

4 Matrix 矩阵

所有矩阵运算都是重要数学工具，都有应用场景



数字统治万物。

Number rules the universe.

—— 毕达哥拉斯 (Pythagoras) | 古希腊哲学家、数学家 | 570 ~ 495 BC



- ▶ `numpy.add()` 矩阵加法运算，等同于 `+`
- ▶ `numpy.array()` 构造多维矩阵/数组
- ▶ `numpy.linalg.det()` 计算行列式值
- ▶ `numpy.linalg.inv()` 计算矩阵逆
- ▶ `numpy.linalg.matrix_power()` 计算矩阵幂
- ▶ `numpy.matrix()` 构造二维矩阵，有别于 `numpy.array()`
- ▶ `numpy.multiply()` 矩阵逐项积
- ▶ `numpy.ones()` 生成全 1 矩阵，输入为矩阵形状
- ▶ `numpy.ones_like()` 用来生成和输入矩阵形状相同的全 1 矩阵
- ▶ `numpy.subtract()` 矩阵减法运算，等同于 `-`
- ▶ `numpy.trace()` 计算矩阵迹
- ▶ `numpy.zeros()` 生成零矩阵，输入为矩阵形状
- ▶ `numpy.zeros_like()` 用来生成和输入矩阵形状相同的零矩阵
- ▶ `transpose()` 矩阵转置，比如 `A.transpose()`，等同于 `A.T`

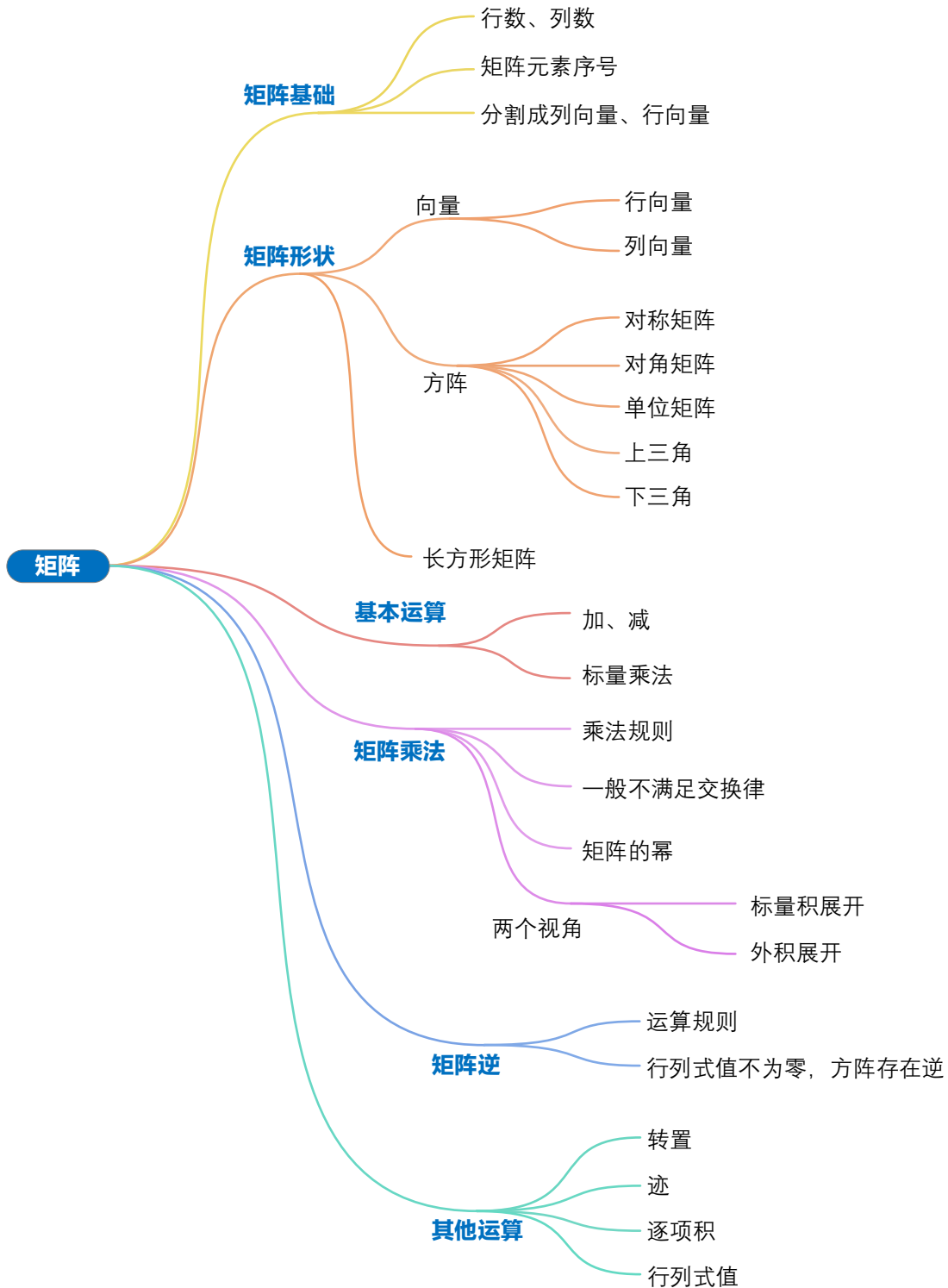
本 PDF 文件为作者草稿，发布目的为方便读者在移动终端学习，终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。

版权归清华大学出版社所有，请勿商用，引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载：<https://github.com/Visualize-ML>

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger：<https://space.bilibili.com/513194466>

欢迎大家批评指教，本书专属邮箱：jiang.visualize.ml@gmail.com



4.1 矩阵：元素按长方型阵列排列

再次强调，矩阵无非就是一个表格！

一般来说，矩阵是由标量组成的矩形阵列。但是，矩阵内的元素不局限于标量，也可以是虚数、符号，乃至代数式、函数、偏导等等。

本书矩阵通常由粗体斜体大写字母表示，比如 \mathbf{X} 、 \mathbf{V} 、 \mathbf{A} 、 \mathbf{B} 等。特别地，我们用 \mathbf{X} 表达样本数据矩阵。

▲ 注意，如果是随机变量构成的列向量，本系列丛书会用希腊字母 $\boldsymbol{\chi}$ ，比如 D 维随机变量 $\boldsymbol{\chi} = [X_1, X_2, \dots, X_D]^T$ 。

如图 1 所示，一个 $n \times D$ (n by capital D) 矩阵 \mathbf{X} ，具体如下：

$$\mathbf{X}_{n \times D} = \begin{bmatrix} x_{1,1} & x_{1,2} & \cdots & x_{1,D} \\ x_{2,1} & x_{2,2} & \cdots & x_{2,D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{n,1} & x_{n,2} & \cdots & x_{n,D} \end{bmatrix} \quad (1)$$

其中， n 是**矩阵行数** (number of rows in the matrix)， D 是**矩阵列数** (number of columns in the matrix)。

从数据角度， n 是样本个数， D 是样本数据特征数。比如，鸢尾花数据集，不考虑标签 (即鸢尾花三大类 setosa、versicolor、virginica)，数据集本身 $n = 150$ ， $D = 4$ 。

➡ 本系列丛书《数学要素》第 1 章专门聊过为什么会选择 n 和 D 这两个字母，这里就不再重复。

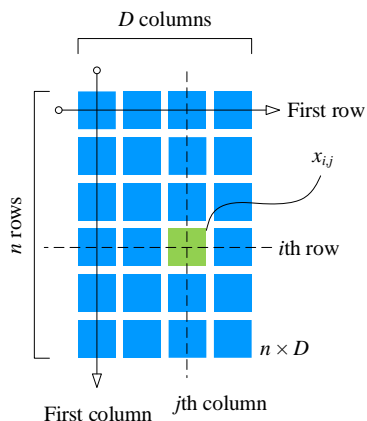


图 1. $n \times D$ 矩阵 \mathbf{X}

矩阵构造

矩阵 \mathbf{X} 中，**元素** (element) $x_{i,j}$ 被称作 (i, j) 元素 (ij entry 或 ij element)。 $x_{i,j}$ 出现在 i 行 j 列 (appears in row i and column j)。

⚠ 注意 i 和 j 的先后次序，先说行，再说列。

如图 2 所示，矩阵 \mathbf{X} 可以看做是由一系列行向量或列向量按照一定规则构造而成。比如，矩阵 \mathbf{X} 可以写成一组上下叠放的行向量：

$$\mathbf{X}_{n \times D} = \begin{bmatrix} \mathbf{x}^{(1)} \\ \mathbf{x}^{(2)} \\ \vdots \\ \mathbf{x}^{(n)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{1,1} & x_{1,2} & \cdots & x_{1,D} \\ x_{2,1} & x_{2,2} & \cdots & x_{2,D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{n,1} & x_{n,2} & \cdots & x_{n,D} \end{bmatrix} \quad (2)$$

其中，行向量 $\mathbf{x}^{(i)}$ 为矩阵 \mathbf{X} 第 i 行，具体为：

$$\mathbf{x}^{(i)} = [x_{i,1} \quad x_{i,2} \quad \cdots \quad x_{i,D}] \quad (3)$$

