



第二章

矩

阵

代

数

第二章

矩 阵 代 数



深圳大学数学与计算科学学院
College of Mathematics and
Computational Science

第二章 矩阵 代数

本章主要内容:

- ① 矩阵的运算(加、减、乘、“除”);
- ② 矩阵运算的应用.

§ 2.1 矩 阵

- 一、矩阵的加法与数乘
- 二、矩阵的乘法
- 三、分块矩阵及其运算

§ 2.1 矩 阵



一、矩阵的加法与数乘

1. 定义

定义 行数与列数均 **分别** 相等的两个矩阵称为 **同型矩阵**.

定义2.1.1 若两个矩阵是同型的, 且它们对应位置上的元素均分别相等, 则称这两个矩阵**相等**.
也就是:

若 $A = [a_{ij}]_{m \times n}$, $B = [b_{ij}]_{m \times n}$, 且

$$a_{ij} = b_{ij} \quad (i = 1, 2, \dots, m; j = 1, 2, \dots, n),$$

则称 A 与 B **相等**, 记为 $A = B$.



§ 2.1 矩 阵

定义2.1.2 设 $A=[a_{ij}]_{m \times n}$, $B=[b_{ij}]_{m \times n}$, 称矩阵 $[c_{ij}]_{m \times n}$ 为矩阵 A 与 B 的**和**, 记为 $A+B$, 即

$$A+B=[c_{ij}]_{m \times n},$$

其中

$$c_{ij}=a_{ij}+b_{ij} \quad (i=1, 2, \dots, m; j=1, 2, \dots, n).$$

$$\begin{bmatrix} -3 & 2 & 0 \\ 2 & 7 & -5 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 & 7 & -5 \\ -2 & 0 & 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 9 & -5 \\ 0 & 7 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -5 \\ 3 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix}$$

§ 1.1 矩阵的定义

例1.1.4 某公司有四个工厂，它们同时生产三种产品，产量如下表所示。

工厂 \ 产品	P ₁	P ₂	P ₃
甲	5	2	4
乙	3	8	2
丙	6	0	4
丁	0	1	6

$$\begin{bmatrix} 5 & 2 & 4 \\ 3 & 8 & 2 \\ 6 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 6 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵

定义2.1.3 设 $A=[a_{ij}]_{m \times n}$, k 为常数, 称矩阵 $[c_{ij}]_{m \times n}$ 为数 k 与矩阵 A 的**数乘**, 记为 kA , 即

$$kA=[c_{ij}]_{m \times n},$$

其中

$$c_{ij}=ka_{ij} \quad (i=1, 2, \dots, m; j=1, 2, \dots, n).$$

$$A=\begin{bmatrix} -6 & 4 & 2 \\ 0 & -10 & -2 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{2}A=\begin{bmatrix} -3 & 2 & 1 \\ 0 & -5 & -1 \end{bmatrix}$$

$$3A=\begin{bmatrix} -18 & 12 & 6 \\ 0 & -30 & -6 \end{bmatrix}$$

$$0A=\mathbf{O}$$

$$k\mathbf{O}=\mathbf{O}$$

§ 2.1 矩 阵

定义 设 $A=[a_{ij}]_{m \times n}$, $B=[b_{ij}]_{m \times n}$, 称矩阵 $[c_{ij}]_{m \times n}$ 为矩阵 A 与 B 的差, 记为 $A-B$, 即

$$A-B=[c_{ij}]_{m \times n},$$

其中

$$c_{ij}=a_{ij}-b_{ij} \quad (i=1, 2, \cdots, m; j=1, 2, \cdots, n).$$

其实,

$$A-B=A+(-1)B.$$

$$\begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 4 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & -5 \\ -2 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 6 & -2 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵



2. 运算性质

定理2.1.1 设 A, B, C, O 是同型矩阵, k 和 l 是任意常数, 则以下运算规律成立:

1) $A + B = B + A$

(加法交换律);

2) $(A + B) + C = A + (B + C)$

(加法结合律);

3) $A + O = A;$

4) $A + (-1)A = O;$

5) $1A = A;$

6) $k(lA) = (kl)A$

(数乘结合律);

7) $(k + l)A = kA + lA$

(分配律I);

8) $k(A + B) = kA + kB$

(分配律II).



