意的 $\alpha, \beta \in V$ 及任意实数 k , 均有:

$$\sigma(\alpha + \beta) = \sigma(\alpha) + \sigma(\beta);$$

$$\sigma(k\alpha) = k\sigma(\alpha).$$

于是,在一般线性空间里,具有这些性质的变换,便成为线性代数研究的一个主要对象.

定义 6.1.1 设 V 是数域 F 上的一个线性空间, σ 是 V 到 V 的一个映射. 这里,我们称 σ 是线性空间 V 的一个变换.

定义 6.1.2 设 V 是数域 F 上的一个线性空间, σ 是 V 的一个变换,如果满足下列条件,则称 σ 是 V 的一个线性变换:

(1) 对于任意 $\alpha, \beta \in V$, 有

$$\sigma(\alpha + \beta) = \sigma(\alpha) + \sigma(\beta);$$

(2) 对于任意 $\alpha \in V$ 及 $k \in F$, 有

$$\sigma(k\alpha) = k\sigma(\alpha).$$

如不声明时,以后所讨论的线性空间,都是某一固定数域 F 上的线性空间.

例 6.1.1 设 $F^{n \times n}$ 是数域 F 上的全体 n 阶方阵作成的 F 上的 n^2 维线性空间, A 为 $F^{n \times n}$ 中固定的方阵,规定

$$\sigma(Z) = AZ - ZA, Z \in F^{n \times n},$$

则 σ 是 $F^{n \times n}$ 的一个线性变换.

例 6.1.2 设 A 是数域 F 上的 n 阶方阵, F^n 为 n 维列空间 (n 维列向量作成的空间), 规定

$$\sigma(\alpha) = A\alpha, \alpha \in F^n,$$

则 σ 是 F^n 的一个线性变换.

例 6.1.3 设 V 是线性空间, 对于 V 中任一向量 α , 规定

$$\varepsilon(\alpha) = \alpha,$$

$$\theta(\alpha) = 0,$$

(0 表示 V 中零向量) 则 ε, θ 都是 V 的线性变换, 并且, 分别称 ε 与 θ 为恒等变换 (或单位变换) 和零变换.

例 6.1.4 设 V 是数域 F 上的线性空间, k 是 F 中的一个数, 规定

$$k^*(\alpha) = k\alpha, \alpha \in V,$$

则 k^* 是 V 的一个线性变换, 并且, 称 k^* 为由数 k 决定的数乘变换. 特别地, 当 $k=1$ 时, 线性变换 1^* 为单位变换, 当 $k=0$ 时, 线性变换 0^* 为零变换.

由线性变换的定义, 容易得到以下性质:

1. 设 σ 是线性空间 V 的线性变换, 则

$$\sigma(0) = 0, \sigma(-\alpha) = -\sigma(\alpha).$$

因为, $\sigma(0) = \sigma(0\alpha) = 0\sigma(\alpha) = 0$;

$$\sigma(-\alpha) = \sigma(-1 \cdot \alpha) = -1 \cdot \sigma(\alpha) = -\sigma(\alpha).$$

2. 如果 σ 是线性空间 V 的线性变换, 且

$$\beta = k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \cdots + k_s\alpha_s,$$

则 $\sigma(\beta) = k_1\sigma(\alpha_1) + k_2\sigma(\alpha_2) + \cdots + k_s\sigma(\alpha_s)$.

特别地, 如果 $k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + \cdots + k_s\alpha_s = 0$, 则 $k_1\sigma(\alpha_1) + k_2\sigma(\alpha_2) + \cdots + k_s\sigma(\alpha_s) = 0$.

由此得到:

3. 设 σ 是线性空间 V 的一个线性变换, 且向量组 $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_s$ 线性相关, 则 $\sigma(\alpha_1), \sigma(\alpha_2), \cdots, \sigma(\alpha_s)$ 也线性相关; 但其逆不真. 例如零变换总把线性无关的向量组变为线性相关的向量组.

