

§4 实对称矩阵的对角化

- 一. 实对称矩阵的特征值与特征向量的特性
- 二. 实对称矩阵对角化的方法之一



一. 实对称矩阵的特征值与特征向量的特性

定理5. A 为实对称矩阵 $\implies A$ 的特征值为实数

证: 设 λ 为 A 的特征值, \vec{x} 为对应特征向量, 则有

$$A\vec{x} = \lambda\vec{x} \quad (\vec{x} \neq \vec{0}) \quad \textcircled{1}$$

两边取共轭: $A\bar{\vec{x}} = \bar{\lambda}\bar{\vec{x}} \quad \textcircled{2}$

$$\bar{\vec{x}}^T (A\vec{x}) = (\bar{\vec{x}}^T A)\vec{x} = (A\bar{\vec{x}})^T \vec{x} \stackrel{\textcircled{2}}{=} \bar{\lambda} \bar{\vec{x}}^T \vec{x} \quad \textcircled{3}$$

由 $\textcircled{1}$ $\bar{\vec{x}}^T (A\vec{x}) = \bar{\vec{x}}^T (\lambda\vec{x}) = \lambda(\bar{\vec{x}}^T \vec{x}) \quad \textcircled{4}$

$$\textcircled{3} - \textcircled{4} \quad (\bar{\lambda} - \lambda)(\bar{\vec{x}}^T \vec{x}) = 0$$

而 $\bar{\vec{x}}^T \vec{x} = \sum_{i=1}^n \overline{x_i} x_i = \sum_{i=1}^n |x_i|^2 \stackrel{\textcircled{1}}{\neq} 0$

$$\therefore \bar{\lambda} = \lambda$$

注: 实特征值对应的特征向量可取实向量.

定理6. A 为实对称矩阵
 $\lambda_1 \neq \lambda_2$ 均为 A 的特征值
 \vec{p}_1, \vec{p}_2 为对应特征向量 } $\implies \vec{p}_1, \vec{p}_2$ **正交**

证: 已知 $A\vec{p}_1 = \lambda_1\vec{p}_1, \quad \vec{p}_1 \neq \vec{0}$
 $A\vec{p}_2 = \lambda_2\vec{p}_2, \quad \vec{p}_2 \neq \vec{0}$ $\lambda_1 \neq \lambda_2,$

$$\begin{aligned} \text{因此 } \lambda_1 \vec{p}_1^T \vec{p}_2 &= (A\vec{p}_1)^T \vec{p}_2 = (\vec{p}_1^T A^T) \vec{p}_2 = \vec{p}_1^T (A\vec{p}_2) \\ &= \lambda_2 \vec{p}_1^T \vec{p}_2 \end{aligned}$$

因 $\lambda_1 \neq \lambda_2, \therefore \vec{p}_1^T \vec{p}_2 = 0$, 即 \vec{p}_1, \vec{p}_2 **正交**.

定理7. A 为实对称矩阵 \implies 必有**正交阵** P , 使
 $P^{-1}AP = P^T AP = \Lambda$

其中对角阵 Λ 的对角元为 A 的特征值.

(证明略)

P128

推论. λ 为 n 阶实对称矩阵 A 的 k 重特征值

$$\implies \begin{cases} R(A - \lambda E) = n - k \\ \text{对应于 } \lambda, \text{ 恰有 } k \text{ 个线性无关的特征向量} \end{cases}$$

证: A 为实对称矩阵, 据定理7, 必有正交阵 P , 使

$$P^{-1}AP = \Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$$

因此
$$P^{-1}(A - \lambda E)P = P^{-1}AP - \lambda E = \Lambda - \lambda E$$
$$= \text{diag}(\lambda_1 - \lambda, \dots, \lambda_n - \lambda)$$

因 λ 为 A 的 k 重特征值, $\therefore \Lambda - \lambda E$ 的对角元中有且仅有 k 个零元, 因此

$$R(\Lambda - \lambda E) = n - k$$

$$R(A - \lambda E) = R(\Lambda - \lambda E) = n - k$$

从而齐次方程组 $(A - \lambda E)\vec{x} = \vec{0}$ 恰有 k 个线性无关解.

二. 实对称矩阵对角化的方法之一 复习

第一步. 由特征方程 $|A - \lambda E| = 0$ 求出 A 的所有特征值

第二步. 求 $\lambda = \lambda_k$ 对应的正交规范特征向量系

即 (1) 求 $|A - \lambda_k E| = 0$ 的基础解系

(2) 用施米特正交化法将其正交规范化

第三步. 以 n 个正交规范特征向量为列构成矩阵 P , 则得

$$P^{-1}AP = P^TAP = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix} \quad (P \text{ 为正交阵!})$$

注意: λ_i 的特征向量放在 P 的第 i 列.