§ 2.1 矩 阵



二、矩阵的乘法

1. 定义

引入：大妈买菜算法.

定义2.1.4 设 $A=[a_{ij}]_{m \times s}$, $B=[b_{ij}]_{s \times n}$, 称矩阵 $[c_{ij}]_{m \times n}$ 为矩阵 A 与 B 的**积**, 记为 AB , 即

$$AB=[c_{ij}]_{m \times n},$$

其中

$$c_{ij} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \cdots + a_{is}b_{sj},$$

$$(i = 1, 2, \cdots, m; \quad j = 1, 2, \cdots, n)$$

注 只有当 A 的列数和 B 的行数相等时, A 与 B 才能进行乘积.



§ 2.1 矩 阵

2. 例子

例2.1.4 设

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ 4 & 3 \\ 1 & 6 \end{bmatrix},$$

试问：能否计算 AB ？能否计算 BA ？

$$BA = \begin{bmatrix} -4 & 4 \\ 15 & 6 \\ 9 & 12 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵

例2.1.5 设

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 1 & 3 \\ 4 & 1 & 6 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ 2 & 4 \\ 1 & -3 \end{bmatrix},$$

试问：能否计算 AB ？能否计算 BA ？

$$AB = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 20 & -22 \end{bmatrix}$$

$$BA = \begin{bmatrix} -14 & 1 & -3 \\ 12 & 6 & 30 \\ -14 & -2 & -15 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵

例2.1.6 设

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

试问：能否计算 AB ？能否计算 BA ？

$$AB = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -4 & -8 \end{bmatrix} \quad BA = \begin{bmatrix} 6 & 5 \\ -4 & -10 \end{bmatrix}$$

第二章 矩阵代数

§ 2.1 矩 阵

例2.1.3 写出方程组

$$\begin{cases} 3x_1 - 2x_2 & -x_4 = -6, \\ x_1 - 2x_2 + 5x_3 + 2x_4 = 0, \\ 4x_2 & -x_3 + 5x_4 = 5 \end{cases}$$

的矩阵形式.

§ 2.1 矩 阵

例2.1.1 设矩阵 A 的行分别表示甲, 乙, 丙, 丁四个工厂的生产情况, 其列分别表示三种产品 P_1 , P_2 , P_3 的产量.

再设矩阵 B 的第一列分别表示三种产品 P_1 , P_2 , P_3 的单件利润, 其第二列分别表示三种产品 P_1 , P_2 , P_3 的单件体积.

试计算甲, 乙, 丙, 丁四个工厂的总利润和它们的产品需要的总存储空间.

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 2 & 4 \\ 3 & 8 & 2 \\ 6 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 6 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 3 \\ 3 & 2 \end{bmatrix}, \quad AB = \begin{bmatrix} 24 & 34 \\ 20 & 40 \\ 24 & 32 \\ 19 & 15 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵

3. 运算性质

矩阵的乘法**不满足**交换律.

设 $A = [a_{ij}]_{6 \times 8}$, $B = [b_{ij}]_{3 \times 5}$, 则 AB 及 BA 均无定义.

§ 2.1 矩 阵

例2.1.4 设

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ 4 & 3 \\ 1 & 6 \end{bmatrix},$$

试问：能否计算 AB ？能否计算 BA ？

$$BA = \begin{bmatrix} -4 & 4 \\ 15 & 6 \\ 9 & 12 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵

例2.1.5 设

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 1 & 3 \\ 4 & 1 & 6 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ 2 & 4 \\ 1 & -3 \end{bmatrix},$$

试问：能否计算 AB ？能否计算 BA ？

$$AB = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 20 & -22 \end{bmatrix}$$

$$BA = \begin{bmatrix} -14 & 1 & -3 \\ 12 & 6 & 30 \\ -14 & -2 & -15 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵

例2.1.6 设

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

试问：能否计算 AB ？能否计算 BA ？

$$AB = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -4 & -8 \end{bmatrix} \quad BA = \begin{bmatrix} 6 & 5 \\ -4 & -10 \end{bmatrix}$$

§ 2.1 矩 阵



对于矩阵的乘法,通常会说**左乘**或**右乘**. 比如,
对于 AB ,称为 A **左乘** B ,或 B **右乘** A .