重要的事情多说几遍，以鸢尾花数据集为例，它的每一行代表一朵花。

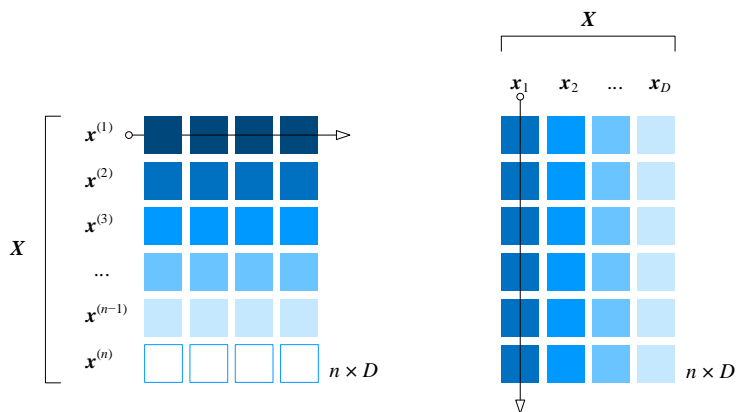


图 2. 矩阵可以看做是由行向量或列向量构造

矩阵 \mathbf{X} 也可以写成一组左右放置的列向量：

$$\mathbf{X}_{n \times D} = [\mathbf{x}_1 \quad \mathbf{x}_2 \quad \cdots \quad \mathbf{x}_D] = \begin{bmatrix} x_{1,1} & x_{1,2} & \cdots & x_{1,D} \\ x_{2,1} & x_{2,2} & \cdots & x_{2,D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{n,1} & x_{n,2} & \cdots & x_{n,D} \end{bmatrix} \quad (4)$$

其中，列向量 \mathbf{x}_j 为矩阵 \mathbf{X} 第 j 列：

$$\mathbf{x}_j = \begin{bmatrix} x_{1,j} \\ x_{2,j} \\ \vdots \\ x_{n,j} \end{bmatrix} \quad (5)$$

还是以鸢尾花数据集为例，它的每一列代表一个特征，比如花萼长度。

▲ 再次强调，一般情况，本书默认向量为列向量，除非具体说明。

实际上，上述思路是用纵线或横线将矩阵划分成分块矩阵 (block matrix)。



分块矩阵有助于简化矩阵运算，本书第 6 章将深入介绍分块矩阵相关内容。



Bk4_Ch4_01.py 用不同方式构造矩阵。

▲ 注意，`numpy.matrix()` 和 `numpy.array()` 都可以构造矩阵。但是两者结果有显著区别。

`numpy.matrix()` 产生的数据类型是严格的 2 维 `<class 'numpy.matrix'>`；而 `numpy.array()` 产生的数据可以是 1 维、2 维、乃至 n 维，类型统称为 `<class 'numpy.ndarray'>`。此外，在乘法和乘幂运算时，这两种不同方式构造的矩阵也会有明显差别，本章后续将逐步介绍。

4.2 矩阵形状：每种形状都有特殊用途

矩阵形状对于矩阵运算至关重要。本书之前介绍的行向量 (row vector) 和列向量 (column vector) 也是特殊形状的矩阵。稍作回顾，行向量可以看做一行多列的矩阵，列向量是一列多行矩阵。

图 3 总结几种常见矩阵形状，本节逐一讲解。

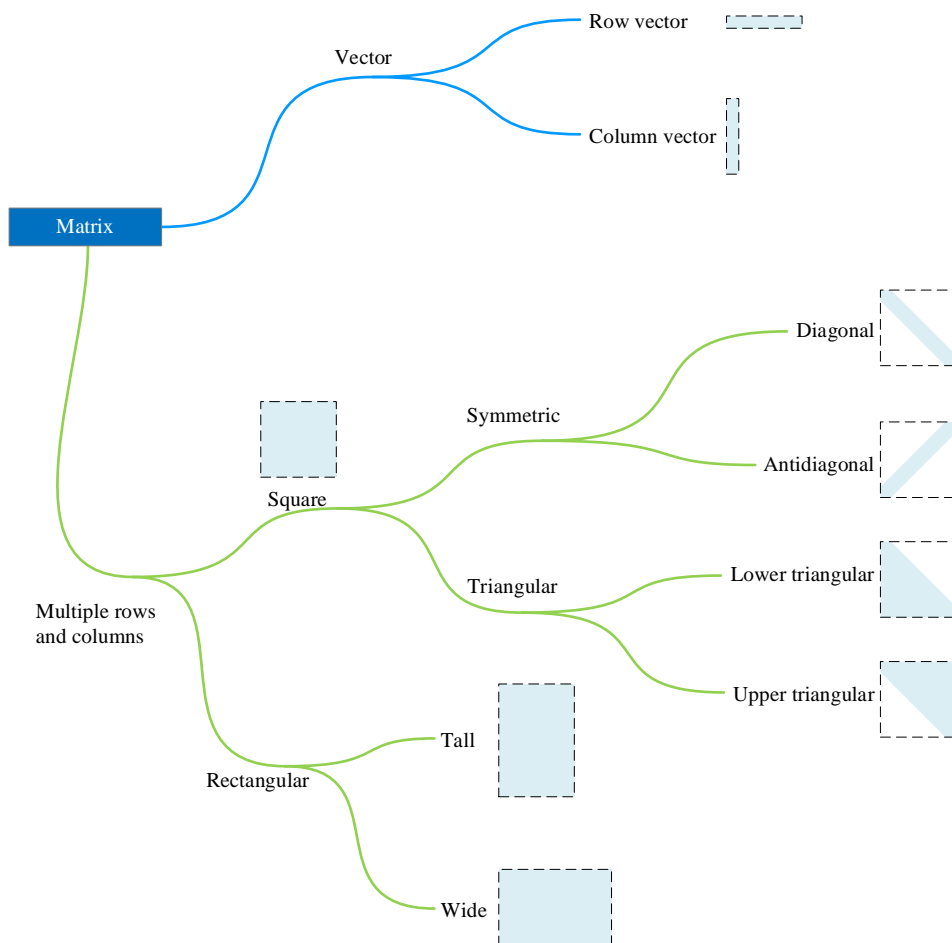


图 3. 几种常见矩阵形状

方阵

方阵 (square matrix) 指的是行列数相等的矩阵。 $n \times n$ 矩阵被称作 **n 阶方阵** (n-square matrix)。

对称矩阵 (symmetric matrix) 是一种特殊方阵。对阵矩阵的右上和左下方向元素以**主对角线** (main diagonal) 镜像对称。主对角线和**副对角线** (antidiagonal, secondary diagonal, minor diagonal) 的位置如图 4 所示。

对称矩阵**转置** (transpose) 结果为本身，比如满足下式的矩阵 A 便是对称矩阵：

$$A = A^T \quad (6)$$

本章后续将详细介绍转置运算。

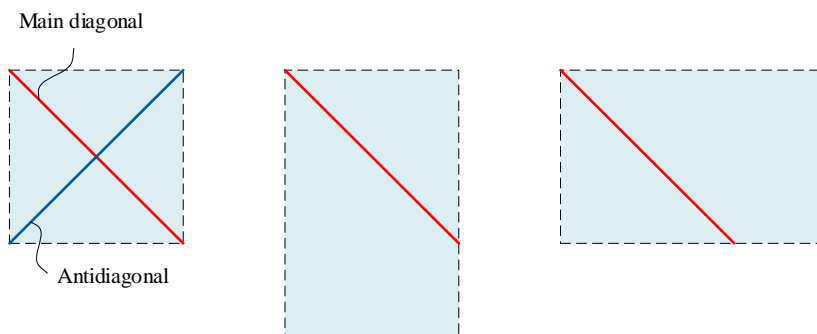


图 4. 主对角线和副对角线

对角矩阵

对角矩阵 (diagonal matrix) 是主对角线之外的元素皆为 0 (its non-diagonal entries of a square matrix are all zero) 的矩阵，比如下例：

$$A_{n \times n} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix} \quad (7)$$

图 5 比较对称矩阵和对角矩阵。

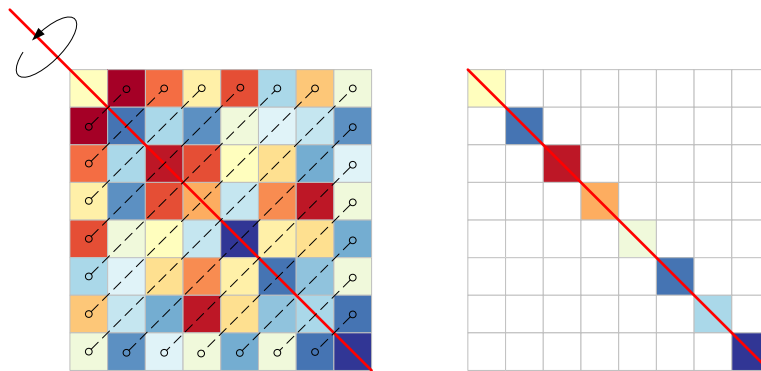


图 5. 对称矩阵和对角矩阵之间关系

⚠ 请大家注意，不加说明时，本书中的对角矩阵都是方阵。

但是，对角矩阵也可以是长方形矩阵，比如如下两例：

$$\begin{bmatrix} 1 & & \\ & 2 & \\ & & 3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \quad (8)$$

