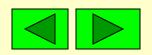
2.3 分块矩阵

2.3.1 分块矩阵的概念

- 处理有特点的大矩阵时需要进行分块
- 分法:将矩阵用纵线和横线分成若干小矩阵,每个小矩阵称为原矩阵的 步块.

定义 以子块为元素的矩阵称为分块阵.

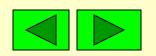


■常用分块方式

● 分成四块. 例如:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ \hline a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}$$

特殊 A ——视为一个子块 a_{ij} ——视为一个子块

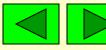


● 按列分块. 例如:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \alpha_3 & \alpha_4 \end{bmatrix}$$

● 按行分块. 例如:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{bmatrix}$$



■ 分块对角矩阵

$$oldsymbol{A} = egin{bmatrix} oldsymbol{A_1} & & & & & & \\ & oldsymbol{A_2} & & & & & & \\ & & & \ddots & & & \\ & & & oldsymbol{A_S} \end{bmatrix}$$

■ 分块三角矩阵

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & * & \\ & A_2 & * \\ & & \ddots & \\ & & & A_s \end{bmatrix}$$

2.3.2 分块矩阵的运算

● 加法: 原矩阵同形且分块方式相同

$$\boldsymbol{A} + \boldsymbol{B} = (\boldsymbol{A}_{ij})_{s \times t} + (\boldsymbol{B}_{ij})_{s \times t} = (\boldsymbol{A}_{ij} + \boldsymbol{B}_{ij})_{s \times t}$$

● 数乘: 分块方式任意

$$k\mathbf{A} = k(\mathbf{A}_{ij})_{s \times t} = (k\mathbf{A}_{ij})_{s \times t}$$



- 乘法: $AB = C(A_{m \times p}, B_{p \times n})$
 - A的列数 = B 的行数
 - A的列的分法 = B 的行的分法

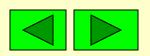
$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1t} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{st} \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} B_{11} & \cdots & B_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ B_{t1} & \cdots & B_{tr} \end{bmatrix}$$

$$C_{ij} = A_{i1}B_{1j} + A_{i2}B_{2j} + \dots + A_{it}B_{tj}$$

$$= \sum_{k=1}^{t} A_{ik}B_{kj}, i = 1, \dots, s; j = 1, \dots, r.$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \\ 1 & 0 \\ 0 & 7 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} E & 0 \\ 0 & A_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2E \\ B_{21} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2E \\ A_{22}B_{21} \end{bmatrix}$$



章:
$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1t} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{st} \end{pmatrix}$$

$$oldsymbol{A}^{\mathrm{T}} = (oldsymbol{A}_{ij}^{\mathrm{T}})^{\mathrm{T}} = egin{pmatrix} oldsymbol{A}_{11}^{\mathrm{T}} & \cdots & oldsymbol{A}_{s1}^{\mathrm{T}} \ oldsymbol{A}_{1t}^{\mathrm{T}} & \cdots & oldsymbol{A}_{st}^{\mathrm{T}} \end{pmatrix}$$

特别
$$\begin{bmatrix} A_1 & \cdots & A_t \end{bmatrix}^{\mathrm{T}} = \begin{bmatrix} A_1^{\mathrm{T}} & A_1 & A_1 \\ \vdots & \neq & \vdots \\ A_t^{\mathrm{T}} & A_t \end{bmatrix}$$

(分块对角矩阵的行列式)

● 分块三角阵的行列式:

$$|\mathbf{A}| = |\mathbf{A}_1| |\mathbf{A}_2| \cdots |\mathbf{A}_s|$$

● 对角阵的逆矩阵:

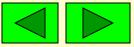
当 $|A_i| \neq 0$ 时,即 A_i 可逆时,A可逆

例2 设
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
, 求 $|A|$ 及 A^{-1}

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 3 & 4 \\ 4 & 2 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 2 \times 3 = 6$$

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 2 \end{bmatrix}^{-1} & 0 \\ 0 & \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} & -\frac{4}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



例3 设
$$A, B \in M_3, |A| = 3, |B| = -2.$$
 求

1.
$$\begin{vmatrix} 3A & \mathbf{0} \\ AB & -5B \end{vmatrix} = |3A||-5B|$$

= $3^3 |A| \cdot (-5)^3 |B| = 2 \cdot 3^4 \cdot 5^3$
2. $\begin{vmatrix} \mathbf{0} & 3A \\ -AB & 5B \end{vmatrix} = (-1)^{3 \times 3} \begin{vmatrix} 3A & \mathbf{0} \\ 5B & -AB \end{vmatrix} = (-1)^{3 \times 3} |3A||-AB|$

$$= -3^{3} |\mathbf{A}| \cdot (-1)^{3} |\mathbf{A}| |\mathbf{B}| = -2 \cdot 3^{5}$$

尤其要注意 $A_{m \times p} B_{p \times n} = 0$ 时的特殊情况:

