

第五章 相似矩阵及二次型

本章内容

- 线性代数的几何理论
(向量的内积、长度、正交等)
- 方阵的特征值与特征向量
- 方阵的相似对角化
- 二次型的化简

§1 向量的内积、长度及正交性

- 一. 向量的内积
- 二. 向量的长度(范数)
- 三. 向量的正交
- 四. 向量空间的规范正交基
- 五. 正交矩阵与正交变换



高等数学中:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$$

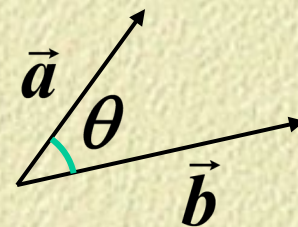
$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$$

$$\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$$

$$\cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| |\vec{b}|}$$



推广 $\longrightarrow \mathbf{R}^n$ (对象: 列向量)

上页

下页

返回

一. 向量的内积

定义1. 设 $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, $\vec{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$, 称 $[\vec{x}, \vec{y}] = \sum_{k=1}^n x_k y_k$

为向量 \vec{x}, \vec{y} 的内积.

注:

$$[\vec{x}, \vec{y}] = \vec{x}^T \vec{y}$$

性质: (1) $[\vec{x}, \vec{y}] = [\vec{y}, \vec{x}]$ (对称性)

$$(2) \forall \lambda \in \mathbf{R}, [\lambda \vec{x}, \vec{y}] = \lambda [\vec{x}, \vec{y}]$$

$$(3) [\vec{x} + \vec{y}, \vec{z}] = [\vec{x}, \vec{z}] + [\vec{y}, \vec{z}]$$

(双线性性)

(4) $[\vec{x}, \vec{x}] \geq 0$, 且 $[\vec{x}, \vec{x}] = 0 \iff \vec{x} = \vec{0}$ (非负性)

■ 一个重要的不等式——施瓦兹不等式

$$[\vec{x}, \vec{y}]^2 \leq [\vec{x}, \vec{x}] [\vec{y}, \vec{y}]$$

证明提示: $\forall \lambda \in \mathbf{R}, [\vec{x} + \lambda \vec{y}, \vec{x} + \lambda \vec{y}] \geq 0$

上页

下页

返回

二. 向量的长度(范数)

定义2. $\|\vec{x}\| = \sqrt{[\vec{x}, \vec{x}]}$ 称为向量 \vec{x} 的 **长度 (或范数)**,

若 $\|\vec{x}\| = 1$, 则称 \vec{x} 为**单位向量**.

$$\|\vec{x}\| = \sqrt{\sum_{k=1}^n x_k^2}$$

性质: (1) 非负性 $\|\vec{x}\| \geq 0$, 且

$$\|\vec{x}\| = 0 \iff \vec{x} = \vec{0}$$

(2) 齐次性 $\|\lambda \vec{x}\| = |\lambda| \|\vec{x}\|$

(3) 三角不等式 $\|\vec{x} + \vec{y}\| \leq \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|$

证(3) $\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = [\vec{x} + \vec{y}, \vec{x} + \vec{y}] = [\vec{x}, \vec{x}] + 2[\vec{x}, \vec{y}] + [\vec{y}, \vec{y}]$

↓ **施瓦兹不等式** $|[\vec{x}, \vec{y}]| \leq \|\vec{x}\| \|\vec{y}\|$

$$\leq \|\vec{x}\|^2 + 2\|\vec{x}\| \|\vec{y}\| + \|\vec{y}\|^2 = (\|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|)^2$$

故三角不等式成立.

上页

下页

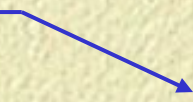
返回

三. 向量的正交

1. 向量 \vec{x} , \vec{y} 的夹角:

$$\theta = \arccos \frac{[\vec{x}, \vec{y}]}{\|\vec{x}\| \|\vec{y}\|} \quad (\|\vec{x}\| \neq 0, \|\vec{y}\| \neq 0)$$

2. 若 $[\vec{x}, \vec{y}] = 0$, 则称向量 \vec{x} , \vec{y} **正交**.


$$\vec{x}^T \vec{y} = 0$$

注意: $\vec{0}$ 与任何向量正交.