副对角矩阵 (anti-diagonal matrix) 是副对角线之外元素皆为 0 的矩阵。

本书还常用 `diag()` 函数。如图 6 所示, `diag(A)` 提取矩阵 A 主对角线元素, 结果为列向量。此外, `diag(a)` 将向量 a 展成对角阵方 D , D 主对角线元素依次为向量 a 元素。

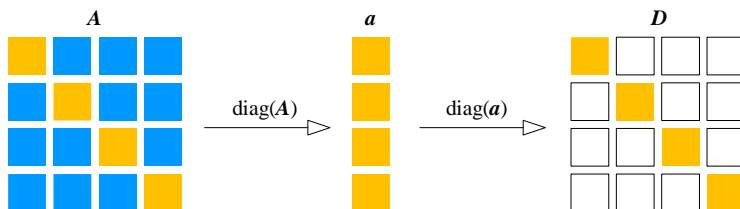
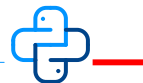


图 6. `diag()` 函数

Python 中, 完成 `diag()` 函数为 `numpy.diag()`。注意, `numpy.diag(A)` 提取矩阵 A 对角线元素, 结果为一维数组。结果虽然形似行向量, 但是严格来说它并不是行向量。



Bk4_Ch4_02.py 展示如何使用 `numpy.diag()`。

单位矩阵

单位矩阵 (identity matrix) 是一种特殊对角矩阵。 n 阶单位矩阵 (n -square identity matrix) 的特点是 $n \times n$ 方阵对角线上的元素为 1, 其他为 0。本书中, 单位矩阵用 I 来表达:

$$I_{n \times n} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} \quad (9)$$

也有很多文献用 E 代表单位矩阵。本书的 E 用来代表**标准正交基** (standard basis)。

三角矩阵

三角矩阵 (triangular matrix) 也是特殊的方阵。如果方阵对角线以下元素均为零, 这个矩阵被称作**上三角矩阵** (upper triangular matrix):

$$\mathbf{U}_{n \times n} = \begin{bmatrix} u_{1,1} & u_{1,2} & \dots & u_{1,n} \\ 0 & u_{2,2} & \dots & u_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & u_{n,n} \end{bmatrix} \quad (10)$$

如果方阵对角线以上元素均为零，这个矩阵被称作**下三角矩阵** (lower triangular matrix):

$$\mathbf{L}_{n \times n} = \begin{bmatrix} l_{1,1} & 0 & \dots & 0 \\ l_{2,1} & l_{2,2} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ l_{n,1} & l_{n,2} & \dots & l_{n,n} \end{bmatrix} \quad (11)$$

提一嘴，如果矩阵 \mathbf{A} 为**可逆矩阵** (invertible matrix, non-singular matrix)， \mathbf{A} 可以通过 LU 分解变成一个下三角矩阵 \mathbf{L} 与一个上三角矩阵 \mathbf{U} 的乘积。



本书第 11 ~ 16 章将介绍包括 LU 分解在内的各种常见矩阵分解。

长方形矩阵

长方形矩阵 (rectangular matrix) 是指行数和列数不相等的矩阵，可以是“细高”或“宽矮”。常见的数据矩阵几乎都是“细高”长方形矩阵，形状类似图 1。

计算时，长方形矩阵的形状并不“友好”。图 7 所示为将细高数据矩阵 \mathbf{X} 变成两个不同方阵的矩阵乘法运算过程。得到的结果叫**格拉姆矩阵** (Gram matrix)，本书后文很多内容都和格拉姆矩阵有关。 $\mathbf{X}^T \mathbf{X}$ 相当于对 \mathbf{X} “平方”。

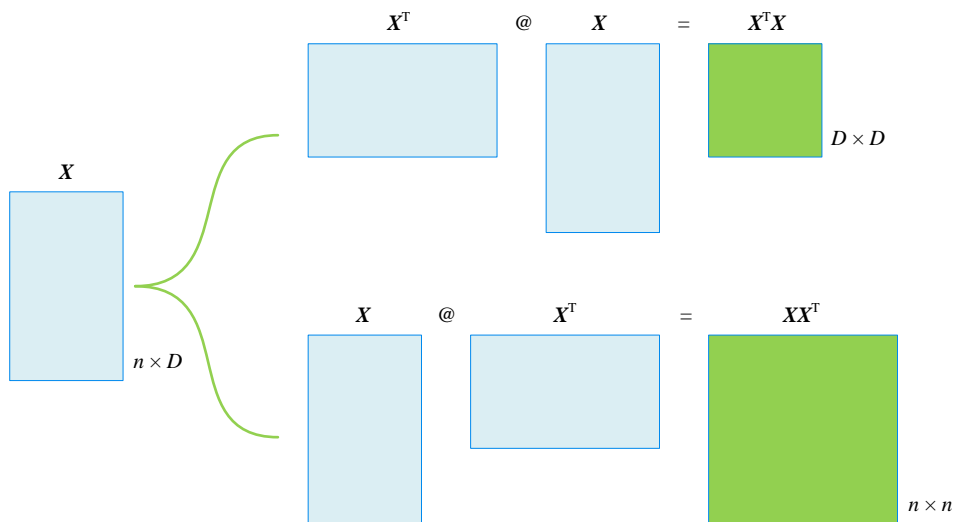


图 7. 将长方形矩阵变成方阵

多说一嘴，处理长方形矩阵有一个利器，这就是宇宙无敌的**奇异值分解** (Singular Value Decomposition, SVD)，也称 SVD 分解。SVD 分解可以说是最重要的矩阵分解，没有之一。请大家格外关注本书第 15、16 章。

4.3 基本运算：加减和标量乘法

矩阵加减

两个相同大小的矩阵 A 和 B 相加，指的是把这两个矩阵对应位置元素分别相加，具体如下：

$$A_{m \times n} + B_{m \times n} = \begin{bmatrix} a_{1,1} + b_{1,1} & a_{1,2} + b_{1,2} & \dots & a_{1,n} + b_{1,n} \\ a_{2,1} + b_{2,1} & a_{2,2} + b_{2,2} & \dots & a_{2,n} + b_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m,1} + b_{m,1} & a_{m,2} + b_{m,2} & \dots & a_{m,n} + b_{m,n} \end{bmatrix}_{m \times n} \quad (12)$$

矩阵**加法交换律** (commutative property) 指的是：

$$A + B = B + A \quad (13)$$

矩阵**加法结合律** (associative property) 指的是：

$$A + B + C = A + (B + C) = (A + B) + C \quad (14)$$

矩阵减法的运算规则和加法一致。

零矩阵

丛书用 O 表示元素全为 0 的矩阵，即**零矩阵** (zero matrix)。

零矩阵具有以下性质：

$$A + O = O + A = A \quad (15)$$

`numpy.zeros()` 用来生成零矩阵，输入为矩阵形状；`numpy.zeros_like()` 用来生成和输入矩阵形状相同的零矩阵。

▲ 注意，零矩阵 O 参与任何矩阵运算时，请格外考察 O 的形状。

类似地，`numpy.ones()` 可以生成全 1 矩阵，输入为矩阵形状；`numpy.ones_like()` 用来生成和输入矩阵形状相同的全 1 矩阵。



Bk4_Ch4_03.py 介绍如何完成矩阵加减法运算。

矩阵标量乘法

当矩阵乘以某一标量时，矩阵的每一个元素均乘以该标量。这种运算叫做**标量乘法** (scalar multiplication)。

标量 k 和矩阵 \mathbf{X} 的乘积 (the product of the matrix \mathbf{X} by a scalar k) 记做 $k\mathbf{X}$ ：

$$k\mathbf{X} = \begin{bmatrix} k \cdot x_{1,1} & k \cdot x_{1,2} & \cdots & k \cdot x_{1,D} \\ k \cdot x_{2,1} & k \cdot x_{2,2} & \cdots & k \cdot x_{2,D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ k \cdot x_{n,1} & k \cdot x_{n,2} & \cdots & k \cdot x_{n,D} \end{bmatrix} \quad (16)$$

注意，标量 k 字母为小写、斜体。



Bk4_Ch4_04.py 展示如何进行矩阵标量乘法。

4.4 广播原则

NumPy 中的矩阵加减运算常常使用**广播原则** (broadcasting)。当两个数组的形状并不相同的时候，可以通过广播原则扩展数组的方法来实现相加、相减等操作。

矩阵和标量之和

图 8 所示为，一个矩阵 \mathbf{A} 和标量 k 之和，相当于矩阵 \mathbf{A} 的每一个元素加 k 。比如，

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} + 2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 2 \\ 2 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+2 & 2+2 \\ 3+2 & 4+2 \\ 5+2 & 6+2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{bmatrix} \quad (17)$$