验证线性空间 V 的一变换 σ 是否为线性变换, 可用下面的定理:

定理 6.1.1 V 的一个变换 σ 是线性变换的充分必要条件是: 对于任意 $\alpha, \beta \in V, k, l \in F$, 有

$$\sigma(k\alpha + l\beta) = k\sigma(\alpha) + l\sigma(\beta).$$

证 如果 σ 是 V 的线性变换, 则对于任意 $\alpha, \beta \in V, k, l \in F$, 有

$$\sigma(k\alpha + l\beta) = \sigma(k\alpha) + \sigma(l\beta) = k\sigma(\alpha) + l\sigma(\beta),$$

反之, 若对于任意 $\alpha, \beta \in V, k, l \in F$, 有

$$\sigma(k\alpha + l\beta) = k\sigma(\alpha) + l\sigma(\beta),$$

则令 $k=l=1$, 即得

$$\sigma(\alpha + \beta) = \sigma(\alpha) + \sigma(\beta);$$

又令 $l=0$, 则得

$$\sigma(k\alpha) = k\sigma(\alpha).$$

所以, σ 为 V 的线性变换.

现在我们研究线性变换的运算及其性质.

因线性空间 V 的线性变换 σ 是 V 到 V 的一个特殊映射, 所以, 线性变换的“相等”、“乘积”就是映射的相等、乘积, 这在第一章已经定义过, 因此, 不再重复了. 由于线性变换是线性空间 V 到 V 的映射, 于是, 可以定义线性变换的加法及数与线性变换的乘法(数量乘积).

设 σ, τ 是线性空间 V 的两个线性变换, 对于任意 $\alpha \in V$, 规定:

$$(\sigma + \tau)(\alpha) = \sigma(\alpha) + \tau(\alpha).$$

4

显然, $\sigma + \tau$ 是 V 的一个变换, 我们称变换 $\sigma + \tau$ 为 σ 与 τ 的和.

如果把 V 的变换的概念与函数的概念相比较, 则变换 σ, τ 的积 $\sigma \cdot \tau$ 与和 $\sigma + \tau$ 的概念, 分别就是函数 $f(x), g(x)$ 所定义的复合函数 $f(g(x))$ 及和函数 $f(x) + g(x)$ 概念的推广.

设 σ 为线性空间 V 的线性变换, k 为 F 中的任意数, 规定

$$k\sigma = k \cdot \sigma,$$

则 $k\sigma$ 是 V 的一个变换, 我们称这个变换 $k\sigma$ 为 k 与 σ 的数量乘积.

定理 6.1.2 设 σ, τ, δ 是线性空间 V 的线性变换, 则 $\sigma\tau$ 是 V 的线性变换, 并且

$$(\sigma\tau)\delta = \sigma(\tau\delta);$$

$$(\sigma + \tau)\delta = \sigma\delta + \tau\delta;$$

$$\delta(\sigma + \tau) = \delta\sigma + \delta\tau.$$

证 对于任意 $\alpha, \beta \in V, a, b \in F$,

$$\begin{aligned}\sigma\tau(a\alpha + b\beta) &= \sigma(\tau(a\alpha + b\beta)) \\ &= \sigma(a\tau(\alpha) + b\tau(\beta)) \\ &= a\sigma(\tau(\alpha)) + b\sigma(\tau(\beta)) \\ &= a\sigma\tau(\alpha) + b\sigma\tau(\beta),\end{aligned}$$

所以, $\sigma\tau$ 是 V 的线性变换.

在第一章第一节已经证明了映射的乘法满足结合律, 因而线性变换的乘法满足结合律. 现证分配律成立.

对于任意 $\alpha \in V$,

$$\begin{aligned} ((\sigma + \tau)\delta)(\alpha) &= (\sigma + \tau)(\delta(\alpha)) \\ &= \sigma(\delta(\alpha)) + \tau(\delta(\alpha)) \\ &= \sigma\delta(\alpha) + \tau\delta(\alpha) \\ &= (\sigma\delta + \tau\delta)(\alpha), \end{aligned}$$

所以 $(\sigma + \tau)\delta = \sigma\delta + \tau\delta$; 同理可证 $\delta(\sigma + \tau) = \delta\sigma + \delta\tau$.

注意, 线性变换的乘法一般不满足交换律, 例如在实数域 R 上的线性空间 $R[x]$ 里, 规定

$$\sigma(f(x)) = f'(x), \tau(f(x)) = \int_0^x f(t)dt, f(x) \in R[x].$$

容易验证 σ, τ 都是 $R[x]$ 的线性变换, 但 $\sigma\tau \neq \tau\sigma$.

