

相似理论

关于矩阵对角化

- 相似对角化与一般对角化不同，相似对角化的结果唯一，元素是特征值
- 二次型即实对称阵可以用配方法也可以用正交变换法标准化(对角化)
 - 正交变换法即相似对角化 ($Q^T = Q^{-1}$)，结果唯一，是特征值
 - 配方法即普通坐标变换法，结果不唯一，且不是相似对角化
- 实对称矩阵既可以用可逆矩阵也可以用正交矩阵相似对角化，两种方法的结果一样（特征值）
- 实对称矩阵可以对角化变为任意正负惯性指数相同的对角阵
 - 即合同的矩阵不唯一
 - 对角阵只需做伸缩变换，即可任意变换元素值
- 配方法标准化其实就是求合同矩阵，而合同矩阵不唯一，因此标准化后的系数可以是任意值
 - 但正负惯性指数不会变
- 不管怎么对角化，规范型都是一样的
 - 同一个二次型，正负惯性指数唯一

重要结论： Ax 列向量左乘矩阵

列向量左乘矩阵仍是列向量

$(Ax)^T(Ax)$ ——平方和(一定非负)

- 记 $(Ax)^T(Ax) = b_1^2 + b_2^2 + \dots + b_m^2 \geq 0$
- $(Ax)^T(Ax) = 0$:
 - $\forall b_i = 0$
 - $Ax = 0$
- $(Ax)^T(Ax) > 0$:
 - $\exists b_i \neq 0$
 - $Ax \neq 0$

可以证明 $Ax = 0$ 和 $A^T Ax = 0$ 同解

矩阵等价、相似与合同区别

1. 等价

- A与B等价：A经初等变换得到B
- $PAQ = B$ (P、Q可逆)
- P和Q没有任何关系
- 充要条件： $r(A) = r(B)$
- A和B同型

2. 相似

- A与B相似： \exists 可逆P, $P^{-1}AP = B$
- 判断相似
 1. 实对称 $A \sim B \Leftrightarrow \lambda_A = \lambda_B$
 2. 普通矩阵：相似对角化后的对角阵相同，则相似

$$A \sim \bigwedge, B \sim \bigwedge \Rightarrow A \sim B$$

- 判断不相似 (由简到繁)

1. $\sum a_{ii} \neq \sum b_{ii}$ ——最简单
2. $r(A) \neq r(B)$
3. $|A| \neq |B|$
4. $\lambda_A \neq \lambda_B$
5. 一个能相似对角化, 另一个不能

3. 合同 (仅研究实对称即二次型)

为什么合同只研究对称矩阵?

因为对称矩阵的合同矩阵一定也是对称矩阵, 考研不研究非对称矩阵的合同。

- A与B合同: \exists 可逆C, 使 $C^T A C = B$
- 惯性定理: 二次型经坐标变换正负惯性指数不变
- 只要正负惯性指数相同, 两矩阵必合同

4. 特征值相同但不相似的例子

- 思路: 特征值没有重根, 一定能相似对角化。

只要举出特征值重根但不能对角化的例子

$$\bullet A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ 和 } B = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

由于 $r(E - B) = 1$, 于是B只有一个无关特征向量, 因此不能对角化

$$\bullet \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ 和 } \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

5. 实对称矩阵相似一定合同, 合同不一定相似

- $A \sim B \Leftrightarrow \lambda_A = \lambda_B \Rightarrow$ 标准型相同 \Leftrightarrow 正负惯性指数相同 $\Rightarrow AB$ 合同
- 合同只能说明正负惯性指数相同, 不能保证特征值相同

6. 两矩阵都不能相似对角化, 它们俩也能相似

$$\text{例: } A = \begin{bmatrix} 1 & & \\ & 0 & 1 \\ & & 0 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 1 & & \\ & 0 & 2 \\ & & 0 \end{bmatrix}$$