上述运算规则也适用于减法。

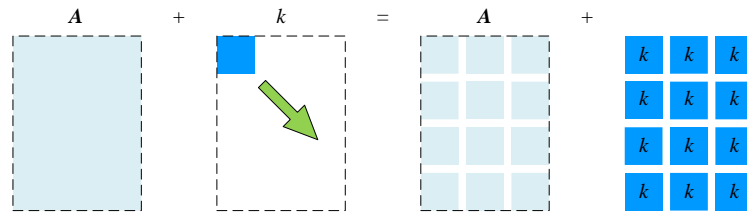


图 8. 广播原则，矩阵加标量

矩阵和列向量之和

一个矩阵 A 和列向量 c 相加，前提是的 A 行数和 c 行数相同。

如图 9 所示，矩阵 A 和列向量 c 相加，相当于 A 的每一列和 c 相加。另外一个视角，列向量 c 首先自我复制，左右排列得到和 A 形状相同的矩阵，再和 A 相加。

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+3 & 2+3 \\ 3+2 & 4+2 \\ 5+1 & 6+1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 5 \\ 5 & 6 \\ 6 & 7 \end{bmatrix} \quad (18)$$

上述规则也同样适用于减法。

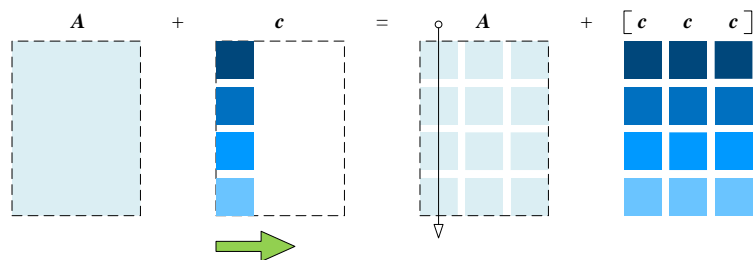


图 9. 广播原则，矩阵加列向量

矩阵和行向量之和

同理，一个矩阵 A 和行向量 r 相加，前提是的 A 列数和 r 列数相同。如图 10 所示，矩阵 A 和行向量 r 相加，相当于 A 的每一行和 r 相加。

另外一个视角，行向量 r 首先自我复制，上下叠加得到和 A 形状相同的矩阵，再和 A 相加：

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+2 & 2+1 \\ 3+2 & 4+1 \\ 5+2 & 6+1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 5 & 5 \\ 7 & 7 \end{bmatrix} \quad (19)$$

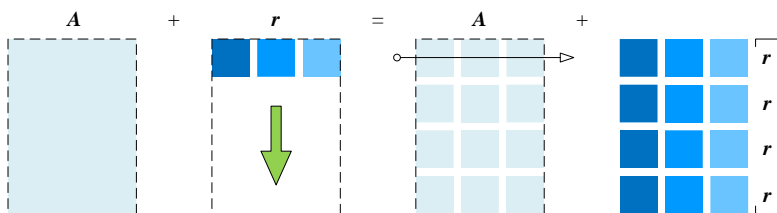


图 10. 广播原则，矩阵加行向量

列向量和行向量之和

利用广播原则，列向量可以和行向量相加。

如图 11 所示，列向量 c 自我复制，左右排列得到矩阵的列数和 r 列数一致；行向量 r 自我复制，上下叠加得到矩阵和 c 的行数一致。然后完成加法运算，

$$\begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3+2 & 3+1 \\ 2+2 & 2+1 \\ 1+2 & 1+1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 4 \\ 4 & 3 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} \quad (20)$$

调转行、列向量顺序，不影响结果。

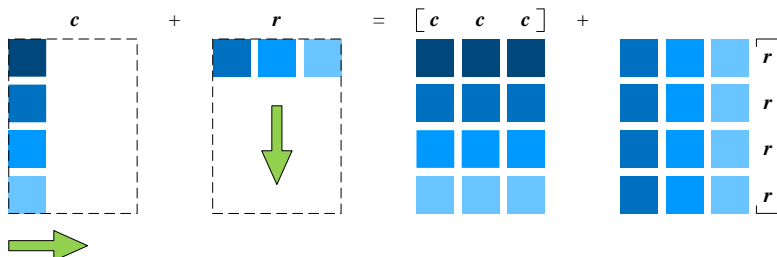


图 11. 广播原则，列向量加行向量



Bk4_Ch4_05.py 完成上述所示广播原则计算。此外，请大家把加号改成减号，验证广播原则在减法上的运算。

4.5 矩阵乘法：线性代数的核心运算规则

法国数学家，**雅克·菲利普·玛丽·比奈** (Jacques Philippe Marie Binet) 在 1812 年首先提出矩阵乘法运算规则。

毫不夸张地说，**矩阵乘法** (matrix multiplication) 在各种矩阵运算中居于核心地位，规则本身就是人类一项伟大创造！

矩阵 A 的列数等于矩阵 B 的行数， A 和 B 两个矩阵可以相乘。如果，矩阵 A 的形状是 $n \times D$ ，矩阵 B 的形状是 $D \times m$ ，两个矩阵的乘积 $C = AB$ 的形状是 $n \times m$ ：

$$C_{n \times m} = A_{n \times D} B_{D \times m} = A_{n \times D} @ B_{D \times m} = \begin{bmatrix} c_{1,1} & c_{1,2} & \cdots & c_{1,m} \\ c_{2,1} & c_{2,2} & \cdots & c_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{n,1} & c_{n,2} & \cdots & c_{n,m} \end{bmatrix} \quad (21)$$

其中，

$$A_{n \times D} = \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,D} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \cdots & a_{2,D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,1} & a_{n,2} & \cdots & a_{n,D} \end{bmatrix}, \quad B_{D \times m} = \begin{bmatrix} b_{1,1} & b_{1,2} & \cdots & b_{1,m} \\ b_{2,1} & b_{2,2} & \cdots & b_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{D,1} & b_{D,2} & \cdots & b_{D,m} \end{bmatrix} \quad (22)$$

为了配合 NumPy 计算，丛书利用 @ 表达矩阵乘法运算符。

矩阵乘法规则

C 的 (i, j) 元素通过 A 第 i 行元素分别乘以 B 的第 j 列元素，再求和得到：

$$c_{i,j} = a_{i,1}b_{1,j} + a_{i,2}b_{2,j} + \dots + a_{i,D}b_{D,j} \quad (23)$$

用矩阵 (向量也是特殊矩阵) 乘法来表达上式，即，

$$c_{i,j} = \mathbf{a}^{(i)} \mathbf{b}_j \quad (24)$$

其中， $\mathbf{a}^{(i)}$ 是 A 第 i 行元素构成的行向量， \mathbf{b}_j 是 B 的第 j 列元素构成的列向量。它俩的元素个数都是 D 个。这是理解矩阵乘法的第一视角，下一节我们会从两个不同视角来看矩阵乘法。



本书在第 6 章讲解分块矩阵时会介绍更多矩阵乘法视角。

(24) 也可以写成两个列向量的向量内积，即，

$$c_{i,j} = \mathbf{a}^{(i)\text{T}} \cdot \mathbf{b}_j = \langle \mathbf{a}^{(i)\text{T}}, \mathbf{b}_j \rangle \quad (25)$$

图 12 所示为矩阵乘法规则示意图。

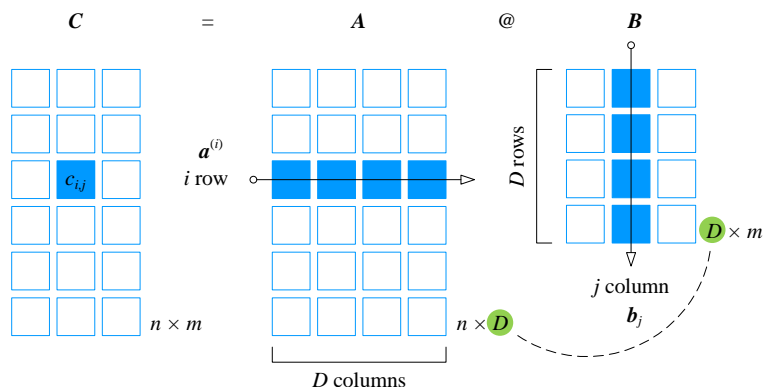


图 12. 矩阵乘法规则

一般情况，矩阵乘法不满足交换律：

$$AB \neq BA \quad (26)$$



本书在第 8 章将通过几何变换角度解释为什么矩阵乘法一般不满足交换律。

另外，请大家注意以下矩阵乘法规则：

$$\begin{aligned} ABC &= A(BC) = (AB)C \\ k(AB) &= (kA)B = A(kB) = (AB)k \\ A(B+C) &= AB + AC \end{aligned} \quad (27)$$



Bk4_Ch4_06.py 介绍如何借助 Numpy 完成矩阵乘法运算。



值得注意的是，对于两个由 `numpy.array()` 产生的数据，使用 `*` 相乘，得到的乘积是对应元素分别相乘，广播法则有效；而两个由 `numpy.matrix()` 产生的 2 维矩阵，使用 `*` 相乘，则得到结果等同于 `@`。如果，分别由 `numpy.array()` 和 `numpy.matrix()` 产生的数据，使用 `*` 相乘，则等同于 `@`。请大家运行 Bk4_Ch4_07.py 给出的三个乘法例子，自行比较结果。

矩阵的幂

n 阶方阵 (n -square matrix) A 的**矩阵的幂** (powers of matrices) 为：

$$\begin{aligned}
 A^0 &= I \\
 A^1 &= A \\
 A^2 &= AA \\
 A^{n+1} &= A^n A
 \end{aligned}
 \tag{28}$$