§ 2.1 矩 阵

矩阵的乘法**不满足**消去律.

两个非零矩阵之积**不一定**是非零矩阵.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 0 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & 1 \\ -2 & 0 & 5 \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 5 \\ -2 & 0 & 2 \end{bmatrix},$$

$$AB = O = AC$$

$$B \neq C$$

§ 2.1 矩 阵



定理2.1.2 设 A, B, C 是任意矩阵, k 为任意常数,
如果下述运算都有意义, 则

1) $(AB)C = A(BC)$ (乘法结合律);

2) $A(B+C) = AB + AC$ (乘法对加法的左分配律);

$(B+C)A = BA + CA$ (乘法对加法的右分配律);

3) $k(AB) = (kA)B = A(kB)$;

4) $IA = A = AI$.



§ 2.1 矩 阵

三、矩阵的转置

定义2.1.5 设 $A=[a_{ij}]_{m \times n}$, 称矩阵 $[b_{ij}]_{n \times m}$ 为矩阵 A 的**转置矩阵**, 记为 A^T , 如果

$$b_{ij} = a_{ji} \quad (i = 1, 2, \dots, n; j = 1, 2, \dots, m).$$

注 直观上看, 列变行, 行变列.

定义2.1.6 如果 n 阶方阵 $A=[a_{ij}]_{n \times n}$ 满足 $A=A^T$, 则称 A 为**对称矩阵**.

注 A 为对称矩阵当且仅当 $a_{ij}=a_{ji} (i, j=1, 2, \dots, n)$.
直观上看, 关于主对角线对称.

§ 2.1 矩 阵

例2.1.7

(1) 设 $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 3 \\ -5 & 4 \end{bmatrix}$, 那么 $A^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -5 \\ 2 & 3 & 4 \end{bmatrix}$.

(3) 设 $A = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$, 那么 $A^T = [2 \ 3 \ 4 \ 0]$.

§ 2.1 矩 阵

(2) 设 $A = \begin{bmatrix} -3 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & -5 \\ 2 & -5 & 7 \end{bmatrix}$, 那么

$$A^T = \begin{bmatrix} -3 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & -5 \\ 2 & -5 & 7 \end{bmatrix},$$

A 为对称矩阵.

§ 2.1 矩 阵

定理2.1.2 设 A, B, C 是任意矩阵, k 为任意常数, 如果下述运算都有意义, 则

4) $(A^T)^T = A;$

5) $(A + B)^T = A^T + B^T;$

6) $(kA)^T = kA^T;$

7) $(AB)^T = B^T A^T.$

§ 2.1 矩 阵

四、矩阵的方幂

定义 n 阶方阵的正指数**方幂**:

$$A^k = \overbrace{AA \cdots A}^k, \quad k \text{ 为正整数.}$$

矩阵的方幂满足运算性质:

$$A^k \cdot A^l = A^{k+l}, \quad (A^k)^l = A^{kl}, \quad k, l \text{ 为正整数.}$$

§ 2.1 矩 阵



课堂练习 P38: 1(1)(3), 2(1), 3(2)(4), 6

作 业 P38-39: 2(2), 4, 7, 9

思 考 题 P38: 5, 8

P40: 25



回顾

1. 同型矩阵
2. 矩阵相等
3. 矩阵的和
4. 矩阵的数乘
5. 矩阵的积
6. 矩阵的转置

矩阵的差

运算性质

矩阵的乘法**不满足**交换律.

矩阵的乘法**不满足**消去律.

两个非零矩阵之积**不一定**是非零矩阵.

§ 2.1 矩 阵



五、分块矩阵及其运算

1. 定义

定义 对给定的矩阵 A , 在行间作若干水平线, 在列间作若干垂直线, 把 A 划分成若干**规模较小**的“矩阵”. 这些规模较小的“矩阵”均称为 A 的**子块**, 以子块为元素的矩阵称为**分块矩阵**.