高等数学中:

$$\cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \|\vec{b}\|}$$

例1. 已知 $\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{a}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$, 求 \vec{a}_3 , 使 \vec{a}_3 与 \vec{a}_1, \vec{a}_2 正交.

解: 设 $\vec{a}_3 = (x_1, x_2, x_3)^T$, 则 \vec{a}_3 满足齐次方程组:

$$\begin{pmatrix} \vec{a}_1^T \\ \vec{a}_2^T \end{pmatrix} \vec{a}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \vec{a}_1^T \vec{a}_3 &= 0 \\ \vec{a}_2^T \vec{a}_3 &= 0 \end{aligned}$$

$$A = \begin{pmatrix} \vec{a}_1^T \\ \vec{a}_2^T \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 - r_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -3 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[r_1 - r_2]{r_2 \div (-3)} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

得 $\begin{cases} x_1 = -x_3 \\ x_2 = 0 \end{cases}$

基础解系: $\xi = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

可见 \vec{a}_3 不唯一, 可取 $\vec{a}_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

$$\begin{aligned} \vec{x}^T \vec{y} &= 0 \\ \iff \vec{x}, \vec{y} &\text{正交} \end{aligned}$$

上页

下页

返回

3. 正交向量组的性质

定理1. $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r \in \mathbb{R}^n$, 两两正交 $\left\{ \begin{array}{l} \vec{a}_i \neq \vec{0}, (i = 1, \dots, r) \end{array} \right\} \Rightarrow \vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$
线性无关

证: 设 $\lambda_1 \vec{a}_1 + \dots + \lambda_r \vec{a}_r = \vec{0}$

↓ 两边对 \vec{a}_i 作内积, 注意正交性

$$\lambda_i [\vec{a}_i, \vec{a}_i] = 0$$

$$\downarrow \vec{a}_i \neq \vec{0}$$

$$\lambda_i = 0 \quad (i = 1, \dots, r)$$

$\therefore \vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$ 线性无关

证毕

上页

下页

返回

四. 向量空间的规范正交基

1. 定义3. 设 $\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_r$ 是向量空间 V ($V \subset \mathbb{R}^n$) 的一组基,

若
$$[\vec{e}_k, \vec{e}_i] = \begin{cases} 0, & i \neq k \quad (\text{两两正交}) \\ 1, & i = k \quad (\text{都是单位向量}) \end{cases}$$

则称 $\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_r$ 为 V 的一个规范正交基.

例如, $V = \{(a_1, a_2, 0)^T \mid a_1, a_2 \in \mathbb{R}\} \subset \mathbb{R}^3$

$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ 是 } V \text{ 的一个规范正交基}$$

$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} -1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix} \text{ 也是 } V \text{ 的一个规范正交基}$$

P116 给出了 \mathbb{R}^4 的一个规范正交基



2. V 中任一向量 \vec{a} 可用规范正交基 $\vec{\varepsilon}_1, \dots, \vec{\varepsilon}_r$ 表示:

$$\vec{a} = \lambda_1 \vec{\varepsilon}_1 + \lambda_2 \vec{\varepsilon}_2 + \dots + \lambda_r \vec{\varepsilon}_r$$

$$[\vec{\varepsilon}_k, \vec{\varepsilon}_i] = \begin{cases} 1, & i = k \\ 0, & i \neq k \end{cases}$$

其中: $\lambda_k = [\vec{\varepsilon}_k, \vec{a}] \quad k = 1, \dots, r$

证: $[\vec{\varepsilon}_k, \vec{a}] = \lambda_1 [\vec{\varepsilon}_k, \vec{\varepsilon}_1] + \dots + \lambda_r [\vec{\varepsilon}_k, \vec{\varepsilon}_r] = \lambda_k [\vec{\varepsilon}_k, \vec{\varepsilon}_k] = \lambda_k$

例如, $\vec{a} = (1, 2, 3, 4)^T$ 用 P116 中的 $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3, \vec{e}_4$ 表示为

$$\vec{a} = \frac{3}{\sqrt{2}} \vec{e}_1 - \frac{1}{\sqrt{2}} \vec{e}_2 + \frac{7}{\sqrt{2}} \vec{e}_3 - \frac{1}{\sqrt{2}} \vec{e}_4$$

3. 求规范正交基的方法 — Schimidt正交化法 ■

设 $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$ 是 V 的一个基,

第一步. 正交化

第二步. 单位化

设 $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$ 是 V 的一个基.