Bk4_Ch4_08.py 展示如何计算矩阵幂。



乘幂运算符**对 `numpy.array()` 和 `numpy.matrix()` 生成的数据有不同的运算规则。`numpy.matrix()` 生成矩阵 A, `A**2`, 是矩阵乘幂; `numpy.array()` 生成的矩阵 B, `B**2` 是对矩阵 B 元素分别平方。请大家比较 Bk4_Ch4_09.py 给出的两个例子。

4.6 两个视角解剖矩阵乘法

为了更好地理解矩阵乘法, 我们用两个 2×2 矩阵相乘来讲解:

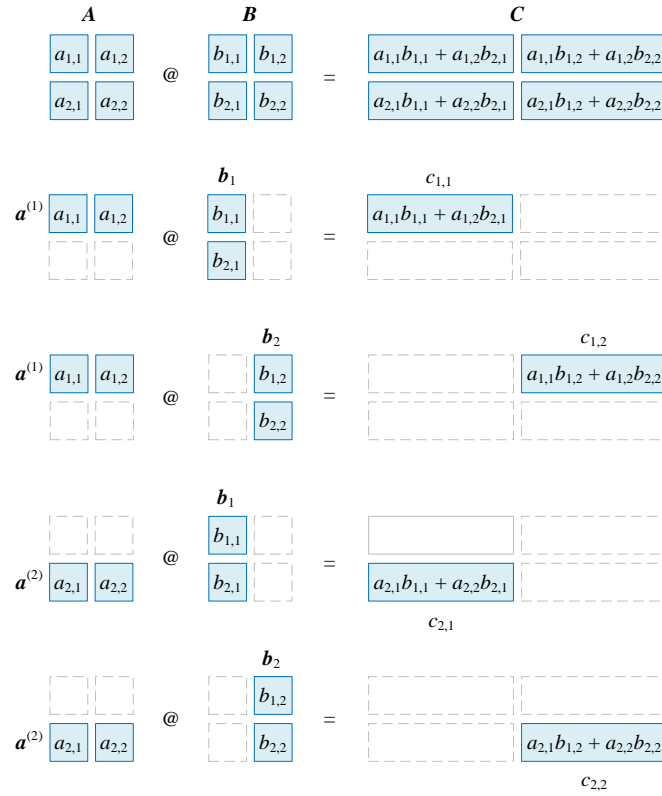
$$\begin{aligned}
 AB &= A @ B \\
 &= \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} \\ a_{2,1} & a_{2,2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{1,1} & b_{1,2} \\ b_{2,1} & b_{2,2} \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} a_{1,1}b_{1,1} + a_{1,2}b_{2,1} & a_{1,1}b_{1,2} + a_{1,2}b_{2,2} \\ a_{2,1}b_{1,1} + a_{2,2}b_{2,1} & a_{2,1}b_{1,2} + a_{2,2}b_{2,2} \end{bmatrix}
 \end{aligned}
 \tag{29}$$

图 13 所示为两个 2×2 矩阵相乘如何得到结果的每一个元素。

下面, 我们从两个视角来剖析矩阵乘法。



这部分内容虽然在本系列丛书《数学要素》一册已经讲过一遍, 为了加强大家对矩阵乘法理解, 请学过的大家也耐心把本节内容扫读一遍。

图 13. 矩阵乘法规则，两个 2×2 矩阵相乘为例

第一视角

第一视角是矩阵运算的常规视角，也叫做标量积展开。

如图 13 所示，矩阵乘法 AB 中，位于左侧的 A 写成一组行向量；位于右侧的 B 写成一组列向量。

A 的第 i 行 $a^{(i)}$ 乘以 B 的第 j 列 b_j ，得到乘积 C 的 (i, j) 元素 c_{ij} ：

$$\begin{aligned}
 AB = A @ B &= \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} \\ a_{2,1} & a_{2,2} \end{bmatrix}_{2 \times 2} @ \begin{bmatrix} b_{1,1} \\ b_{2,1} \end{bmatrix}_{2 \times 1} \begin{bmatrix} b_{1,2} \\ b_{2,2} \end{bmatrix}_{2 \times 1} \\
 &= \begin{bmatrix} a^{(1)} \\ a^{(2)} \end{bmatrix}_{2 \times 1} [b_1 \quad b_2]_{1 \times 2} = \begin{bmatrix} a^{(1)}b_1 & a^{(1)}b_2 \\ a^{(2)}b_1 & a^{(2)}b_2 \end{bmatrix}_{2 \times 2} \\
 &= \begin{bmatrix} a_{1,1}b_{1,1} + a_{1,2}b_{2,1} & a_{1,1}b_{1,2} + a_{1,2}b_{2,2} \\ a_{2,1}b_{1,1} + a_{2,2}b_{2,1} & a_{2,1}b_{1,2} + a_{2,2}b_{2,2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{1,1} & c_{1,2} \\ c_{2,1} & c_{2,2} \end{bmatrix}
 \end{aligned} \tag{30}$$

第二视角

矩阵乘法的第二视角叫做外积展开。

本 PDF 文件为作者草稿，发布目的为方便读者在移动终端学习，终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。

版权归清华大学出版社所有，请勿商用，引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载：<https://github.com/Visualize-ML>

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger：<https://space.bilibili.com/513194466>

欢迎大家批评指教，本书专属邮箱：jiang.visualize.ml@gmail.com

将矩阵乘法 AB 中，位于左侧的 A 写成一组列向量；位于右侧的 B 写成一组行向量。如下所示，我们把 AB 展开写成矩阵加法：

$$\begin{aligned}
 AB &= A @ B = \begin{bmatrix} a_{1,1} \\ a_{2,1} \end{bmatrix}_{2 \times 1} \begin{bmatrix} a_{1,2} \\ a_{2,2} \end{bmatrix}_{2 \times 1} \begin{bmatrix} b_{1,1} & b_{1,2} \\ b_{2,1} & b_{2,2} \end{bmatrix}_{1 \times 2} \\
 &= \begin{bmatrix} a_1 & a_2 \end{bmatrix}_{1 \times 2} \begin{bmatrix} b^{(1)} \\ b^{(2)} \end{bmatrix}_{2 \times 1} = a_1 b^{(1)} + a_2 b^{(2)} = \begin{bmatrix} a_{1,1} \\ a_{2,1} \end{bmatrix}_{2 \times 1} @ \begin{bmatrix} b_{1,1} & b_{1,2} \end{bmatrix}_{1 \times 2} + \begin{bmatrix} a_{1,2} \\ a_{2,2} \end{bmatrix}_{2 \times 1} @ \begin{bmatrix} b_{2,1} & b_{2,2} \end{bmatrix}_{1 \times 2} \quad (31) \\
 &= \begin{bmatrix} a_{1,1}b_{1,1} & a_{1,1}b_{1,2} \\ a_{2,1}b_{1,1} & a_{2,1}b_{1,2} \end{bmatrix}_{2 \times 2} + \begin{bmatrix} a_{1,2}b_{2,1} & a_{1,2}b_{2,2} \\ a_{2,2}b_{2,1} & a_{2,2}b_{2,2} \end{bmatrix}_{2 \times 2} \\
 &= \begin{bmatrix} a_{1,1}b_{1,1} + a_{1,2}b_{2,1} & a_{1,1}b_{1,2} + a_{1,2}b_{2,2} \\ a_{2,1}b_{1,1} + a_{2,2}b_{2,1} & a_{2,1}b_{1,2} + a_{2,2}b_{2,2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{1,1} & c_{1,2} \\ c_{2,1} & c_{2,2} \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$



矩阵乘法极其重要，本书第 5、6 章还将深入探讨矩阵乘法，并介绍更多视角。

4.7 转置：绕主对角线镜像

矩阵的行列互换得到的新矩阵的操作为**矩阵转置** (matrix transpose)。

如图 14 所示，一个 $n \times D$ 矩阵 A 转置得到 $D \times n$ 矩阵 B ，整个过程相当于矩阵 A 绕主对角线镜像。矩阵 A 的转置 (the transpose of a matrix A) 记作 A^T 或 A' 。

▲ 注意，为了和求导记号区分，本书仅采用 A^T 记法。

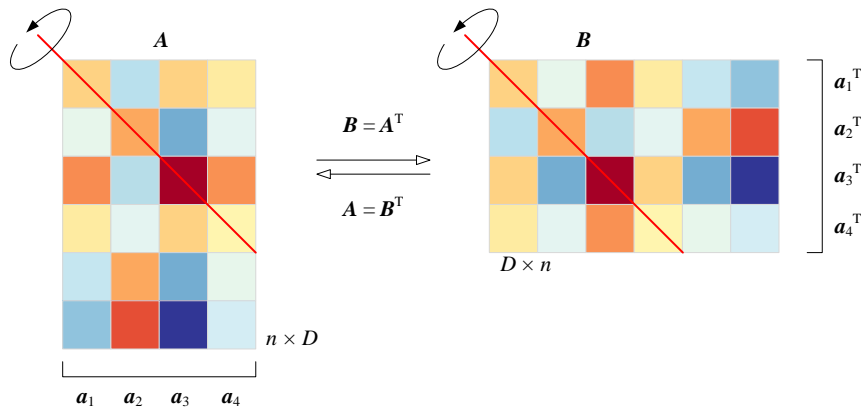


图 14. 矩阵转置

如图 14 所示，将矩阵 A 写成一组列向量：

$$\mathbf{A} = [\mathbf{a}_1 \quad \mathbf{a}_2 \quad \mathbf{a}_3 \quad \mathbf{a}_4] \quad (32)$$