§ 2.1 矩 阵

$$A = \left[\begin{array}{ccc|cc} 1 & -2 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & -2 & 1 \\ \hline 3 & 2 & 0 & -3 & 1 \\ -2 & 1 & 2 & 0 & -2 \end{array} \right],$$

子块:

$$A_{11} = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}, \quad A_{12} = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ -2 & 1 \end{bmatrix},$$

$$A_{21} = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 \\ -2 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad A_{22} = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix},$$

分块矩阵:

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}.$$

§ 2.1 矩 阵

A 也可按如下分法进行分块:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & -2 & 1 \\ 3 & 2 & 0 & -3 & 1 \\ -2 & 1 & 2 & 0 & -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ \alpha_4 \end{bmatrix}.$$

子块:

$$\alpha_1 = [1 \quad -2 \quad 0 \quad 3 \quad 4], \quad \alpha_2 = [0 \quad 1 \quad -1 \quad -2 \quad 1],$$

$$\alpha_3 = [3 \quad 2 \quad 0 \quad -3 \quad 1], \quad \alpha_4 = [-2 \quad 1 \quad 2 \quad 0 \quad -2].$$

§ 2.1 矩 阵

A 还可按如下分法进行分块

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & -2 & 1 \\ 3 & 2 & 0 & -3 & 1 \\ -2 & 1 & 2 & 0 & -2 \end{bmatrix} \\ = [\beta_1 \quad \beta_2 \quad \beta_3 \quad \beta_4 \quad \beta_5].$$

子块:

$$\beta_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}, \beta_2 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \beta_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \beta_4 = \begin{bmatrix} 3 \\ -2 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix}, \beta_5 = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}.$$

§ 2.1 矩 阵



2. 分块矩阵的运算

(1) 加法与数乘

假设对两个同型矩阵, 用完全相同的 **分法** 进行分块, 即

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1s} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2s} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ A_{r1} & A_{r2} & \cdots & A_{rs} \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & \cdots & B_{1s} \\ B_{21} & B_{22} & \cdots & B_{2s} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ B_{r1} & B_{r2} & \cdots & B_{rs} \end{bmatrix},$$



§ 2.1 矩 阵

则

$$A + B = \begin{bmatrix} A_{11} + B_{11} & A_{12} + B_{12} & \cdots & A_{1s} + B_{1s} \\ A_{21} + B_{21} & A_{22} + B_{22} & \cdots & A_{2s} + B_{2s} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ A_{r1} + B_{r1} & A_{r2} + B_{r2} & \cdots & A_{rs} + B_{rs} \end{bmatrix}.$$

若 k 为任一数, 则

$$kA = \begin{bmatrix} kA_{11} & kA_{12} & \cdots & kA_{1s} \\ kA_{21} & kA_{22} & \cdots & kA_{2s} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ kA_{r1} & kA_{r2} & \cdots & kA_{rs} \end{bmatrix}.$$

§ 2.1 矩 阵

(2) 乘法

若 A 为 $m \times s$ 矩阵, B 为 $s \times n$ 矩阵. 对 A 与 B 进行分块, 且 A 的列的分法与 B 的行的分法是一致的, 即

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1k} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2k} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ A_{r1} & A_{r2} & \cdots & A_{rk} \end{bmatrix} \begin{matrix} m_1 \\ m_2 \\ \vdots \\ m_r \end{matrix} \quad B = \begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & \cdots & B_{1t} \\ B_{21} & B_{22} & \cdots & B_{2t} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ B_{k1} & B_{k2} & \cdots & B_{kt} \end{bmatrix} \begin{matrix} s_1 \\ s_2 \\ \vdots \\ s_k \end{matrix}$$

令

$$C_{ij} = A_{i1}B_{1j} + A_{i2}B_{2j} + \cdots + A_{ik}B_{kj},$$

$$(i=1, 2, \cdots, r; \quad j=1, 2, \cdots, t)$$

§ 2.1 矩 阵

则

$$AB = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & \cdots & C_{1t} \\ C_{21} & C_{22} & \cdots & C_{2t} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ C_{r1} & C_{r2} & \cdots & C_{rt} \end{bmatrix}.$$

§ 2.1 矩 阵

例 2.1.8 设

$$A = \left[\begin{array}{cc|c} -1 & 2 & 0 \\ 3 & 2 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 3 \end{array} \right], \quad B = \left[\begin{array}{ccc|cc} 2 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 3 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & -3 & -7 \end{array} \right],$$

计算 AB .