- A、B都不能相似对角化 (二重根0对应特征向量只有一个)

- 根据定义 $P^{-1}AP = B \Rightarrow AP = PB$

$$\bullet \text{ 可以想到 } P = \begin{bmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 2 \end{bmatrix} \text{ (第三行/列乘2)}$$

$$\bullet \text{ 则 } AP = \begin{bmatrix} 1 & & \\ & 0 & 2 \\ & & 0 \end{bmatrix} = PB$$

求特征值

由矩阵方程求特征值

- 由矩阵方程只能得到特征值的取值范围
- 例: $A^2 = E \Rightarrow \lambda^2 = 1, \lambda = \pm 1$, 即 λ 只可能取1和-1两种取值, 但 λ 可能全为1, 可能全为-1, 即不能说1和-1必是A的特征值

矩阵、向量和方程组理论

矩阵有关结论

1. 互逆矩阵之和可能为0

- $A = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$
- $AB = E$, 但 $A + B = 0$

2. 矩阵秩的公式

- $r(A + B) \leq r(A) + r(B)$
- $AB = 0 \Rightarrow r(A) + r(B) \leq \text{内标}$
- $r(A) + r(B) \leq n - r(AB)$
- $A^2 = A \Rightarrow r(A) + r(E - A) = n$
 $n = r(E) = r(A + E - A) \leq r(A) + r(E - A) \leq n$
- $A^2 = E \Rightarrow r(A + E) + r(A - E) = n$
证明与上一个同理

3. 求逆的优化

已知A、B，求 AB^{-1} 和 BA^{-1}

1. $(A|B)$ 初等行变换为 $(E|AB^{-1})$ ——行变换相当于左乘 A^{-1}
 2. $\begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix}$ 初等列变换为 $\begin{pmatrix} E \\ BA^{-1} \end{pmatrix}$ ——列变换相当于右乘 A^{-1}
- 用于求 $A = P \wedge P^{-1}$

抽象矩阵/行列式变形

$|A + B|$

- $|A + B| = |EA + BE| = |BB^{-1}A + BA^{-1}A| = |B(B^{-1} + A^{-1})A|$
- 线代辅导讲义例1.11

$|E + A^T| = |E + A|$

- $|E + A^T| = |E^T + A^T| = |(E + A)^T| = |E + A|$
- 880行列式基础，填空题7

$A = E + \alpha\beta^T$

- $A^2 = (E + \alpha\beta^T)(E + \alpha\beta^T) = E + \alpha\beta^T + \alpha\beta^T + \alpha\beta^T\alpha\beta^T$
- 记 $\beta^T\alpha = k$, 则
 $A^2 = E + (k + 2)\alpha\beta^T = (k + 2)A - (k + 1)E$
- 从而 $A^{-1} = -\frac{1}{k+1}(A - (k+2)E)$

$A^{-1} + B^{-1}$

- $A^{-1} + B^{-1} = B^{-1}BA^{-1} + B^{-1}AA^{-1} = B^{-1}(B + A)A^{-1}$
- $A^{-1} + B^{-1} = A^{-1}BB^{-1} + A^{-1}AB^{-1} = A^{-1}(B + A)B^{-1}$
- 即 $A^{-1}(A + B)B^{-1} = B^{-1}(A + B)A^{-1}$

反对称矩阵

定义: $A^T = -A$

性质

- 主对角线一定是0 ($a_{ii} = 0$)
- 对称位置相差负号 ($a_{ij} = -a_{ji}$)
- $\begin{bmatrix} 0 & -1 & 5 \\ 1 & 0 & -2 \\ -5 & 2 & 0 \end{bmatrix}$
- $|A| = |A^T| = |-A| = (-1)^n |A|$
易知奇数阶的反对称阵行列式为0

向量组等价

概念

- 两向量组可以互相表示

充要条件

1. $\Leftrightarrow r(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_s) = r(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_t)$, 且可以单方向表示
2. **三秩相等**: $\Leftrightarrow r(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_s) = r(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_t) = r(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_s, \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_t)$