第一步. 正交化:

取 $\vec{b}_1 = \vec{a}_1$

$$\vec{b}_2 = \vec{a}_2 - \frac{[\vec{b}_1, \vec{a}_2]}{[\vec{b}_1, \vec{b}_1]} \vec{b}_1$$

$$\frac{[\vec{b}_1, \vec{a}_2]}{\|\vec{b}_1\|^2}$$

$$\vec{b}_3 = \vec{a}_3 - \frac{[\vec{b}_1, \vec{a}_3]}{[\vec{b}_1, \vec{b}_1]} \vec{b}_1 - \frac{[\vec{b}_2, \vec{a}_3]}{[\vec{b}_2, \vec{b}_2]} \vec{b}_2$$

.....

$$\vec{b}_r = \vec{a}_r - \frac{[\vec{b}_1, \vec{a}_r]}{[\vec{b}_1, \vec{b}_1]} \vec{b}_1 - \frac{[\vec{b}_2, \vec{a}_r]}{[\vec{b}_2, \vec{b}_2]} \vec{b}_2 - \dots - \frac{[\vec{b}_{r-1}, \vec{a}_r]}{[\vec{b}_{r-1}, \vec{b}_{r-1}]} \vec{b}_{r-1}$$

第二步. 规范化: $\vec{e}_k = \frac{\vec{b}_k}{\|\vec{b}_k\|} \quad (k = 1, \dots, r)$

注意: 对任意的 k ($1 \leq k \leq r$), $\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_k$ 与 $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_k$ 等价.

分析: 令

$$\vec{b}_2 = \vec{a}_2 + \lambda \vec{b}_1$$

$$\downarrow [\vec{b}_1, \vec{b}_2] = 0$$

$$[\vec{b}_1, \vec{a}_2] + \lambda [\vec{b}_1, \vec{b}_1] = 0$$

上页

下页

返回

例2. 设 $\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\vec{a}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{a}_3 = \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$,

用Schmidt正交化法将其正交规范化.

解: 取 $\vec{b}_1 = \vec{a}_1$, 则 $\|\vec{b}_1\|^2 = 6$

$$\vec{b}_2 = \vec{a}_2 - \frac{[\vec{b}_1, \vec{a}_2]}{\|\vec{b}_1\|^2} \vec{b}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{4}{6} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \frac{5}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\|\vec{b}_2\|^2 = \frac{25}{3}$$

$$\begin{aligned} \vec{b}_3 &= \vec{a}_3 - \frac{[\vec{b}_1, \vec{a}_3]}{\|\vec{b}_1\|^2} \vec{b}_1 - \frac{[\vec{b}_2, \vec{a}_3]}{\|\vec{b}_2\|^2} \vec{b}_2 = \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{2}{6} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{5}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \|\vec{b}_3\|^2 = 8 \end{aligned}$$

规范化, 得

$$\vec{e}_1 = \frac{\vec{b}_1}{\|\vec{b}_1\|} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_2 = \frac{\vec{b}_2}{\|\vec{b}_2\|} = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_3 = \frac{\vec{b}_3}{\|\vec{b}_3\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{b}_1 = \vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \|\vec{b}_1\|^2 = 6$$

$$\vec{b}_2 = \frac{5}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \|\vec{b}_2\|^2 = \frac{25}{3}$$

$$\vec{b}_3 = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \|\vec{b}_3\|^2 = 8$$

例3. 已知 $\vec{a}_1 = (1, 1, 1)^T$, 求非零向量 \vec{a}_2, \vec{a}_3 ,
使三者两两 正交.