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{bmatrix},$$

$$B = \begin{bmatrix} B_1 & 0 \\ 0 & B_2 \end{bmatrix},$$

$$AB = \begin{bmatrix} A_1 B_1 & 0 \\ 0 & A_2 B_2 \end{bmatrix}.$$

§ 2.1 矩 阵

注 对于分块矩阵, 若除主对角线上的子块外, 其余子块均为零块(零矩阵), 则称此矩阵为**对角分块矩阵**, 或称为**准对角矩阵**.

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

§ 2.1 矩 阵



$$A = \left[\begin{array}{ccc|cc} -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 3 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c} A_1 \\ A_2 \\ A_3 \end{array} \right],$$

子块:

$$A_1 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 \\ 3 & 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad A_2 = [2], \quad A_3 = [3, -5]$$



§ 2.1 矩 阵

若有两个对角分块矩阵

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & & & \\ & A_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & A_r \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} B_1 & & & \\ & B_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & B_r \end{bmatrix},$$

其中 A_i 与 B_i ($i=1, 2, \dots, r$)可相乘, 则 A 与 B 可相乘, 且

$$AB = \begin{bmatrix} A_1 B_1 & & & \\ & A_2 B_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & A_r B_r \end{bmatrix}.$$

§ 2.1 矩 阵

课堂练习 P40: 21(1)

作 业 P40: 21(2)

思 考 题 P40: 22



§ 2.2 逆 矩 阵

- 一、逆矩阵的定义
- 二、逆矩阵的性质
- 三、矩阵的“除法”
- 四、逆矩阵的应用
- 五、例子

§ 2.2 逆矩阵



一、逆矩阵的定义

1. 问题的引入

2. 逆矩阵的定义

定义2.2.1 设 A 是一个 n 阶方阵. 若存在一个 n 阶方阵 B , 使得

$$AB=BA=I,$$

则称 B 是 A 的一个逆矩阵. 此时 A 称为可逆矩阵, 或非奇异矩阵. 否则, 称为不可逆矩阵, 或奇异矩阵.

注 若 B 是 A 的逆矩阵, 则 A 也是 B 的逆矩阵, 也就是, 它们互为逆矩阵.

§ 2.2 逆矩阵

例2.2.1 证明矩阵

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

不可逆.

用反证法.

例2.2.2 验证下列两矩阵互为逆矩阵:

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 4 & -3 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} -\frac{3}{2} & -\frac{1}{2} \\ -2 & -1 \end{bmatrix}.$$

§ 2.2 逆矩阵

二、逆矩阵的性质

定理2.2.1 若方阵 A 可逆, 则其逆矩阵唯一.

注 记可逆矩阵 A 的唯一逆矩阵为 A^{-1} . 显然,

$$(A^{-1})^{-1} = A.$$

性质2.2.1 若 n 阶方阵 A 可逆, 则其转置矩阵
也可逆, 且

$$(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T.$$

§ 2.2 逆矩阵

性质2.2.3 若 A 与 B 均为 n 阶可逆矩阵, 则 AB 也可逆, 且

$$(AB)^{-1} = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{A}^{-1}.$$

注 性质2.2.3可推广到有限多个矩阵的情形:

若 A_1, A_2, \dots, A_k 均为 n 阶可逆矩阵, 则 $A_1A_2\cdots A_k$ 也可逆, 且

$$(A_1A_2\cdots A_k)^{-1} = \mathbf{A}_k^{-1}\cdots\mathbf{A}_2^{-1}\mathbf{A}_1^{-1}.$$

§ 2.2 逆矩阵

三、矩阵的“除法”

无法定义除法.

但若 A 可逆, 我们可定义:

A 左除 C : $A^{-1}C$,

A 右除 C : CA^{-1} .

§ 2.2 逆矩阵



四、逆矩阵的应用

1. 弱消去律

性质2.2.2 设 A, B, C 为三个矩阵.

(1) 若 $AB=O$ (或 $BA=O$), 且 A 可逆, 则 $B=O$;

(2) 若 $AB=AC$ (或 $BA=CA$), 且 A 可逆, 则 $B=C$.