方程组结论

同解方程组

1. $Ax = 0$ 与 $A^T Ax = 0$ 同解
2. $A^T x = 0$ 与 $AA^T x = 0$ 同解

A经初等列变换化为B

- 等价于 $AX = B$ 有解
- 也等价于 $r(A) = r(B)$ (初等变换不变秩)

同解和公共解的区别

已知两方程组 $(I)Ax = \beta_1$ 和 $(II)Ax = \beta_2$

1. (I)和(II)的公共解

- 只要将两方程组联立，变成一个新的方程组
- 新方程组的解就是公共解
- 联立后约束条件变多了

2. (I)和(II)同解

- 要同解，必须满足(I)和(II)以及联立后的系数矩阵三秩相等!!!
- 即 $r(A) = r(B) = r \begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix}$
- 理解：俩方程组同解，说明这两方程组是一样的，相当于一个方程组，联立之后当然还是同一个方程组

A 的列向量是 $A^*x = 0$ 的解

2011、2020

- $Ax = 0$ 有非零解 $\Rightarrow r(A) < n \Rightarrow |A| = 0 \Rightarrow AA^* = A^*A = |A|E = 0$
- 看到 $AB = 0$ ，想到 $\begin{cases} r(A) + r(B) \leq n \\ B \text{的列向量全是} Ax = 0 \text{的解} \end{cases}$
- 因此由 $A^*A = 0 \Rightarrow A$ 的列向量是 $A^*x = 0$ 的解

线性代数的本质

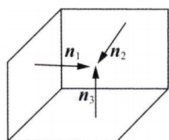
线性方程组几何意义 $Ax = b$

- $A_{3 \times 3}$ 的行向量为三个平面的法向量
- 解 $x = (x_0, y_0, z_0)$ 为坐标

有解（即三平面交于一点或一条直线）

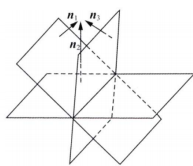
1. 三平面交于一点: $r(A) = r(\bar{A}) = 3$

- 即法向量线性无关
- 方程组唯一解（解为一个点）



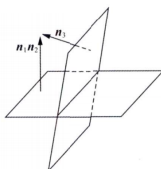
2. 三平面交于一条线: $r(A) = r(\bar{A}) = 2$

- 法向量共面，但不共线
- 方程组无穷解（解集为一条直线）



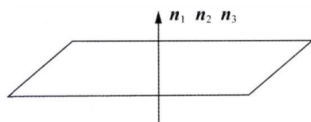
3. 三平面交于一条线，但两平面重合: $r(A) = r(\bar{A}) = 2$

- 法向量共面，其中两个法向量共线



4. 三平面重合: $r(A) = r(\bar{A}) = 1$

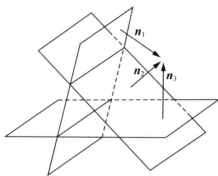
- 三个法向量成比例（共线）
- 解集为平面



无解

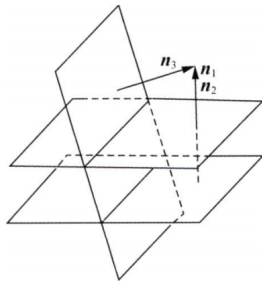
1. 三平面两两相交（交于三条平行直线）: $r(A) = 2, r(\bar{A}) = 3$

- 法向量共面，且任意两向量不共线
- A 任意两个行向量线性无关
- 不可能出现三条直线不平行即三条交线交于两个点的情况
(一个平面与一条直线只可能有一个交点，而三条交线任意两条都共面，因此交点必然只有一个)