定理 6.1.3 设 σ, τ, δ 是线性空间 V 的线性变换, 那么

- (1) $\sigma + \tau$ 是 V 的线性变换;
- (2) $\sigma + \tau = \tau + \sigma$;
- (3) $(\sigma + \tau) + \delta = \sigma + (\tau + \delta)$.

证 对于任意 $\alpha, \beta \in V, k, l \in F$, 有

$$\begin{aligned} (\sigma + \tau)(k\alpha + l\beta) &= \sigma(k\alpha + l\beta) + \tau(k\alpha + l\beta) \\ &= k\sigma(\alpha) + l\sigma(\beta) + k\tau(\alpha) + l\tau(\beta) \\ &= k(\sigma(\alpha) + \tau(\alpha)) + l(\sigma(\beta) + \tau(\beta)) \\ &= k(\sigma + \tau)(\alpha) + l(\sigma + \tau)(\beta), \end{aligned}$$

所以, $\sigma + \tau$ 为 V 的线性变换; 又

$$\begin{aligned} (\sigma + \tau)(\alpha) &= \sigma(\alpha) + \tau(\alpha) \\ &= \tau(\alpha) + \sigma(\alpha) \\ &= (\tau + \sigma)(\alpha), \end{aligned}$$

所以, $\sigma + \tau = \tau + \sigma$; 再因

$$\begin{aligned}
 ((\sigma + \tau) + \delta)(\alpha) &= (\sigma + \tau)(\alpha) + \delta(\alpha) \\
 &= (\sigma(\alpha) + \tau(\alpha)) + \delta(\alpha) \\
 &= \sigma(\alpha) + (\tau(\alpha) + \delta(\alpha)) \\
 &= \sigma(\alpha) + (\tau + \delta)(\alpha) \\
 &= (\sigma + (\tau + \delta))(\alpha),
 \end{aligned}$$

所以, $(\sigma + \tau) + \delta = \sigma + (\tau + \delta)$.

定理 6.1.4 (1) 线性空间 V 的零变换 θ , 具有性质: 对 V 的任一变换 σ , $\theta + \sigma = \sigma$;

(2) 对于 V 的每一变换 σ , 存在惟一的一个 V 的变换 τ , 使 $\tau + \sigma = \theta$, 则此变换 τ 叫 σ 的负变换, 记为 $-\sigma$.

证 (1) 对于任意 $\alpha \in V$,

$$(\theta + \sigma)(\alpha) = \theta(\alpha) + \sigma(\alpha) = 0 + \sigma(\alpha) = \sigma(\alpha),$$

所以, $\theta + \sigma = \sigma$,

(2) 对于 σ , 我们规定 $\tau = (-1)^* \sigma$, 于是, 对于任意 $\beta \in V$,

$$\begin{aligned}
 (\tau + \sigma)(\beta) &= \tau(\beta) + \sigma(\beta) = ((-1)^* \sigma)(\beta) + \sigma(\beta) \\
 &= ((-1)\sigma)(\beta) + \sigma(\beta) \\
 &= -\sigma(\beta) + \sigma(\beta) = 0,
 \end{aligned}$$

所以, $\tau + \sigma = \theta$;

如果还有 $\delta + \sigma = \theta$, 于是

$$\tau = \tau + \theta = \tau + (\delta + \sigma) = \tau + (\sigma + \delta) = (\tau + \sigma) + \delta = \theta + \delta = \delta.$$

由于 $-\sigma = (-1)^* \sigma$, 如果 σ 是线性变换, 则由定理 6.1.2 知, $-\sigma$ 也是 V 的线性变换.

我们规定此线性变换 σ 与 τ 的差为: $\sigma - \tau = \sigma + (-\tau)$.

由定理 6.1.2 立即得到:

推论 6.1.1 设 σ, τ 是线性空间 V 的线性变换, $k, l \in F$, 则 $k\sigma$ 是 V 的线性变换, 并且

$$k(\sigma + \tau) = k\sigma + k\tau;$$

$$(k + l)\sigma = k\sigma + l\sigma;$$

$$(kl)\sigma = k(l\sigma);$$

$$1\sigma = \sigma.$$

我们用 $L(V)$ 表示线性空间 V 的一切线性变换作成的集合, 由定理 6.1.3, 定理 6.1.4 及推论 6.1.1 得: $L(V)$ 对线性变换的加法及数量乘法作成数域 F 上的一个线性空间.