2. 解线性方程组(理论上)

设线性方程组的矩阵形式为: $AX=\beta$, 且 A 为可逆矩阵, 则

$$X=A^{-1}\beta.$$



§ 2.2 逆矩阵

五、例子

例2.2.3 设

$$A = \begin{bmatrix} d_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & d_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & d_n \end{bmatrix},$$

其中 $d_i \neq 0, i=1, 2, \dots, n$. 试验证

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} d_1^{-1} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & d_2^{-1} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & d_n^{-1} \end{bmatrix}.$$

§ 2.2 逆矩陣

例2.2.4 设 n 阶方阵

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

是对角分块矩阵, 且每一个 $A_i (i=1, 2, \dots, r)$ 均可逆, 则 A 可逆, 且

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} A_1^{-1} & & & \\ & A_2^{-1} & & \\ & & \ddots & \\ & & & A_r^{-1} \end{bmatrix}.$$

§ 2.2 逆矩阵

课堂练习 P39: 11, 13

作 业 P39: 10, 12

思 考 题 P39: 16

P40: 23

回顾



1. 分块矩阵
2. 分块矩阵的运算
3. 对角分块矩阵
4. 逆矩阵 可逆矩阵
5. 逆矩阵的性质及应用
6. 矩阵的“除法”：左除、右除

运算性质

奇异矩阵



§ 2.3 初等矩阵

- 一、初等矩阵的定义
- 二、初等变换的静态描述
- 三、初等矩阵的逆矩阵

§ 2.3 初等矩阵

一、初等矩阵的定义

对单位矩阵 **只** 施行 **一次** 初等变换所得到的矩阵, 统称为 **初等矩阵**. 共有三种初等矩阵:

1. 交换单位矩阵的第 i 行(列)与第 j 行(列)得到的矩阵称为 **I型初等矩阵**, 记为 $P(i, j)$, 即

$$P(i, j) = \begin{bmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 0 & \cdots & 1 \\ & & \vdots & & \vdots \\ & & 1 & \cdots & 0 \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} i \\ j \end{matrix}$$

$r_i \leftrightarrow r_j$
 $c_i \leftrightarrow c_j$

§ 2.3 初等矩阵

2. 单位矩阵的第*i*行(列)乘以**非零**常数*k*得到的矩阵称为**II型初等矩阵**, 记为 $P(i(k))$, 即

$$P(i(k)) = \begin{bmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & k & & \\ & & & \ddots & \\ & & & & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} \\ \\ i \\ \\ \end{matrix} \quad \begin{matrix} kr_i \\ \\ kc_i \end{matrix}$$

§ 2.3 初等矩阵

3. 单位矩阵的第*i*行(*j*列)乘以常数*k*加到第*j*行(*i*列)得到的矩阵称为**III型初等矩阵**, 记为 $P(i(k), j)$,

$$P(i(k), j) = \begin{bmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1 & & & \\ & & \vdots & & & \\ & & k & \cdots & 1 & \\ & & & \ddots & & \\ & & & & & 1 \end{bmatrix}$$

$kr_i + r_j$

$kc_j + c_i$

$i \quad j$

§ 2.3 初等矩阵

$$P(i(k), j) = \begin{bmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1 & & k & \\ & & \vdots & & & \\ & & & \dots & 1 & \\ & & & & & \ddots \\ & & & & & & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} j \\ i \\ kc_j + c_i \end{matrix}$$

$kr_i + r_j$
 $kc_j + c_i$

§ 2.3 初等矩阵

二、初等变换的静态描述

定理2.3.1 (1) 用 $P(i, j)$ 左乘一矩阵, 相当于对该矩阵施行一次初等行变换 $r_i \leftrightarrow r_j$; 用 $P(i, j)$ 右乘一矩阵, 相当于对该矩阵施行一次初等列变换 $c_i \leftrightarrow c_j$.

(2) 用 $P(i(k))$ 左乘一矩阵, 相当于对该矩阵施行一次初等行变换 kr_i ; 用 $P(i(k))$ 右乘一矩阵, 相当于对该矩阵施行一次初等列变换 kc_i .

(3) 用 $P(i(k), j)$ 左乘一矩阵, 相当于对该矩阵施行一次初等行变换 $kr_i + r_j$; 用 $P(i(k), j)$ 右乘一矩阵, 相当于对该矩阵施行一次初等列变换 $kc_j + c_i$.