*例4
$$AB = A(B_1, B_2, \dots, B_n)$$
 A为一子块
$$= (AB_1, AB_2, \dots, AB_n)$$
$$= (0, 0, \dots, 0)$$
$$\Rightarrow AB_j = 0, j = 1, \dots, n.$$

说明B 的每一列都是齐次线性方程组AX=0 的一个解。



例5 $A_{m \times p} B_{p \times n} = C_{m \times n}$ 的不同理解:

$$(2) AB = \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \\ \vdots \\ A_m \end{bmatrix} B = \begin{bmatrix} A_1B \\ A_2B \\ \vdots \\ A_mB \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \\ \vdots \\ C_m \end{bmatrix} = C$$

$$\Rightarrow A_i B = C_i, i = 1, \dots, m$$

2.3.3 分块矩阵的初等变换 本节内容提要

- ♦ 分块矩阵的初等变换
- ♦ 分块初等阵
- ♦ 利用分块矩阵的初等变换求秩

2.3.3 分块矩阵的初等变换

对分块矩阵也可以引进初等变换和初等矩阵的概念. 分块矩阵关于子块的一次初等变换,可以看作是关于元素的一批初等变换的合成. 我们只以分成4块的情况简单解释.

设
$$M = \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix}$$



定义 下面三种针对分块矩阵M 的变形, 统称为分块矩阵的初等变换:

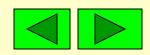
初等行变换 初等列变换

(1)換法:
$$r_i \leftrightarrow r_j$$
 $(c_i \leftrightarrow c_j)$

(2)倍法:
$$Pr_i$$
 $(c_i P)$, $P - 可逆$

(3)消法:
$$r_i + Kr_j$$
 $(c_j + c_i K), K$ 一矩阵

- 这里要假定运算满足可行性原则.
- 为什么要求P可逆?

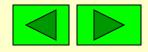


2.3.3 分块初等阵

$$\begin{bmatrix} E_m & \\ & E_n \end{bmatrix} \rightarrow (1) \begin{bmatrix} 0 & E_n \\ E_m & 0 \end{bmatrix} 或 \begin{bmatrix} 0 & E_m \\ E_n & 0 \end{bmatrix}$$
 換法:

倍法: (2)
$$\begin{bmatrix} P & 0 \\ 0 & E_n \end{bmatrix}$$
或 $\begin{bmatrix} E_m & 0 \\ 0 & P \end{bmatrix}$

消法: (3)
$$\begin{bmatrix} E_m & 0 \\ K & E_n \end{bmatrix}$$
 或 $\begin{bmatrix} E_m & K \\ 0 & E_n \end{bmatrix}$



对分块矩阵进行一次初等行(列)变换, 相当于给它左(右)乘以一个相应的分 块初等矩阵;

換法:
$$\begin{bmatrix} \mathbf{0} & E \\ E & \mathbf{0} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C & D \\ A & B \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{0} & E \\ E & \mathbf{0} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} B & A \\ D & C \end{bmatrix}$$

倍法:
$$\begin{bmatrix} P & 0 \\ 0 & E \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} PA & PB \\ C & D \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P & 0 \\ 0 & E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} AP & B \\ CP & D \end{bmatrix}$$

消法:
$$\begin{bmatrix} E & \mathbf{0} \\ K & E \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A & B \\ KA + C & KB + D \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E & \mathbf{0} \\ K & E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A + BK & B \\ C + DK & D \end{bmatrix}$$

- 对分块阵进行一次初等行(列)变换,相当 于对原矩阵进行一系列初等行(列)变换.
- 分块初等变换不改变分块阵的秩.
- 消法分块初等变换保持行列式值不变.
- 用分块初等变换求逆.

例1 求
$$\begin{bmatrix} A & C \\ 0 & B \end{bmatrix}^{-1}$$
,其中 A , B 可逆.

[A C | E_m 0] 云 $\begin{bmatrix} E_m & A^{-1}C | A^{-1} & 0 \\ 0 & B | 0 & E_n \end{bmatrix}$

[E_m $A^{-1}C | A^{-1} & 0 \\ 0 & E_n | 0 & B^{-1} \end{bmatrix}$

[E_m 0 | $A^{-1} - A^{-1}CB^{-1}$ $0 = \begin{bmatrix} A & C \\ 0 & B \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A^{-1} & -A^{-1}CB^{-1} \\ 0 & B^{-1} \end{bmatrix}$

[A C] $A = \begin{bmatrix} A & C \\ 0 & B \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A^{-1} & -A^{-1}CB^{-1} \\ 0 & B^{-1} \end{bmatrix}$

总结: 常用的分块矩阵求逆公式

设A,B 都是可逆方阵,则有下列公式.

$$(1) \begin{bmatrix} A & 0 \\ 0 & B \end{bmatrix}^{1} = \begin{bmatrix} A^{-1} & 0 \\ 0 & B^{-1} \end{bmatrix}$$

$$(2) \begin{bmatrix} 0 & A \\ B & 0 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & B^{-1} \\ A^{-1} & 0 \end{bmatrix}$$

$$(3) \begin{bmatrix} A & C \\ 0 & B \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A^{-1} & -A^{-1}CB^{-1} \\ 0 & B^{-1} \end{bmatrix}$$

$$(4) \begin{bmatrix} A & 0 \\ C & B \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A^{-1} & 0 \\ -B^{-1}CA^{-1} & B^{-1} \end{bmatrix}$$