解: 与 \vec{a}_1 正交的向量 $\vec{x} = (x_1, x_2, x_3)^T$ 应满足:

$$\vec{a}_1^T \vec{x} = 0, \quad \text{即} \quad x_1 + x_2 + x_3 = 0$$

解一: 其基础解系可取为:

$$\vec{\xi}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{\xi}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

将它们正交化即得

$$\vec{a}_2 = \vec{\xi}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \|\vec{a}_2\|^2 = 2$$

$$\vec{a}_3 = \vec{\xi}_2 - \frac{[\vec{a}_2, \vec{\xi}_2]}{\|\vec{a}_2\|^2} \vec{a}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$

解二： 其基础解系也可取为

$$\vec{\xi}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{\xi}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

它们已经正交，因此得

$$a_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad a_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

五. 正交矩阵与正交变换

定义4. 若 n 阶方阵 A 满足

$$A^T A = E \quad (\text{即 } A^{-1} = A^T)$$

则称 A 为正交矩阵.

说明:

(1). A 为正交阵 $\iff A$ 的列向量为单位正交向量组
 $\iff A$ 的行向量为单位正交向量组

(2). 正交矩阵的列向量构成 \mathbb{R}^n 的一个规范正交基

$$A = (\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n)$$

$$A^T A = \begin{pmatrix} \vec{a}_1^T \\ \vec{a}_2^T \\ \vdots \\ \vec{a}_n^T \end{pmatrix} (\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n) = E \iff \vec{a}_i^T \vec{a}_j = \begin{cases} 0, & i \neq j \\ 1, & i = j \end{cases}$$

上页

下页

返回

A 为正交阵

$$\iff A^T A = E$$

例如, $\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ 是正交阵.

又如P119 例4.

思考: (1) A 为正交阵, $|A| = ?$

$$\because |A^T A| = |E| = 1, \text{ 即 } |A|^2 = 1, \therefore |A| = 1 \text{ 或 } -1$$

(2) 设 A, B 均为正交方阵, 问 AB 是否为正交阵?

$$\begin{aligned} \because (AB)^T (AB) &= (B^T A^T)(AB) \\ &= B^T (A^T A) B \\ &= B^T B = E \end{aligned}$$

所以 AB 是正交阵.

上页

下页

返回

定义5. 若 P 为正交阵, 则称线性变换 $\vec{y} = P \vec{x}$ 为正交变换.

正交变换的特点: 保向量长度不变

保三角形形状不变

$$\begin{aligned}\|\vec{y}\|^2 &= \vec{y}^T \vec{y} = (P \vec{x})^T (P \vec{x}) = \vec{x}^T (P^T P) \vec{x} \\ &= \vec{x}^T \vec{x} = \|\vec{x}\|^2\end{aligned}$$

小结

1. 向量的内积, 长度, 正交
2. 规范正交向量组的求法 — 施米特正交化方法
3. 正交矩阵

$$\begin{aligned} A \text{ 为正交矩阵} &\iff A^T A = E \iff A^{-1} = A^T \\ &\iff A \text{ 的列(行)向量组单位正交} \end{aligned}$$

4. 正交变换: $\vec{y} = P \vec{x}$ (P 为正交阵)

优点: 保向量长度不变, 即 $\|P \vec{x}\|^2 = \|\vec{x}\|^2$

作业

P161 1 ; 2 ; 3

思考题

求一单位向量，使它与

$$\alpha_1 = (1, 1, -1, 1), \quad \alpha_2 = (1, -1, -1, 1), \quad \alpha_3 = (2, 1, 1, 3)$$

正交.

思考题解答

解 设所求向量为 $x = (a, b, c, d)$, 则由题意可得 :

$$\begin{cases} \sqrt{a^2 + b^2 + c^2 + d^2} = 1, \\ a + b - c + d = 0, \\ a - b - c + d = 0, \\ 2a + b + c + 3d = 0. \end{cases}$$

解之可得 : $x = (-2\sqrt{\frac{2}{13}}, 0, -\frac{1}{\sqrt{26}}, \frac{3}{\sqrt{26}})$

或 $x = (2\sqrt{\frac{2}{13}}, 0, \frac{1}{\sqrt{26}}, -\frac{3}{\sqrt{26}}).$