§ 2.3 初等矩阵

例2.3.1 设

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

$$P(2,3) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$P(3(5)) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}$$

$$P(3(8),2) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 8 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$P(2,3)A, \quad P(3(5))A, \quad P(3(8),2)A$$

§ 2.3 初等矩阵

三、初等矩阵的逆矩阵

性质2.3.1 若 P 是一个初等矩阵, 则 P 是可逆矩阵, 且其逆矩阵 P^{-1} 是**同类型**的初等矩阵:

- (1) $P(i, j)^{-1} = P(i, j);$
- (2) $P(i(k))^{-1} = P(i(k^{-1}));$
- (3) $P(i(k), j)^{-1} = P(i(-k), j).$

§ 2.3 初等矩阵

作 业 P39: 14, 15

§ 2.4 矩阵可逆的充分 必要条件

- 一、矩阵可逆的充分必要条件
- 二、求逆矩阵的初等(行)变换法
- 三、应用

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

一、矩阵可逆的充分必要条件

定义2.4.1 设 A, B 均为 $m \times n$ 矩阵. 若存在初等矩阵 P_1, P_2, \dots, P_k , 使得

$$B = P_k \cdots P_2 P_1 A, \quad (\text{静态描述})$$

则称 A 行等价于 B .

注1 上面等式对应的动态过程: 对 A 施行 k 次初等行变换得到 B .

注2 任一矩阵都行等价于一个阶梯型矩阵和一个最简型矩阵.

注3 若 A 行等价于 B , 则 B 也行等价于 A .

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

定理2.4.1 设 A 是一个 n 阶方阵, 则下列条件等价:

- (1) A 是可逆矩阵;
- (2) 齐次线性方程组 $AX=O$ 仅有零解;
- (3) A 行等价于单位矩阵 I ;
- (4) A 等于若干初等矩阵的乘积.

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

$$\begin{bmatrix} 0 & \cdots & 0 & c_{1,j_1} & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & c_{1n} & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & c_{2,j_2} & \cdots & \cdots & \cdots & c_{2n} & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & c_{r,j_r} & \cdots & c_{rn} \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}$$

其中, $c_{1,j_1}, \cdots, c_{r,j_r}$ 分别是它们所在行的首元素,
且 $1 \leq j_1 < j_2 < \cdots < j_r \leq n$.

当 $r=n$ 时, 只有零解(有惟一解).

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件



情形2 若 $d_{r+1}=0$, 且 $r=n$, 则原方程组有惟一解.

$$\left\{ \begin{array}{l} c_{11}x_1 + \cdots + c_{1n}x_n = 0, \\ c_{22}x_2 + \cdots + c_{2n}x_n = 0, \\ \cdots \\ c_{n-1,n-1}x_{n-1} + c_{n-1,n}x_n = 0, \\ c_{nn}x_n = 0. \end{array} \right.$$

其中, c_{11}, \cdots, c_{nn} 分别是它们所在方程的**首项**系数.



§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

$$\begin{pmatrix} c_{11} & \cdots & \cdots & c_{1n} \\ 0 & c_{22} & \cdots & c_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & c_{nn} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

$$c_{ii} \neq 0 \quad (i=1,2,\cdots,n)$$

阶梯型

最简型

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

注 判断矩阵 A 是否可逆的简单且可操作的方法：用初等行变换把矩阵 A 化成阶梯型矩阵，然后判断是否 $r=n$ ？

例2.4.1 判断下述矩阵 A 是否可逆：

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 4 \\ -3 & 2 & 5 \\ -3 & -2 & 22 \end{bmatrix}.$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 4 \\ 0 & -4 & 17 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

不可逆

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

二、求逆矩阵的初等(行)变换法

设 n 阶方阵 A 可逆. 则由定理2.4.1可知, 存在初等矩阵 P_1, P_2, \dots, P_k , 使得

$$I = P_k \cdots P_2 P_1 A,$$

而由上式可得

$$A^{-1} = P_k \cdots P_2 P_1 I,$$

比较上述两式对应的动态过程可知:

若对 A 和 I 施行完全相同的初等行变换, 则当把 A 化为单位矩阵 I 时, I 就化为 A^{-1} .