因线性空间 V 的变换 σ 是 V 到 V 的一个映射, 由定理 1.1.1 知: 一个映射不必有逆映射, 所以, V 的变换不必都有逆变换.

如果对于 V 的一个变换 σ , 存在 V 的一个变换 τ , 使 $\sigma\tau = \tau\sigma = \epsilon$, 其中 ϵ 为 V 的恒等变换, 这时, 我们称变换 σ 是可逆的, 并且称 τ 是 σ 的逆变换. 容易证明: 如果 σ 可逆, 则 σ 的逆变换由 σ 惟一确定, 因此, 我们用符号 σ^{-1} 表示 σ 的逆变换.

σ 是线性空间 V 的一个可逆线性变换的充分必要条件是: σ 是 V 到 V 的一个同构映射. 因此, 由定理 4.7.1(2) 的证明知: 如果 σ 是线性空间 V 的一个可逆线性变换, 则 σ^{-1} 也是 V 的一个线性变换.

因线性变换对乘法满足结合律, 所以, 我们可规定:

$\sigma^n = \underbrace{\sigma \cdot \cdots \cdot \sigma}_{n \uparrow}$, 其中 n 为自然数, 规定: $\sigma^0 = \epsilon$, 其中 ϵ 为恒等变换, 则

$$\sigma^m \sigma^n = \sigma^{m+n},$$

$$(\sigma^m)^n = \sigma^{mn},$$

其中 m, n 为非负整数, 但一般 $(\sigma\tau)^n \neq \sigma^n\tau^n$.

当线性变换 σ 可逆时, 规定:

$\sigma^{-n} = (\sigma^{-1})^n$, 其中 n 为自然数, 因此, 如果 σ 可逆, 对于任意整数 m, n 有

$$\sigma^m \sigma^n = \sigma^{m+n},$$

$$(\sigma^m)^n = \sigma^{mn}.$$

设 $f(x) = a_n x^n + \cdots + a_1 x + a_0 \in F[x]$, σ 是数域 F 上线性空

间 V 的一个线性变换, 规定:

$$f(\sigma) = a_n \sigma^n + \cdots + a_1 \sigma + a_0 \varepsilon,$$

则 $f(\sigma)$ 是线性空间 V 的一个线性变换, 称 $f(\sigma)$ 为线性变换 σ 的多项式.

容易证明: 如果 $f(x), g(x) \in F[x]$, 且

$$h(x) = f(x) + g(x),$$

$$p(x) = f(x)g(x),$$

则

$$h(\sigma) = f(\sigma) + g(\sigma),$$

$$p(\sigma) = f(\sigma)g(\sigma) = g(\sigma)f(\sigma).$$

习 题

1. 判断下列变换是否是线性变换.

(1) 把复数域看成复数域上的线性空间, $\sigma(\alpha) = \bar{\alpha}$ 其中 $\bar{\alpha}$ 为 α 的共轭复数;

(2) 把复数域看成实数域上的线性空间, $\sigma(\alpha) = \bar{\alpha}$ 其中 $\bar{\alpha}$ 为 α 的共轭复数;

(3) 在 F^3 中, $\sigma((x_1, x_2, x_3)) = (x_1^2, x_2 + x_3, x_3^2)$;

(4) 在 F^3 中, $\sigma((x_1, x_2, x_3)) = (\cos x_1, \sin x_2, 0)$;

(5) 在 $F[x]_n$ 中, $\sigma(f(x)) = xf(x)$;

(6) 在 $F[x]$ 中, $\sigma(f(x)) = xf(x)$;

(7) 在 $F[x]_n$ 中, $\sigma(f(x)) = f(x+1) - f(x)$;

(8) 在 $F[x]_n$ 中, $\sigma(f(x)) = f(x_0)$, 其中 $x_0 \in F$ 是一个固定数;

(9) 在线性空间 V 中,

$$\sigma(\alpha) = \alpha_0 + \alpha,$$

其中 α_0 为 V 中固定的向量;

(10) 在 $F^{n \times n}$ 中, $\sigma(Z) = AZA$, 其中 $A \in F^{n \times n}$ 是一个固定的矩

阵.