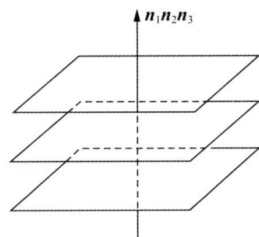
2. 两平面平行，第三张平面与之相交（交于两条平行直线）： $r(A) = 2, r(\bar{A}) = 3$

- 法向量共面，其中两个法向量共线



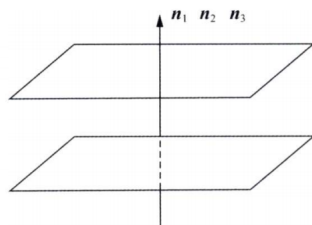
3. 三平面平行： $r(A) = 1, r(\bar{A}) = 2$

- 三个法向量成比例（共线）



4. 两平面重合，第三张与之平行： $r(A) = 1, r(\bar{A}) = 2$

- 三个法向量成比例（共线）



向量空间

各种概念

1. 基：即基础解系，基础解系个数=向量空间维数
2. 规范正交基：即坐标轴方向的单位向量
3. 在基下的坐标：即线性表示中基的系数
4. 过渡矩阵： $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)C = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$ ，称 C 为由基 α 到基 β 的过渡矩阵（右乘过渡）

性质

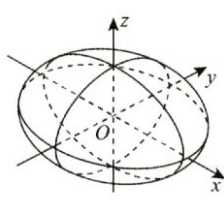
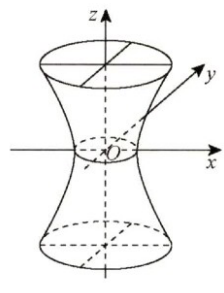
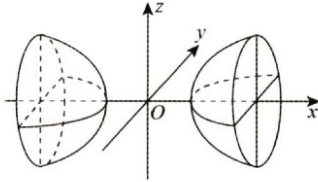
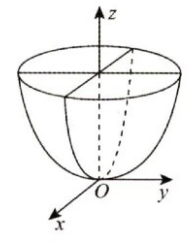
1. 过渡矩阵可逆
2. 过渡矩阵与坐标变换方向是反的！
若 $(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n) = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)C$ ，则 $y = C^{-1}x$ ，其中 x, y 是同一个向量分别在 $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ 和 $(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$ 下的坐
3. 两规范正交基间的过渡矩阵为正交矩阵

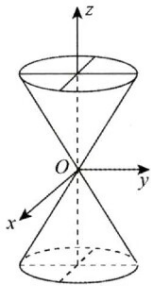
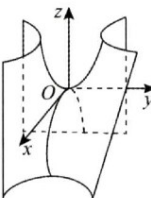
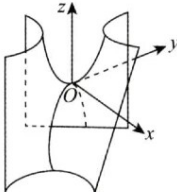
标准型与空间曲面

对应表格

$\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ 的符号	$f(x_1, x_2, x_3) = 1$
3正	椭球面
2正1负	单叶双曲面
1正2负	双页双曲面
2正1零	椭圆柱面
1正1负1零	双曲柱面

曲面图像

曲面名称	方程	图形
椭球面	$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$	
单叶双曲面	$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$	
双叶双曲面	$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$	
椭圆抛物面	$\frac{x^2}{2p} + \frac{y^2}{2q} = z \ (p, q > 0)$	

椭圆锥面	$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = \frac{z^2}{c^2}$	
双曲抛物面(马鞍面)	$-\frac{x^2}{2p} + \frac{y^2}{2q} = z \quad (p, q > 0)$	
	$z = xy$	