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

求逆矩阵的初等(行)变换法

首先将 n 阶矩阵 A 与 n 阶单位矩阵 I 并排写成一个 $n \times 2n$ 矩阵

$$B = [A \mid I],$$

然后对矩阵 B 施行初等行变换, 当把 A 所在的位置化为单位矩阵 I 时, I 所在的位置就被化成了 A^{-1} .

注1 目标是把 B 化简为最简型矩阵.

注2 上述求逆矩阵的过程同时也可判断矩阵是否可逆.

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

例2.4.2 判断下述矩阵 A 是否可逆, 若可逆, 求其逆矩阵:

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

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

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

三、应用

例子 求解线性方程组: $AX=\beta$.

若 A 为可逆矩阵, 则

$$X=A^{-1}\beta.$$

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

例2.4.3 求解矩阵方程 $AX - B = X$, 其中

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 4 \\ 2 & -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 3 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}.$$

$$(A - I)^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 4 & -2 & 1 \\ -3/2 & 1 & -1/2 \end{bmatrix}$$

$$X = (A - I)^{-1} B = \begin{bmatrix} 6 & -5 \\ 10 & -10 \\ -4 & 9/2 \end{bmatrix}$$

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

补充： 计算 $A^{-1}C$ 的初等(行)变换法：

将矩阵 A 与矩阵 C 并排写成一个矩阵

$$B = [A \mid C],$$

然后对矩阵 B 施行**初等行变换**，目标是把 B 化简为**最简型矩阵**。在此最简型矩阵中， A 所在的位置变成了单位矩阵 I ，而 C 所在的位置变成了 $A^{-1}C$ 。

$$I = P_k P_{k-1} \cdots P_1 A,$$

$$A^{-1} = P_k P_{k-1} \cdots P_1 I,$$

$$A^{-1}C = P_k P_{k-1} \cdots P_1 C.$$

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

补充：计算 $A^{-1}C$ 的初等(行)变换法：

将矩阵 A 与矩阵 C 并排写成一个矩阵

$$B = [A \mid C],$$

然后对矩阵 B 施行**初等行变换**，目标是把 B 化简为**最简型矩阵**。在此最简型矩阵中， A 所在的位置变成了单位矩阵 I ，而 C 所在的位置变成了 $A^{-1}C$ 。

$$I = P_k P_{k-1} \cdots P_1 A,$$

$$A^{-1}C = P_k P_{k-1} \cdots P_1 C.$$

§ 2.4 矩阵可逆的充要条件

课堂练习 P39-40: 18(1), 19(1)

作 业 P39-40: 18(2)(4), 20

思考题 P40: 19(2)

回顾



1. 初等矩阵及其逆矩阵
2. 初等变换的静态描述
3. 矩阵的行等价

定义2.4.1 设 A, B 均为 $m \times n$ 矩阵. 若存在初等矩阵 P_1, P_2, \dots, P_k , 使得

$$B = P_k P_{k-1} \cdots P_1 A,$$

则称 A 行等价于 B .

动态: 对 A 可施行若干次初等行变换得到 B .

任一矩阵都行等价于阶梯型和最简型.



回顾

定理2.4.1 设 A 是一个 n 阶方阵, 则下列条件等价:

- (1) A 是可逆的;
- (2) 齐次线性方程组 $AX=O$ 仅有零解;
- (3) A 行等价于单位矩阵 I (最简型);
- (4) A 等于若干初等矩阵的乘积.

回顾

求逆矩阵的初等(行)变换法

将 n 阶矩阵 A 与 n 阶单位矩阵 I 并排写成一个
 $n \times 2n$ 矩阵

$$B = [A \mid I],$$

然后对矩阵 B 施行初等行变换, 目标是把 B 化简为
最简型矩阵. 在此最简型矩阵中, A 所在的位置变
成了单位矩阵 I , 而 I 所在的位置变成了 A^{-1} .

回顾

补充：计算 $A^{-1}C$ 的初等(行)变换法：

将矩阵 A 与矩阵 C 并排写成一个矩阵

$$B = [A \mid C],$$

然后对矩阵 B 施行**初等行变换**，目标是把 B 化简为**最简型矩阵**。在此最简型矩阵中， A 所在的位置变成了单位矩阵 I ，而 C 所在的位置变成了 $A^{-1}C$ 。