例2 用分块方法证明 |AB| = |A||B|, 其中A、B为n阶方阵.

$$\begin{bmatrix}
AB & 0 \\
B & E_n
\end{bmatrix} \rightarrow
\begin{bmatrix}
0 & -A \\
B & E_n
\end{bmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} AB \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} AB & 0 \\ B & E_n \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -A \\ B & E_n \end{vmatrix} = (-1)^{n^2} \begin{vmatrix} -A & 0 \\ E_n & B \end{vmatrix}$$
$$= (-1)^{n^2+n} \begin{vmatrix} A & 0 \\ E_n & B \end{vmatrix} = |A||B|$$

所以
$$|AB| = |A||B|$$
.

或
$$\begin{bmatrix} A & 0 \\ E_n & B \end{bmatrix}$$
 $\rightarrow \begin{bmatrix} 0 & -AB \\ E_n & B \end{bmatrix}$





例3 证明
$$\begin{vmatrix} A & C \\ D & B \end{vmatrix} = |A||B-DA^{-1}C|$$
 (行列式第一降阶定理)

其中A为n阶可逆矩阵,B为m阶方阵.

$$\begin{bmatrix}
A & C \\
D & B
\end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix}
A & C \\
0 & B - DA^{-1}C
\end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{vmatrix}
A & C \\
D & B
\end{vmatrix} = \begin{vmatrix}
A & C \\
0 & B - DA^{-1}C
\end{vmatrix}$$

$$= |A| |B - DA^{-1}C|$$

例4 证明 $|E_m - AB| = |E_n - BA|$,其中 A 为 $m \times n$ 阶矩阵, B为 $n \times m$ 阶阵.

$$\begin{array}{ccc}
\mathbf{iiE} & \begin{bmatrix} E_m & A \\ B & E_n \end{bmatrix} & \xrightarrow{\uparrow_{\overline{1}}} & \begin{bmatrix} E_m & A \\ 0 & E_n - BA \end{bmatrix} \\
\Rightarrow \begin{vmatrix} E_m & A \\ B & E_n \end{vmatrix} = |E_n - BA| \\
\begin{bmatrix} E_m & A \\ B & E_n \end{bmatrix} \xrightarrow{\bar{y}|} & \begin{bmatrix} E_m - AB & A \\ 0 & E_n \end{bmatrix} \\
\Rightarrow \begin{vmatrix} E_m & A \\ B & E_n \end{vmatrix} = |E_m - AB| \\
B & E_n \end{vmatrix} = |E_m - AB|$$

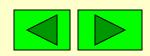
$$\therefore |E_m - AB| = |E_n - BA|$$

利用上式可得

$$\left| \lambda E_m - AB \right| = \lambda^{m-n} \left| \lambda E_n - BA \right|, m > n, \lambda$$
 为任意数.

$$\begin{aligned} ||\lambda E_{m} - AB| &= |\lambda^{m}| E_{m} - \frac{1}{\lambda} AB \\ &= |\lambda^{m}| E_{n} - \frac{1}{\lambda} BA \\ &= |\lambda^{m-n}| |\lambda E_{n} - BA | \end{aligned}$$

 $\lambda = 0$ 时可见书上的说明.



注 本例的结果可以把m阶的行列式转化 为m阶的行列式计算,此时可称为 (降阶公式).

尤其是当n = 1时,即A为1列B为1行时,等式的右端即为1个数.

例5 计算

解

$$\begin{vmatrix} 1 + x_1 y_1 & x_1 y_2 & \cdots & x_1 y_n \\ x_2 y_1 & 1 + x_2 y_2 & \cdots & x_2 y_n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_n y_1 & x_n y_2 & \cdots & 1 + x_n y_n \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 1 + x_1 y_1 & x_1 y_2 & \cdots & x_1 y_n \\ x_2 y_1 & 1 + x_2 y_2 & \cdots & x_2 y_n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_n y_1 & x_n y_2 & \cdots & 1 + x_n y_n \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} E_n + \begin{bmatrix} x_1 y_1 & x_1 y_2 & \cdots & x_1 y_n \\ x_2 y_1 & x_2 y_2 & \cdots & x_2 y_n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_n y_1 & x_n y_2 & \cdots & x_n y_n \end{bmatrix}$$

$$= E_{n} + \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_{1} & y_{2} & \cdots & y_{n} \end{bmatrix}$$

$$= E_{1} + [y_{1} & y_{2} & \cdots & y_{n}] \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{n} \end{bmatrix}$$

$$= |1 + x_{1}y_{1} + x_{2}y_{2} + \cdots + x_{n}y_{n}|$$

$$= 1 + x_{1}y_{1} + x_{2}y_{2} + \cdots + x_{n}y_{n}$$