线代做题大招

重要结论

1. $r(A) = 1$

姜150例2

- $r(A) = 1 \Leftrightarrow A$ 成比例(行列都成比例!!!)——秩为1, 即只有一个有效向量, 不管怎么组合都成比例
- $\Leftrightarrow \lambda_1 = \text{tr}(A), \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0$
- $\Leftrightarrow A^n = \text{tr}(A)^{n-1}A$
- $\Leftrightarrow A$ 的特征向量就是列向量
即 $A \begin{pmatrix} a_{1i} \\ a_{2i} \\ a_{3i} \end{pmatrix} = \text{tr}(A) \begin{pmatrix} a_{1i} \\ a_{2i} \\ a_{3i} \end{pmatrix}$
- $\Leftrightarrow \text{tr}(A) \neq 0 \Rightarrow A$ 必能相似对角化
若 $\text{tr}(A) = 0$, 则0为 n 重特征值, 但 $n - r(A) = n - 1 \neq n$, 因此不能相似对角化
- 若 A 为实对称, 则 $A = \lambda_1 \gamma_1 \gamma_1^T$, 其中 $\lambda_1 = \text{tr}(A)$, γ_1 为列向量 α_1 的单位化

2. $AB = aA + bB$

姜150例4

1. $AB = BA$
2. $r(A) = r(B)$
3. A 与 B 的特征向量相同(特征值不同)

3. 行满秩与列满秩

行满秩: $A_{m \times n}, r(A) = m (\leq n)$

1. $BA = CA \Rightarrow B = C$ (右乘行满秩可以消去)
 - B 和 C 都是对 A 做行变换, 而对行满秩矩阵做行变换后相等, 变换矩阵必相等
2. $r(BA) = r(B)$ (右乘行满秩, 秩不变)
3. A 行向量无关
4. 非齐次方程 $AX = b$ 有解 (是不是唯一解取决于 m 是否等于 n)
 - $r(A) = r(A|b) = m(?n)$

列满秩: $A_{m \times n}, r(A) = n (\leq m)$

1. $AB = AC \Rightarrow B = C$ (左乘列满秩可以消去)
2. $r(AB) = r(B)$ (左乘列满秩, 秩不变)
3. A 列向量无关
4. 齐次方程 $AX = 0$ 只有零解
5. $ABX = 0$ 与 $BX = 0$ 同解(可消去)

4. $E + \beta\beta^T$ 可逆

其中 β 为单位列向量, 即 $\beta^T\beta = 1$

法一: 可逆定义

- 记 $B = \beta\beta^T$, 由 $r(B) = 1, tr(B) = \beta^T\beta = 1$, 得 $B^2 = B$
- 即 $B^2 + 2B + E = 3B + E = 3(B + E) - 2E$
 $\Rightarrow (B + E)^2 - 3(B + E) = -2E$
 $\Rightarrow (B + E)(B + E - 3E) = -2E$
- 因此 $B + E$ 可逆

法二: 特征值

- $\lambda_B = 1, 0, \dots, 0 \Rightarrow \lambda_{E+B} = 2, 1, \dots, 1 \Rightarrow |E + B| = 2 \Leftrightarrow E + B$ 可逆

5. $r(A^n) = r(A^{n+1}) = r(A^{n+2}) = \dots$

A是n阶矩阵

- $A^n x = 0$ 与 $A^{n+1}x = 0$ 同解
- 姜150例26以及线代41
- 应用: $A_{2 \times 2}$, 则 $A^5 = 0 \Leftrightarrow A^2 = 0$ (某次幂等于零, 只要知道阶数就能反推)

6. AB 和 BA 特征值相同

7. 能正交对角化的充要条件: 实对称

- A的n个特征向量相互正交 \Leftrightarrow A实对称

8. $A^k = 0 \Rightarrow |A| = 0$

- 即可逆矩阵的幂不可能是0

9. 相似表格

A	λ	α
A^k	λ^k	α
$f(A)$	$f(\lambda)$	α
A^{-1}	$\frac{1}{\lambda}$	α
A^*	$\frac{ A }{\lambda}$	α
$P^{-1}AP$	λ	$P^{-1}\alpha$
PAP^{-1}	λ	$P\alpha$
A^T	λ	none

10. 判断相似

1. $A \sim B$, 则:

- $A^k \sim B^k$
- $A^T \sim B^T$
- $A^{-1} \sim B^{-1}$
- $A^* \sim B^*$
- $f(A) \sim f(B)$ (f中可有 A^k 、 A^{-1} 、 A^* 、 E , 但绝不能有 A^T !)