说明: 若不做(2), 上述过程仍能将 A 对角化 ($P^{-1}AP = \Lambda$)
只是不能保证 $P^{-1}AP = P^TAP$

例1. 设 $A = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$, **求一个正交阵** P , 使 $P^{-1}AP = \Lambda$ **为对角阵.**

解: $|A - \lambda E| = \begin{vmatrix} -\lambda & -1 & 1 \\ -1 & -\lambda & 1 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} \xrightarrow{r_1 - r_2} \begin{vmatrix} 1-\lambda & \lambda-1 & 0 \\ -1 & -\lambda & 1 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix}$

$$\xrightarrow{c_2 + c_1} \begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ -1 & -\lambda-1 & 1 \\ 1 & 2 & -\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)^2(\lambda+2)$$

得 A **的特征值:** $\lambda_1 = -2, \lambda_2 = \lambda_3 = 1.$

对 $\lambda_1 = -2$, **解** $(A + 2E)\vec{x} = \vec{0}$

$$A + 2E = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{r} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

得基础解系: $\vec{\xi}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$, 单位化, 得 $\vec{p}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

对 $\lambda_2 = \lambda_3 = 1$, 解 $(A - E)\vec{x} = \vec{0}$

$$A - E = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

得基础解系: $\vec{\xi}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{\xi}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$;

将其正交化: $\vec{\eta}_2 = \vec{\xi}_2$, $\|\vec{\eta}_2\|^2 = 2$

$$\vec{\eta}_3 = \vec{\xi}_3 - \frac{[\vec{\xi}_3, \vec{\eta}_2]}{\|\vec{\eta}_2\|^2} \vec{\eta}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \|\vec{\eta}_3\|^2 = \frac{3}{2}$$

将 $\vec{\eta}_2, \vec{\eta}_3$ 单位化

$$\vec{p}_2 = \frac{\vec{\eta}_2}{\|\vec{\eta}_2\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{p}_3 = \frac{\vec{\eta}_3}{\|\vec{\eta}_3\|} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{令 } P = (\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

$$\text{则有 } P^{-1}AP = P^TAP = \begin{pmatrix} -2 & & \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix}$$

说明: 若取 $P = (\vec{p}_2, \vec{p}_1, \vec{p}_3)$, 则 $P^{-1}AP = P^TAP = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & -2 & \\ & & 1 \end{pmatrix}$

例2. 设 $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$, **求** A^n .

A 对称 $\Rightarrow A$ 可对角化:

$$P^{-1}AP = \Lambda$$

$$\Rightarrow A^n = P\Lambda^n P^{-1}$$

解: 第一步. 将 A **对角化.**

$$|A - \lambda E| = \begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 \\ -1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 3)$$

得 A **的特征值:** $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 3$.

对 $\lambda_1 = 1$, **解** $(A - E)\vec{x} = \vec{0}$, **由**

$$A - E = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \text{ 得 } \vec{\xi}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

对 $\lambda_2 = 3$, **解** $(A - 3E)\vec{x} = \vec{0}$, **由**

$$A - 3E = \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \text{ 得 } \vec{\xi}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{令 } P = (\vec{\xi}_1, \vec{\xi}_2) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{则 } P^{-1} = \frac{1}{|P|} P^* = \frac{-1}{2} \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$P^{-1}AP = \Lambda = \begin{pmatrix} 1 & \\ & 3 \end{pmatrix}$$

$$\text{所以 } A = P\Lambda P^{-1}$$

第二步. 求 A^n .

$$\begin{aligned} A^n &= P\Lambda^n P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ & 3^n \end{pmatrix} \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1+3^n & 1-3^n \\ 1-3^n & 1+3^n \end{pmatrix} \end{aligned}$$

问: 能否避免求 P^{-1} ? 如何避免?

例2. 设 $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$, **求** A^n .

A 对称 $\Rightarrow A$ 可对角化:
 $P^T A P = \Lambda$ (P 为正交阵)
 $\Rightarrow A^n = P \Lambda^n P^T$

解法2: 第一步. 将 A 对角化.

$$|A - \lambda E| = \begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 \\ -1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 3)$$

得 A 的特征值: $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 3$.

对 $\lambda_1 = 1$, 解 $(A - E)\vec{x} = \vec{0}$, 由

$$A - E = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \text{ 得 } \vec{\xi}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{p}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

对 $\lambda_2 = 3$, 解 $(A - 3E)\vec{x} = \vec{0}$, 由

$$A - 3E = \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \text{ 得 } \vec{\xi}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{p}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{令 } P = (\vec{p}_1, \vec{p}_2) = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

则 P 为正交矩阵,

$$P^{-1}AP = \Lambda = \begin{pmatrix} 1 & \\ & 3 \end{pmatrix}$$

$$\text{所以 } A = P\Lambda P^{-1} = P\Lambda P^T$$

第二步 求 A^n .

$$\begin{aligned} A^n &= P\Lambda^n P^T = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ & 3^n \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1+3^n & 1-3^n \\ 1-3^n & 1+3^n \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 3$$

$$\vec{p}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{p}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

小结

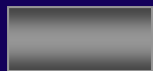
1. 实对称矩阵的特点

- 特征值均为实数
- 不同的特征值对应特征向量**正交**
- 必有**正交阵** P , 使 $P^{-1}AP = P^TAP = \Lambda$

$$\text{即 } \begin{pmatrix} \vec{p}_1^T \\ \vdots \\ \vec{p}_n^T \end{pmatrix} A (\vec{p}_1, \dots, \vec{p}_n) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix}$$

λ_i 为 A 的特征值, \vec{p}_i 为对应特征向量

2. 实对称矩阵对角化的方法之一：正交相似变换法



作业

P.136 22, 23, 25