# 对称矩阵的对角化 对称矩阵的对角化

实对称矩阵你的特征只必为实数,对应的特征向量可取实向量

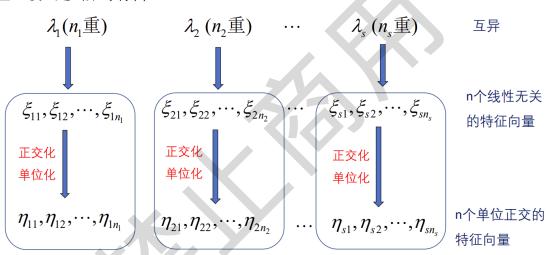
实对称矩阵的不同空间中的两个特征向量正交

n阶矩阵A可对角化,指存在正交阵Q和对角阵 $\Lambda$ 

#### 定理

n阶矩阵A可正交对角化⇔A是对角阵

流程 设A是n阶对称阵



令
$$Q = (\eta_{11}, \dots, \eta_{1n_1}, \eta_{21}, \dots, \eta_{2n_2}, \dots, \eta_{s1}, \dots, \eta_{sn_s})$$
则 $Q^{-1}AQ = Q^TAQ = \Lambda = diag(\underbrace{\lambda_1, \dots, \lambda_1}_{n_1 \uparrow}, \underbrace{\lambda_2, \dots, \lambda_2}_{n_2 \uparrow}, \dots, \underbrace{\lambda_s, \dots, \lambda_s}_{n_s \uparrow})$ 

$$Q 是正交阵$$

# 合同

设 $A, B \neq n$ 阶方阵, 若存在可逆阵C, 使得 $C^TAC = B$ , 则称 $A \cap B$ 合同

# 对称矩阵的谱定理

A的谱= $\{A$ 的特征向量全体 $\}$ 

设n阶对称阵A,则

- (1) A有n个实特征值,包含重复的特征值
- (2)对每个特征值 $\lambda,\lambda$ 的几何重数= $\lambda$ 的代数重数
- (3)不同的特征空间相互正交
- (4) A可正交对角化

# 对称矩阵的谱分解

设u是 $R^n$ 中的单位向量,则

- $(1)uu^T$ 的秩为1
- $(2)uu^{T}$ 是正交投影矩阵(P是正交投影矩阵若 $P^{2}=P,P^{T}=P)$
- $(3)uu^Tx$ 是 $x \in R^n$ 在 $Span\{u\}$ 上的正交投影

## 二次型

# 定义

定义 
$$n$$
元多项式  $f(x_1,x_2,\dots,x_n)=a_{11}x_1^2+2a_{12}x_1x_2+2a_{13}x_1x_3+\dots+2a_{1n}x_1x_n$   $+a_{22}x_2^2+2a_{23}x_2x_3+\dots+2a_{2n}x_2x_n$ 

• • •

$$+a_{nn}x_n^2$$

称为二次型

若二次型中的系数都是实数, 称为实二次型

注记 平方项、混合项

二次型是 n元二次齐次多项式

二次型的矩阵表示 
$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x$$

- 二次型的秩 R(A)

# 二次型<del><---对应</del>一二次型的矩阵

$$f(x_1, x_2, \ldots x_n)$$

$$= (x_{1} \quad x_{2} \quad \cdots \quad x_{n}) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{n} \end{pmatrix}$$

$$\triangleq x^T A x$$

### 标准型

### 变量代换

#### 配方法

#### **情况1**:有平方项

例 
$$f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + 2x_1x_2 + 2x_1x_3 + x_2^2 - 2x_2x_3 - x_3^2$$

**解** 先对x配方,消去所有含x的项

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1 + x_2 + x_3)^2 - 4x_2x_3 - 2x_3^2$$

再对 $x_3$ 配方,消去所有含 $x_3$ 的项

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1 + x_2 + x_3)^2 - 2(x_2 + x_3)^2 + 2x_2^2$$

作线性变换 
$$\begin{cases} y_1 = x_1 + x_2 + x_3 \\ y_2 = x_2 + x_3 \\ y_3 = x_2 \end{cases} \quad \vec{y} \begin{cases} x_1 = y_1 - y_2 \\ x_2 = y_3 \\ x_3 = y_2 - y_3 \end{cases} \quad \begin{vmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{vmatrix} = -1 \neq 0$$

故所作的线性变换可逆,且标准形为  $f(x_1, x_2, x_3) = y_1^2 - 2y_2^2 + 2y_3^2$ 

#### 情况2: 无平方项

**例** 
$$f(x_1, x_2, x_3) = 2x_1x_2 + 2x_1x_3 - 6x_2x_3$$

解 先作 
$$\begin{cases} x_1 = y_1 + y_2 & f(x_1, x_2, x_3) = 2y_1^2 - 2y_2^2 - 4y_1y_3 + 8y_2y_3 \\ x_2 = y_1 - y_2 & = 2(y_1 - y_3)^2 - 2y_2^2 + 8y_2y_3 - 2y_3^2 \\ x_3 = y_3 & = 2(y_1 - y_3)^2 - 2(y_2 - 2y_3)^2 + 6y_3^2 \end{cases}$$
 作线性变换  $\begin{cases} z_1 = y_1 - y_3 \\ z_2 = y_2 - 2y_3 \end{cases}$  或  $\begin{cases} y_1 = z_1 + z_3 \\ y_2 = z_2 + 2z_3 \\ y_3 = z_3 \end{cases}$  合并,得线性变换  $\begin{cases} x_1 = z_1 + z_2 + 3z_3 \\ x_2 = z_1 - z_2 - z_3 \\ x_3 = z_3 \end{cases}$   $\begin{vmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = -2 \neq 0$ 