矩阵 \mathbf{A} 转置 \mathbf{A}^T 可以展开写作：

$$\mathbf{A}^T = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1^T \\ \mathbf{a}_2^T \\ \mathbf{a}_3^T \\ \mathbf{a}_4^T \end{bmatrix} \quad (33)$$

如上文所述，一个 $n \times D$ 矩阵 \mathbf{A} 转置结果为自身，则称 \mathbf{A} **对称** (symmetric)：

$$\mathbf{A} = \mathbf{A}^T \quad (34)$$

列向量和自身的张量积就是对称矩阵，比如 $\mathbf{a} \otimes \mathbf{a}$ 。

矩阵转置如下几个重要性质值得大家重视：

$$\begin{aligned} (\mathbf{A}^T)^T &= \mathbf{A} \\ (\mathbf{A} + \mathbf{B})^T &= \mathbf{A}^T + \mathbf{B}^T \\ (k\mathbf{A})^T &= k\mathbf{A}^T \\ (\mathbf{AB})^T &= \mathbf{B}^T \mathbf{A}^T \\ (\mathbf{ABC})^T &= \mathbf{C}^T \mathbf{B}^T \mathbf{A}^T \\ (\mathbf{A}_1 \mathbf{A}_2 \mathbf{A}_3 \cdots \mathbf{A}_k)^T &= \mathbf{A}_k^T \cdots \mathbf{A}_3^T \mathbf{A}_2^T \mathbf{A}_1^T \end{aligned} \quad (35)$$

等长列向量 \mathbf{a} 和 \mathbf{b} 的标量积等价于 \mathbf{a} 的转置乘 \mathbf{b} ，或 \mathbf{b} 的转置乘 \mathbf{a} ：

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a} = \langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle = \mathbf{a}^T \mathbf{b} = \mathbf{b}^T \mathbf{a} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \cdots + a_n b_n \quad (36)$$

\mathbf{a} 的模 (L^2 范数) 也可以写成 \mathbf{a} 转置乘自身，再开方：

$$\|\mathbf{a}\|_2^2 = \mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = \langle \mathbf{a}, \mathbf{a} \rangle = \sqrt{\mathbf{a}^T \mathbf{a}} \Rightarrow \|\mathbf{a}\| = \sqrt{\mathbf{a} \cdot \mathbf{a}} = \sqrt{\langle \mathbf{a}, \mathbf{a} \rangle} = \sqrt{\mathbf{a}^T \mathbf{a}} \quad (37)$$



Bk4_Ch4_10.py 计算矩阵转置。

4.8 矩阵逆：相当于除法运算

方阵 \mathbf{A} 如果**可逆** (invertible)，仅当存在矩阵 \mathbf{B} 使得：

$$\mathbf{AB} = \mathbf{BA} = \mathbf{I} \quad (38)$$

本 PDF 文件为作者草稿，发布目的为方便读者在移动终端学习，终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。

版权归清华大学出版社所有，请勿商用，引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载：<https://github.com/Visualize-ML>

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger：<https://space.bilibili.com/513194466>

欢迎大家批评指教，本书专属邮箱：jiang.visualize.ml@gmail.com

矩阵 A 的逆 (inverse) 写作 A^{-1} 。矩阵可逆 (invertible) 也称非奇异 (non-singular)；否则就称矩阵不可逆 (non-invertible)，或称奇异 (singular)。

请大家注意以下和矩阵逆有关的运算规则：

$$\begin{aligned}(A^T)^{-1} &= (A^{-1})^T \\ (AB)^{-1} &= B^{-1}A^{-1} \\ (ABC)^{-1} &= C^{-1}B^{-1}A^{-1} \\ (kA)^{-1} &= \frac{1}{k}A^{-1}\end{aligned}\tag{39}$$

其中，假设 A 、 B 、 C 、 AB 和 ABC 逆存在。

一般情况，

$$(A+B)^{-1} \neq A^{-1} + B^{-1}\tag{40}$$

特别地，对于任意 2×2 矩阵 A ：

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}\tag{41}$$

矩阵 A 的逆 A^{-1} 可以通过下式获得，

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{|A|} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}\tag{42}$$

其中

$$|A| = ad - bc\tag{43}$$

$|A|$ 被称作矩阵 A 行列式 (determinant)。

▲ 注意，行列式值 $|A|$ 不为 0 时，矩阵 A 才存在逆。本章后续将详细讲解行列式值计算。

若下式成立，方阵 A 是正交矩阵 (orthogonal matrix)：

$$A^T = A^{-1} \Rightarrow A^T A = I\tag{44}$$



本书第 9、10 章将深入探讨正交矩阵的性质和应用，本节不做展开。



Bk4_Ch4_11.py 展示用 Numpy 库函数 `numpy.linalg.inv()` 计算矩阵逆。



注意，对于 `numpy.matrix()` 产生的矩阵 A ，可以通过 `A.I` 计算矩阵 A 的逆，比如 `Bk4_Ch4_12.py` 给出的例子。但是，这一方法不能使用在 `numpy.array()` 生成的矩阵。`numpy.array()` 生成的矩阵求逆，可以使用 `numpy.linalg.inv()`。

4.9 迹：主对角元素之和

$n \times n$ 矩阵 A 的迹 (trace) 为其主对角线元素之和：

$$\text{tr}(A) = \sum_{i=1}^n a_{i,i} = a_{1,1} + a_{2,2} + \cdots + a_{n,n} \quad (45)$$

举个例子，

$$\text{tr}(A) = \text{tr} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 3 & 2 & 4 \\ -2 & 0 & 3 \end{pmatrix} = 1 + 2 + 3 = 6 \quad (46)$$



`Bk4_Ch4_13.py` 介绍如何计算矩阵的迹。

请大家注意以下有关矩阵迹的性质：

$$\begin{aligned} \text{tr}(A+B) &= \text{tr}(A) + \text{tr}(B) \\ \text{tr}(kA) &= k \cdot \text{tr}(A) \\ \text{tr}(A^T) &= \text{tr}(A) \\ \text{tr}(AB) &= \text{tr}(BA) \end{aligned} \quad (47)$$

注意，上式假设 AB 和 BA 两个乘法都存在。



本系列丛书后续会介绍椭圆可以用来表达协方差矩阵 (covariance matrix)。举个例子，给定一个协方差矩阵为：

$$\Sigma = \begin{bmatrix} 2.5 & 1.5 \\ 1.5 & 2.5 \end{bmatrix} \quad (48)$$

图 15 左图就是代表上述协方差矩阵的椭圆，即旋转椭圆。

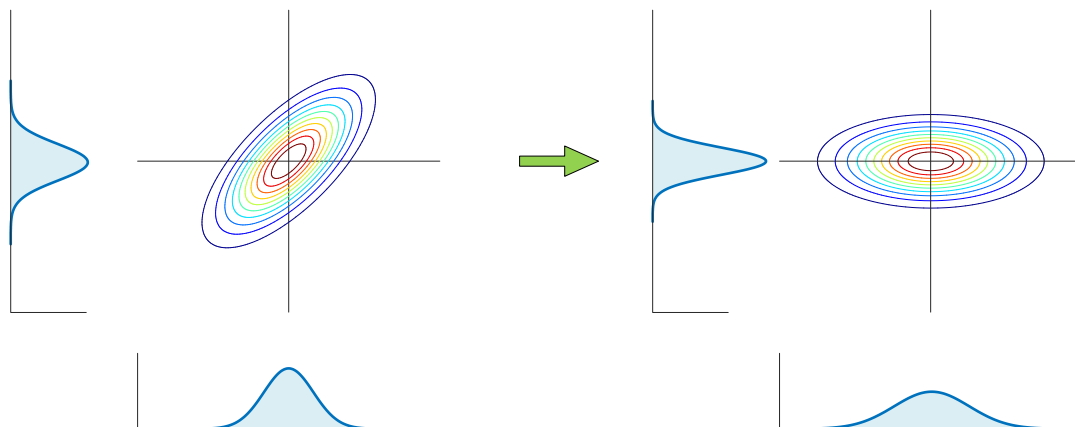


图 15. 协方差矩阵和椭圆关系

经过旋转操作，椭圆的长轴和横轴重合，得到图 15 右图椭圆，即正椭圆，对应的协方差矩阵为：

$$\Sigma_{\text{rotated}} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (49)$$

相信大家已经注意到，两个协方差矩阵的迹相同，都是 5，即：

$$\text{tr}(\Sigma) = 2.5 + 2.5 = \text{tr}(\Sigma_{\text{rotated}}) = 4 + 1 \quad (50)$$

这一点非常重要，本系列丛书后续会在不同板块中探讨。

大家可能会问，(48) 和 (49) 两个协方差矩阵之间有怎样的联系？或者说，如何从 (48) 计算得到 (49)？椭圆之间的旋转角度怎么确定？本书第 13、14 章介绍的特征值分解将回答这些疑问。