2. 设 σ 为数域 F 上线性空间 V 的线性变换, $\alpha \in V$, 并且 $\alpha, \sigma(\alpha), \dots, \sigma^{k-1}(\alpha)$ 均不为零向量, 但 $\sigma^k(\alpha) = 0$. 证明: $\alpha, \sigma(\alpha), \dots, \sigma^{k-1}(\alpha)$ 线性无关.

3. 证明, 线性变换 σ 可逆的充分必要条件是 σ 为单满射.

4. 设 $\epsilon_1, \dots, \epsilon_n$ 是数域 F 上 n 维线性空间 V 的一个基, σ 是 V 的一个线性变换. 证明: σ 是可逆的充分必要条件是 $\sigma(\epsilon_1), \dots, \sigma(\epsilon_n)$ 线性无关.

5. 设 $\sigma_1, \dots, \sigma_s$ 为数域 F 上线性空间 V 的 s 个两两不同的线性变换, 那么, 在 V 中存在向量 α , 使 $\sigma_1(\alpha), \dots, \sigma_s(\alpha)$ 也两两不同.

6. 设 σ, τ 是线性变换, 如果 $\sigma\tau - \tau\sigma = \varepsilon$, 这里 ε 为恒等变换, 则

$$\sigma^k \tau - \tau \sigma^k = k\sigma^{k-1},$$

其中 k 为自然数且 $k > 1$.

7. 设 σ, τ 是线性变换, $\sigma^2 = \sigma, \tau^2 = \tau$. 证明:

(1) 若 $(\sigma + \tau)^2 = \sigma + \tau$, 则 $\sigma\tau = 0$;

(2) 若 $\sigma\tau = \tau\sigma$, 则 $(\sigma + \tau - \sigma\tau)^2 = \sigma + \tau - \sigma\tau$.

8. 设 σ 是数域 F 上一维线性空间 V 的一个变换. 证明: σ 是线性变换的充分必要条件是对于任意 $\alpha \in V$, 有

$$\sigma(\alpha) = k\alpha,$$

其中 k 是 F 中固定的一个数.

6.2 线性变换的矩阵

本节的主要内容是: 具体地表示数域 F 上线性空间 V 的一个线性变换 σ . 因此, 必须对 V 的任一向量 α 都能求出 α 在 σ 之下的

象 $\sigma(\alpha)$. 这个问题在一般的线性空间里难于解决,但在有限维线性空间里,这个问题较为容易,而且结果很完美. 本教材只对有限维线性空间的情形进行讨论.

定义 6.2.1 设 V 为数域 F 上的 n 维线性空间, $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 为 V 的一个基, σ 是 V 的一个线性变换.

令 $\sigma(\alpha_i) = \sum_{j=1}^n a_{ji} \alpha_j, i=1, 2, \dots, n$. 即:

$$(\sigma(\alpha_1), \dots, \sigma(\alpha_n)) = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)A,$$

其中

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix},$$

我们称矩阵 A 为线性变换 σ 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 下的矩阵.

例 6.2.1 设 $1, x, \dots, x^{n-1}$ 为数域 F 上 n 维线性空间 $F[x]_n$ 的一个基, σ 为 $F[x]_n$ 的微商变换, 则

$$\sigma(1) = 0 \cdot 1 + 0x + \cdots + 0x^{n-2} + 0x^{n-1},$$

$$\sigma(x) = 1 \cdot 1 + 0x + \cdots + 0x^{n-2} + 0x^{n-1},$$

$$\sigma(x^2) = 0 \cdot 1 + 2x + \cdots + 0x^{n-2} + 0x^{n-1},$$

.....

$$\sigma(x^{n-1}) = 0 \cdot 1 + 0x + \cdots + (n-1)x^{n-2} + 0x^{n-1}.$$

即

$$(\sigma(1), \sigma(x), \dots, \sigma(x^{n-1})) = (1, x, \dots, x^{n-1}) \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & (n-1) \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}.$$

所以, σ 在基 $1, x, \dots, x^{n-1}$ 下的矩阵为: