2.4 矩阵的分块 (Partitioned matrix)

- 矩阵的分块的意义
- 矩阵分块的加法、数乘和乘法
- 分块对角矩阵
- 分块矩阵的行列式

2.4 矩阵的分块

概述

- 将矩阵用若干条纵线和横线分成许多个小矩阵,每一个小矩阵称为的子块,以子块为元素的形式上的矩阵称为分块矩阵。
- 在矩阵理论的研究中,矩阵的分块是处理高阶矩阵的一种最基本、最重要的计算方法与技巧.
- 矩阵分块的目标:
 - 使表示简化,能突出结构特点.
 - 使运算简化,能揭示计算过程对结果的影响.

重点: 分块矩阵的计算.

难点: 如何分块以达到目的.

一、矩阵的分块

对于行数和列数较高的矩阵A,为了简化运算,经常采用分块法,使大矩阵的运算化成小矩阵的运算. 将矩阵A用若干条纵线和横线分成许多个小矩阵,每一个小矩阵称为A的子块,以子块为元素的形式上的矩阵称为分块矩阵.

例
$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & b & 1 \\ 0 & 1 & 1 & b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_1 & C_2 \\ C_3 & C_4 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & b & 1 \\ 0 & 1 & 1 & b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_1 & C_2 \\ C_3 & C_4 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & b & 1 \\ 0 & 1 & 1 & b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} aI_2 & O \\ I_2 & B \end{pmatrix},$$

$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & b & 1 \\ 0 & 1 & 1 & b \end{pmatrix} = (A_1 \quad A_2 \quad A_3 \quad A_4), \sharp + A_3 = \begin{pmatrix} b \\ b \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

分块使记法简单,突出矩阵的特点。

二、分块矩阵的运算

(1)分块矩阵的加法:

设矩阵A与B的行数相同,列数相同,采用同样的分块法

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} B_{11} & \cdots & B_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ B_{s1} & \cdots & B_{sr} \end{pmatrix}$$

其中 A_{ii} 与 B_{ii} 为同型矩阵,则有

$$A + B = \begin{pmatrix} A_{11} + B_{11} & \cdots & A_{1r} + B_{1r} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ A_{s1} + B_{s1} & \cdots & A_{sr} + B_{sr} \end{pmatrix}.$$

(2) 数乘分块矩阵

设
$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{pmatrix}$$
, λ 为数,那么

$$\lambda A = \begin{pmatrix} \lambda A_{11} & \cdots & \lambda A_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ \lambda A_{s1} & \cdots & \lambda A_{sr} \end{pmatrix}.$$

(3)分块矩阵的乘法:

设A为 $m \times l$ 矩阵,B为 $l \times n$ 矩阵,分块成

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

其中 $A_{i1}, A_{i2}, \dots, A_{it}$ 的列数分别等于 $B_{1i}, B_{2i}, \dots, B_{ti}$

的行数,那末
$$AB = \begin{pmatrix} C_{11} & \cdots & C_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ C_{s1} & \cdots & C_{sr} \end{pmatrix}$$
其中 $C_{ij} = \sum_{k=1}^{t} A_{ik} B_{kj} \quad (i = 1, \cdots, s; j = 1, \cdots, r).$

其中
$$C_{ij} = \sum_{k=1}^{i} A_{ik} B_{kj}$$
 $(i = 1, \dots, s; j = 1, \dots, r)$

归纳:

- 1. 如果矩阵的分法使计算有意义,则分块矩阵的加法,数乘矩阵、矩阵的乘法与矩阵相应运算的规律一样(对子块矩阵象数一样处理)。
- 2. 注意分块矩阵的转置规律。
- 3. 矩阵乘法列分块的几个重要结果