合并,得线性变换 
$$\begin{cases} x_1 = z_1 + z_2 + 3z_3 \\ x_2 = z_1 - z_2 - z_3 \\ x_3 = z_3 \end{cases} \qquad \begin{vmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = -2 \neq 0$$

故所作的线性变换可逆,标准形为  $f(x_1,x_2,x_3) = 2z_1^2 - 2z_2^2 + 6z_3^2$ 

#### 仟何实二次型可由可逆线性变换化为标准形

任何实对称阵合同于一个对角阵即存在可逆阵C, 使得 $C^TAC = \Lambda$  (对角阵)

## 主轴定理

任意二次型  $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x$ , 存在正交变换 x = Q y, 使得 f 化为标准形  $f = \lambda_1 y_1^2 + \lambda_2 y_2^2 + \dots + \lambda_n y_n^2$ 

其中  $\left\{ egin{align*}{ll} Q$ 的列是A的单位正交的特征向量  $& \mathbb{R}^n$ 的标正基  $& \lambda_1,\lambda_2,\cdots,\lambda_n$ 是A的对应Q的列的特征值

Q的列称为该二次型的主轴



新的坐标系

分析 
$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x = k_1 y_1^2 + k_2 y_2^2 + \dots + k_n y_n^2$$
 标准形
$$(y_1 \quad y_2 \quad \dots \quad y_n) \begin{pmatrix} k_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & k_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & k_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = y^T \Lambda y$$

$$f = x^T Ax$$
 (Cy)  $y^T A(Cy)$   $y^T A(Cy)$   $y^T A(Cy)$   $y^T A(Cy)$   $y^T A(Cy)$ 

问题 何时 $C^TAC = \Lambda$ ?

此时的C=Q

# 惯性定理

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x$$
 
$$= k_1 y_1^2 + k_2 y_2^2 + \dots + k_n y_n^2$$
 标准形 (不唯一) 
$$= z_1^2 + \dots + z_p^2 - z_{p+1}^2 \dots - z_r^2$$
 规范形 (唯一)

= A的非0特征值的个数

二次型的秩 $R(f) \triangleq R(A) = r$ =标准形中非0平方项的个数

### 定义

正惯性指数 p riangle 标准形中正平方项的个数 = A的正特征值的个数  $\int$  惯性指数 r - p riangle 标准形中负平方项的个数 = A的负特征值的个数

事实 任何实对称阵合同于

惯性定理的矩阵语言

即,存在可逆阵
$$C$$
,使得  $C^TAC = \begin{bmatrix} I_p & & & \\ & -I_{r-p} & & \\ & & -I_{r-p} & \\ & & & 0 \end{bmatrix}$ 

推论 设n阶实对称阵A和B,则

A和B合同 ⇔ A,B有相同的秩和正惯性指数

**引例** 讨论下列二次型  $f(x_1, x_2, x_3)$ 的正负性

(1) 
$$f(x_1, x_2, x_3) = z_1^2 + z_2^2 + z_3^2$$

正定

(2) 
$$f(x_1, x_2, x_3) = z_1^2 + z_2^2$$

∠ 半正定

(3) 
$$f(x_1, x_2, x_3) = -z_1^2 - z_2^2 - z_3^2$$

负定

(4) 
$$f(x_1, x_2, x_3) = -z_1^2 - z_2^2$$

\_ 半负定

(5) 
$$f(x_1, x_2, x_3) = z_1^2 + z_2^2 - z_3^2$$

不定

## 正定矩阵

定义 二次型  $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x$  称为正定二次型, 若对任何 $x \neq 0$ ,有

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x > 0$$

此时A称为正定阵.

**定理** 设二次型 $f(x_1,x_2,\dots,x_n)=x^TAx$ ,以下命题等价:

- (1)  $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T Ax$  为正定二次型
- (2) A为正定阵
- (3)正惯性指数 p=n

正定阵必是可逆、对称阵

- (4) A和I 合同
- (5) A的特征值全大于0
- (6) 所有主子式 $\Delta_k > 0, k = 1, 2, \dots, n$

证明见本节PPT附录

# 负定矩阵

定义 二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x$ 称为负定二次型,若对任何 $x \neq 0$ ,有 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x < 0$ 

此时A称为负定阵.

**定理** 设二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x$ ,以下命题等价:

- (1)  $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T Ax$  为负定二次型
- (2) A为负定阵
- (3)负惯性指数r-p=n
- (4) A和-I 合同
- (5) A的特征值全小于0
- (6) 奇数阶主子式 $\Delta_k < 0$ ,偶数阶主子式 $\Delta_k > 0$ , $k = 1, 2, \dots, n$