4.10 逐项积：对应元素相乘

在讲解向量运算时，我们介绍过**元素乘积** (element-wise multiplication)，也称为**阿达玛乘积** (Hadamard product) 或**逐项积** (piecewise product)。

逐项积可以用在矩阵上。两个形状相同的矩阵的逐项积是矩阵对应元素相乘，结果形状不变：

$$\mathbf{A}_{n \times D} \odot \mathbf{B}_{n \times D} = \begin{bmatrix} a_{1,1}b_{1,1} & a_{1,2}b_{1,2} & \cdots & a_{1,D}b_{1,D} \\ a_{2,1}b_{2,1} & a_{2,2}b_{2,2} & \cdots & a_{2,D}b_{2,D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,1}b_{n,1} & a_{n,2}b_{n,2} & \cdots & a_{n,D}b_{n,D} \end{bmatrix}_{n \times D} \quad (51)$$

图 16 所示为矩阵逐项积运算法则示意图。

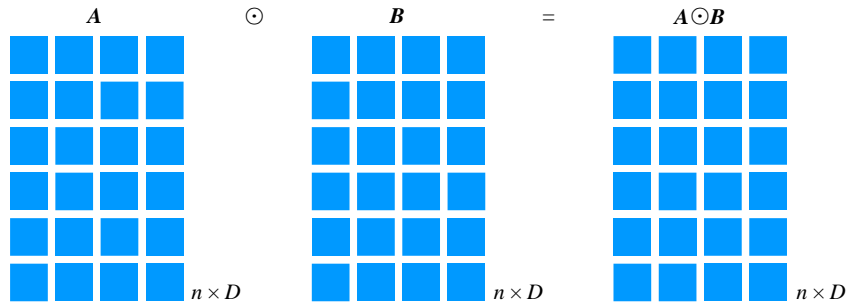
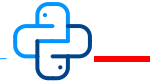


图 16. 矩阵逐项积



Bk4_Ch4_14.py 介绍如何计算逐项积。

4.11 行列式：将矩阵映射到标量值

每个方阵都有自己的**行列式** (determinant)，方阵 **A** 的行列式值可以表达为 $|\mathbf{A}|$ 或 $\det(\mathbf{A})$ 。如果方阵的行列式值非零，方阵则称可逆或非奇异。

白话说，行列式是将一个方阵 **A** 根据一定的规则映射到一个标量。

一阶方阵的行列式值：

$$|a_{11}| = a_{11} \quad (52)$$

二阶方阵的行列式值：

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} \quad (53)$$

三阶方阵的行列式值：

$$\begin{aligned}
\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} &= \begin{vmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & a_{12} & 0 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & 0 & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} \\
&= a_{11} \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} - a_{12} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} + a_{13} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{vmatrix}
\end{aligned} \tag{54}$$

根据以上规律，可以发现 $n \times n$ 矩阵 A 的行列式值可以通过递归计算得到。

更多性质

特别地，对角阵的行列式值为：

$$\begin{vmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} & 0 \\ 0 & 0 & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22}a_{33} \tag{55}$$

三角阵的行列式值为：

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ 0 & a_{22} & a_{23} \\ 0 & 0 & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22}a_{33} \tag{56}$$

上述规则也适用于计算下三角矩阵的行列式值。

请大家注意以下行列式性质：

$$\begin{aligned}
\det(\mathbf{AB}) &= \det(\mathbf{A}) \cdot \det(\mathbf{B}) \\
\det(c\mathbf{A}_{n \times n}) &= c^n \det(\mathbf{A}) \\
\det(\mathbf{A}^T) &= \det(\mathbf{A}) \\
\det(\mathbf{A}^n) &= \det(\mathbf{A})^n \\
\det(\mathbf{A}^{-1}) &= \frac{1}{\det(\mathbf{A})}
\end{aligned} \tag{57}$$

几何视角

图 17 给出的是二阶矩阵行列式的几何意义。

给定 2×2 方阵 A ，具体为：

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \tag{58}$$

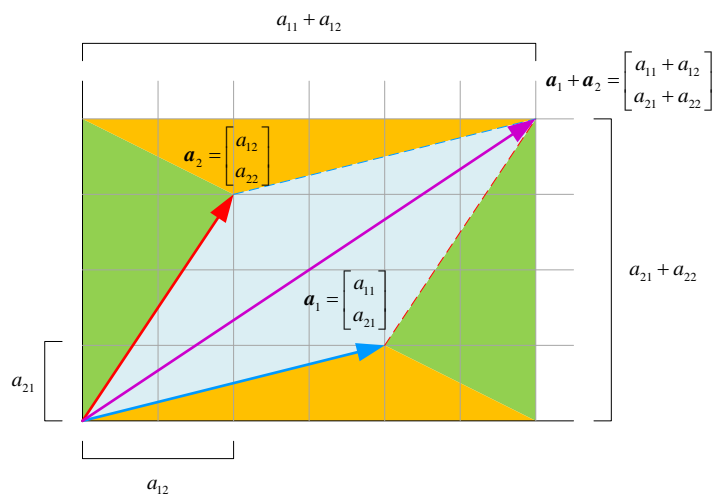


图 17. 二阶矩阵的行列式的几何意义

\mathbf{A} 可以写成左右排列的两个列向量：

$$\mathbf{A} = [\mathbf{a}_1 \quad \mathbf{a}_2] \quad (59)$$

即：

$$\mathbf{a}_1 = \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{a}_2 = \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \end{bmatrix} \quad (60)$$

如图 17 所示，以 \mathbf{a}_1 和 \mathbf{a}_2 为两条边构造得到一个平行四边形。这个平行四边形的面积就是 \mathbf{A} 的行列式值。下面我们推导一下。

如图 18 所示，矩形和三角形的面积很容易计算。

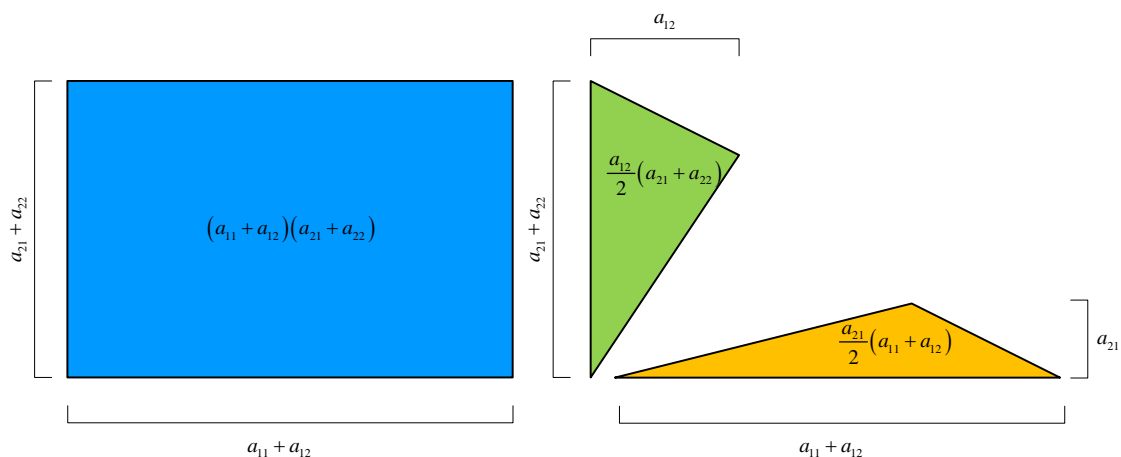


图 18. 三个几何形状的面积

如图 19 所示，平行四边形的面积，就是矩形面积减去两倍的绿色三角形面积，再减去两倍的橙色三角形面积，即：

$$\begin{aligned} \text{Area} &= (a_{11} + a_{12})(a_{21} + a_{22}) - a_{12}(a_{21} + a_{22}) - a_{21}(a_{11} + a_{12}) \\ &= a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} \end{aligned} \quad (61)$$

这和 (53) 行列式结果一致。

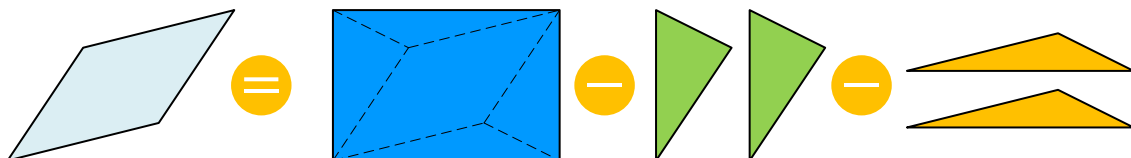
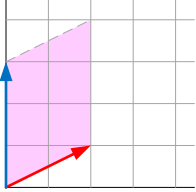
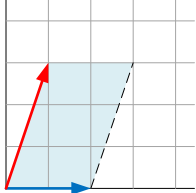
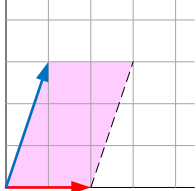
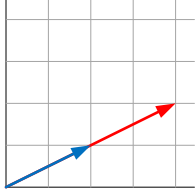