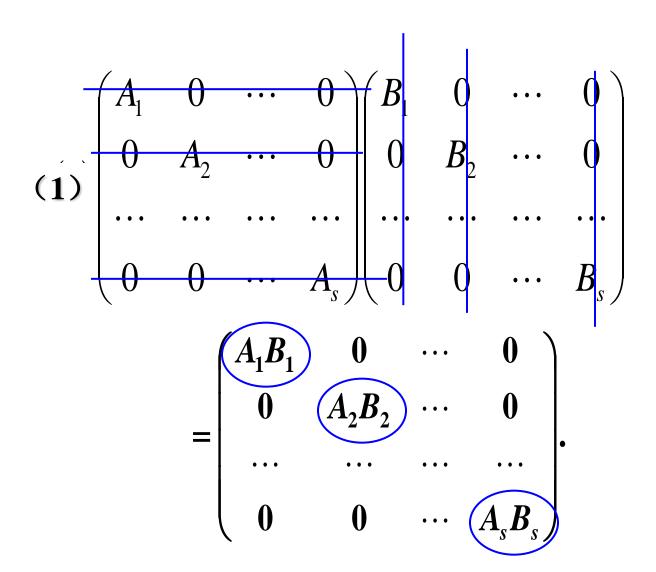
三、分块对角矩阵

(5) 设A为n阶矩阵, 若A的分块矩阵只有在主对角线 上有非零子块,其余子块都为零矩阵, 且非零子块都 是方阵, 即

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & & & & & \\ & A_2 & O & & \\ & O & & \ddots & \\ & & & & A_s \end{pmatrix}$$

其中 A_i ($i=1,2,\dots s$) 都是方阵,那末称 A为分块对角矩阵.

分块对角矩阵的性质



分块对角矩阵的性质

(2) 设
$$A = \begin{pmatrix} A_1 & O \\ A_2 & \\ O & \ddots \\ A_s \end{pmatrix}$$

$$若 |A_i| \neq 0 (i = 1,2,\dots,s), 则 |A| \neq 0, 并有$$

(3)
$$|A| = |A_1||A_2|\cdots|A_s|$$
.

四、分块矩阵的行列式

设下列矩阵为方阵
$$A_1 = A_1 = A_2 = A_1 = A_2 = A_1 = A_1 = A_1 = A_1 = A_2 = A_1 = A_2 =$$

(2)
$$\begin{vmatrix} A & 0 \\ C & D \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} A & B \\ 0 & D \end{vmatrix} = |A||D|.$$

例1 设
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \qquad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 4 & 1 \\ -1 & -1 & 2 & 0 \end{pmatrix},$$

$$B = egin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \ -1 & 2 & 0 & 1 \ 1 & 0 & 4 & 1 \ -1 & -1 & 2 & 0 \ \end{pmatrix}$$

求 AB.

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 & 1 \\ \hline 1 & 0 & 4 & 1 \\ -1 & -1 & 2 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} B_{11} & I \\ B_{21} & B_{22} \end{bmatrix}$$

$$AB = \begin{pmatrix} I & O \\ A_1 & I \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_{11} & I \\ B_{21} & B_{22} \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} B_{11} & I \\ A_1B_{11} + B_{21} & A_1 + B_{22} \end{pmatrix}.$$

$$AB = \begin{pmatrix} B_{11} & E \\ A_1B_{11} + B_{21} & A_1 + B_{22} \end{pmatrix}.$$

$$= \begin{pmatrix} -3 & 4 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 4 \\ -1 & 1 \end{pmatrix},$$

$$A_1 + B_{22} = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix},$$

于是
$$AB = \begin{pmatrix} B_{11} & E \\ A_1B_{11} + B_{21} & A_1 + B_{22} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 4 & 0 & 1 \\ -2 & 4 & 3 & 3 \\ -1 & 1 & 3 & 1 \end{pmatrix}.$$

例2 设
$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 \\ 0 & 0 & b & 1 \\ 0 & 0 & 1 & b \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 & 0 \\ 1 & a & 0 & 0 \\ 0 & 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & 1 & b \end{pmatrix}$$

求 A+B, ABA.

解 将 A, B 分块

$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & b & 1 \\ 0 & 0 & 1 & b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{pmatrix}, \quad \sharp \mapsto \quad A_1 = \begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix}, \\ A_2 = \begin{pmatrix} b & 1 \\ 1 & b \end{pmatrix}; \\ B = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 & 0 \\ 1 & a & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & 1 & b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B_1 & 0 \\ 0 & B_2 \end{pmatrix}, \quad \sharp \mapsto \quad B_1 = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 1 & a \end{pmatrix}, \\ B_2 = \begin{pmatrix} b & 0 \\ 1 & b \end{pmatrix};$$

$$A + B = \begin{pmatrix} A_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & A_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} B_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & B_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} A_1 + B_1 & 0 \\ 0 & A_2 + B_2 \end{pmatrix},$$

$$A_1 + B_1 = \begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a & 0 \\ 1 & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2a & 1 \\ 1 & 2a \end{pmatrix},$$

$$A_2 + B_2 = \begin{pmatrix} b & 1 \\ 1 & b \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b & 0 \\ 1 & b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2b & 1 \\ 2 & 2b \end{pmatrix},$$

$$\therefore A + B = \begin{pmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} B_1 & 0 \\ 0 & B_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} A_1 + B_1 & 0 \\ 0 & A_2 + B_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2a & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2a & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2b & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 2b \end{pmatrix}.$$

$$ABA = \begin{pmatrix} A_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & A_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & B_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & A_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} A_1 B_1 A_1 & 0 \\ 0 & A_2 B_2 A_2 \end{pmatrix},$$

$$A_1B_1A_1 = \begin{pmatrix} a^3 + a & 2a^2 + 1 \\ a^2 & a^3 + a \end{pmatrix},$$

$$A_2B_2A_2 = \begin{pmatrix} b^3 + 2b & 2b^2 + 1 \\ 3b^2 & b^3 + 2b \end{pmatrix},$$

$$\therefore ABA = \begin{pmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_1 & 0 \\ 0 & B_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} A_1 B_1 A_1 & 0 \\ 0 & A_2 B_2 A_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} a^3 + a & 2a^2 + 1 & 0 & 0 \\ a^2 & a^3 + a & 0 & 0 \\ 0 & 0 & b^3 + 2b & 2b^2 + 1 \\ 0 & 0 & 3b^2 & b^3 + 2b \end{pmatrix}.$$

例3 设
$$A = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$
,求 A^{-1} .

解
$$A = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_1 & O \\ O & A_2 \end{pmatrix}$$

$$A_1 = (5), \qquad A_1^{-1} = \left(\frac{1}{5}\right); \qquad A_2 = \left(\frac{3}{2}, \frac{1}{1}\right),$$

$$A_1^{-1} = \left(\frac{1}{5}\right);$$
 $A_2^{-1} = \left(\begin{array}{cc} 1 & -1 \\ -2 & 3 \end{array}\right);$

$$\therefore A^{-1} = \begin{pmatrix} A_1^{-1} & O \\ O & A_2^{-1} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{1}{5} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix}.$$

本节内容要点:

在矩阵理论的研究中,矩阵的分块是一种最基本,最重要的计算技巧与方法.

分块矩阵之间的运算

分块矩阵之间与一般矩阵之间的运算性质类似

- (1) 加法 同型矩阵,采用相同的分块法
- (2) 数乘 数k乘矩阵A,需k乘A的每个子块
- (3) 乘法

若A与B相乘,需A的列的划分与B的行划分相一致

(4) 转置

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{pmatrix} \Rightarrow A^{T} = \begin{pmatrix} A_{11}^{T} & \cdots & A_{s1}^{T} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{1r}^{T} & \cdots & A_{sr}^{T} \end{pmatrix}$$

(5) 分块对角阵的行列式与逆阵

$$A = egin{pmatrix} A_1 & & & & & \ & A_2 & & O & \ & & & \ddots & \ & & & & A_s \end{pmatrix} \Rightarrow |A| = |A_1||A_2|\cdots|A_s|.$$

$$A = \left(egin{array}{cccc} A_1 & & & & & \\ & A_2 & O & & \\ & O & & \ddots & \\ & & & A_s \end{array}
ight)$$

$$A$$
可逆 $\Leftrightarrow A_i$ 可逆 $i = 1, 2, \dots, s$ 且
$$A^{-1} = diag(A_1^{-1}, A_2^{-1}, \dots, A_s^{-1}).$$

思考题

设
$$A = \begin{pmatrix} B & D \\ 0 & C \end{pmatrix}$$
,其中 B 和 C 都是可逆方阵,

证明A可逆,并求 A^{-1} .