图 19. 求平行四边形面积

表 1 给出了几个特殊 2×2 方阵的行列式值和对应的平行四边形。希望大家仔细对比表中几幅图中向量按逆时针方向先后次序，很容发现行列式值正、负、零都有其特定的几何内涵。

表 1. 几个特殊 2×2 方阵的行列式值

行列式值	向量	图形
$\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{vmatrix} = 6$	$\mathbf{a}_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \mathbf{a}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$	
$\begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} = -6$	$\mathbf{a}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \mathbf{a}_2 = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix}$	
$\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} = 6$	$\mathbf{a}_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \mathbf{a}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$	

$\begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} = -6$	$a_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}, a_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$	
$\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 3 \end{vmatrix} = 6$	$a_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}, a_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$	
$\begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} = -6$	$a_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}, a_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}$	
$\begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 0$	$a_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}, a_2 = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$	



Bk4_Ch4_15.py 计算行列式值。

从面积到体积

本节前文讲解行列式值用的例子中矩阵都是 2×2 ，现在聊一聊 3×3 方阵的行列式值的几何意义。

我们先看一个最简单例子，给定如下 3×3 对角方阵：

$$\begin{bmatrix} 1 & & \\ & 2 & \\ & & 3 \end{bmatrix} \quad (62)$$

如图 20 所示，上式代表三维空间中边长分别为 1、2、3 的立方体，而行列式值为 6 则说明它的体积为 6。

本 PDF 文件为作者草稿，发布目的为方便读者在移动终端学习，终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。

版权归清华大学出版社所有，请勿商用，引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载：<https://github.com/Visualize-ML>

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger：<https://space.bilibili.com/513194466>

欢迎大家批评指教，本书专属邮箱：jiang.visualize.ml@gmail.com

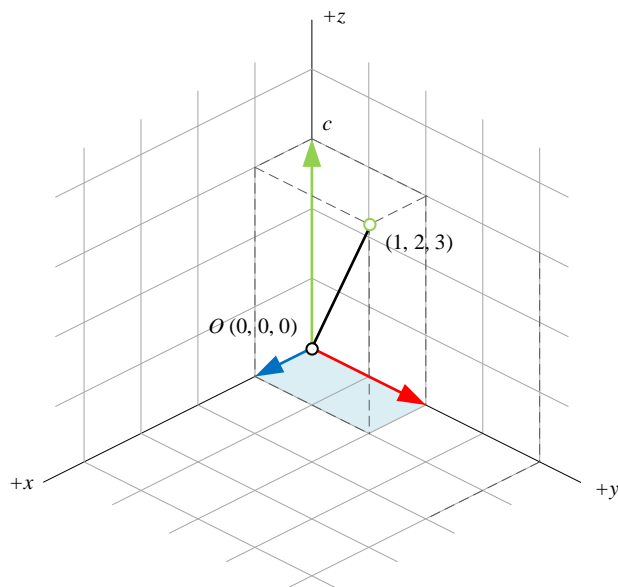


图 20. 立方体的体积为 6

对 (62) 稍作修改，将三个对角元素值改为 0，得到矩阵：

$$\begin{bmatrix} 1 & & \\ & 2 & \\ & & 0 \end{bmatrix} \quad (63)$$

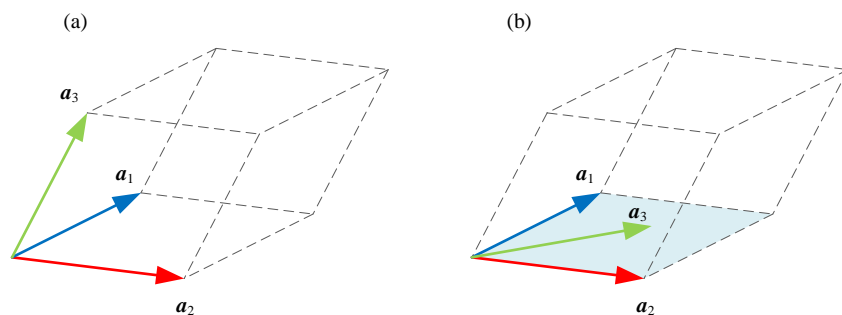
这时，矩阵的行列式值为 0。从图 20 上来看，这个立方体“趴”在 xy 平面上，对应浅蓝色阴影，显然它的体积为 0。

如图 21 (a) 所示，而对于任意 3×3 方阵 A ，它的行列式值的几何含义就是由其三个列向量 \mathbf{a}_1 、 \mathbf{a}_2 、 \mathbf{a}_3 构造的平行六面体的体积。注意这个体积值有正负。特别地，如果 \mathbf{a}_3 在 \mathbf{a}_1 、 \mathbf{a}_2 构造的平面中，也就是 \mathbf{a}_3 躺在图 21 (b) 中浅蓝色平面上，平行六面体体积为 0，即方阵 A 行列式值为 0。

行列式中某行或某列全为 0，行列式值为 0。从几何角度很容易理解，因为这个平行体的某条边长为 0，因此它的体积就是 0。



图 21 (b) 这种情况下， \mathbf{a}_1 、 \mathbf{a}_2 、 \mathbf{a}_3 线性相关， A 的秩为 2，这是本书第 7 章要介绍的内容。

图 21. 3×3 方阵 A 行列式值的几何含义

➔ 此外，在线性变换中，变换矩阵的行列式值代表面积或体积缩放比例。本书第 8 章将展开讲解。

多维

再进一步，给定如下 $D \times D$ 对角方阵：

$$\begin{bmatrix} \lambda_1 & & \\ & \lambda_2 & \\ & & \ddots \\ & & & \lambda_D \end{bmatrix}_{D \times D} \quad (64)$$

上式说明，在 D 维空间中，这个“长方体”的边长分别为 λ_1 、 λ_2 、... λ_D 。而这个长方体的体积就是这些值连乘。

举个例子，在多元高斯分布的概率密度函数中，我们可以在分母上看到矩阵的行列式值 $|\Sigma|^{\frac{1}{2}}$ ， $|\Sigma|^{\frac{1}{2}}$ 起到的作用就是体积缩放：

$$f_{\mathbf{x}}(\mathbf{x}) = \frac{\exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu})^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu})\right)}{(2\pi)^{\frac{D}{2}} |\boldsymbol{\Sigma}|^{\frac{1}{2}}} \quad (65)$$

几何变换

大家会逐渐发现，我们遇到的方阵大部分不是对角方阵，计算其面积或体积显然不容易。有没有一种办法能够将这些矩阵，还原成其原本面貌，也就是将方阵转化成对角方阵？

答案是肯定的，用到的方法就是本书在 13、14 章讲解的特征值分解 (eigen decomposition)。注意，并不是所有的方阵都可以转化为对角方阵，能够完成对角化的矩阵叫可对角化矩阵 (diagonalizable matrix)。这实际上告诉我们特征值分解的前提——矩阵可对角化。

举个例子，如图 22 所示，把平行四边形变成一个长方形。显然两个矩阵的行列式值相同，两个几何形状具有相同面积。大家很快就会发现对角方阵的对角元素 2 和 5 叫做特征值 (eigen value)。

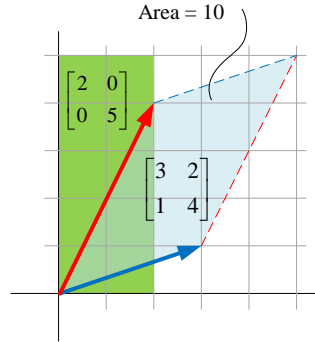


图 22. 把平行四边形变成长方形

向量积

本书前文介绍的向量积也可以通过行列式计算得到，比如：

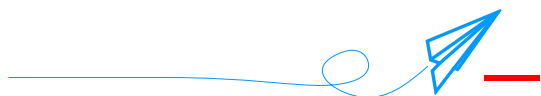
$$\begin{aligned} \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} \mathbf{i} - \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} \mathbf{j} + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \mathbf{k} \\ &= (a_2 b_3 - a_3 b_2) \mathbf{i} + (a_3 b_1 - a_1 b_3) \mathbf{j} + (a_1 b_2 - a_2 b_1) \mathbf{k} \end{aligned} \quad (66)$$

还用上一章的例子，给定 \mathbf{a} 和 \mathbf{b} 向量：

$$\begin{aligned} \mathbf{a} &= -2\mathbf{i} + \mathbf{j} + \mathbf{k} \\ \mathbf{b} &= \mathbf{i} - 2\mathbf{j} - \mathbf{k} \end{aligned} \quad (67)$$

$\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ 结果如下：

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & -1 \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -2 & -1 \end{vmatrix} \mathbf{i} - \begin{vmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \mathbf{j} + \begin{vmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{vmatrix} \mathbf{k} \\ &= -\mathbf{i} - \mathbf{j} + 3\mathbf{k} \end{aligned} \quad (68)$$



本章走马观花地介绍的每一种矩阵运算规则都是重要的数学工具，都有自己的应用场景。而在所有线性代数的运算法则中，矩阵乘法居于核心地位。

就像儿时背诵九九乘法表一样，矩阵乘法规则就是我们的“成人乘法表”——必须要熟练掌握！

随着本书对线性代数知识抽丝剥茧，大家会由浅入深认识到矩阵乘法的伟力。