2. $A_1 \sim B_1, A_2 \sim B_2$, 但

- $A_1 + A_2 \sim B_1 + B_2$ ——不一定!
- $A_1 A_2 \sim B_1 B_2$ ——不一定!

秒杀方法

由二求一

已知 α_1, α_2 (无关), 求 α_3 (与 α_1, α_2 均正交)

$$\text{则 } \alpha_3 = \alpha_1 \times \alpha_2 = \begin{vmatrix} i & j & k \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix}$$

1. 题型1: 实对称矩阵不同特征向量正交

- 已知两特征向量, 求第三个特征向量

2. 题型2: 齐次方程组 $AX = 0$ 的行向量与解向量正交

- $r(A) = 2 \Rightarrow$ 基础解系为一个向量

已知 A 线性无关的两行, 就能直接得到基础解系

- 同理, $r(A) = 1 \Rightarrow$ 基础解系为2个向量

已知两个解向量, 就能直接得到 A

行列式公式

1. $|A + \alpha\beta| = |A|(1 + \beta A^{-1}\alpha)$

2. $|\lambda E + \alpha\beta| = \lambda^n(1 + \beta\lambda^{-1}\alpha)$

3. $|E - AB| = |E - BA|$

- 只要是方阵, 两行列式必相等 (不需要同阶!!)
- 严重超纲

4. 二阶差分方程 (见刷题班数列极限)

相似矩阵传递性

$A \sim B$, 要求 P , 使得 $P^{-1}AP = B$

- 不需要轮流求两组特征向量, 将 A 和 B 化为对角阵
- 直接解方程组!

1. 设 $P = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$ ——可逆

2. 根据 $AP = PB$, 得到三组方程组, 直接解得 $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$

- $A\alpha_1 = \dots$
- $A\alpha_2 = \dots$
- $A\alpha_3 = \dots$

实对称矩阵分解定理

$Q^T A Q = \Lambda$, 其中 $Q = (\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3)$ 为正交矩阵

- 由正交矩阵反求实对称矩阵 A :

$$\bullet A = (\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3) \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \lambda_2 & \\ & & \lambda_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \gamma_1^T \\ \gamma_2^T \\ \gamma_3^T \end{pmatrix} = \lambda_1 \gamma_1 \gamma_1^T + \lambda_2 \gamma_2 \gamma_2^T + \lambda_3 \gamma_3 \gamma_3^T$$

合同变换法

已知 A, B , 求可逆 C , 使得 $C^T A C = B$

- $\begin{pmatrix} A \\ E \end{pmatrix}$ 行列同时变换为 $\begin{pmatrix} C^T A C \\ EC \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \Lambda \\ C \end{pmatrix}$ (下面的 E 只会同时做列变换, A 做行变换不影响 E)
- 行列同时变换举例:
 - 第一行加到第二行时, 第一列也要加到第二列;
 - 第一行乘 2 , 第一列也要乘 2

若 B 不是 Λ , 则需要将 B 也变换成 Λ (规范型) 再将变换矩阵组合

- $\begin{pmatrix} A \\ E \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \Lambda \\ C_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} B \\ E \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \Lambda \\ C_2 \end{pmatrix}$ —— 合同矩阵规范型一样
- $C_1^T A C_1 = \Lambda = C_2^T B C_2 \Rightarrow (C_1 C_2^{-1})^T A (C_1 C_2^{-1}) = B$
- 令 $C = C_1 C_2^{-1}$, 则 $C^T A C = B$

经典实对称求逆

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} + E = B + E$$

$$\Rightarrow B = A - E, B^2 = 3B = 3(A - E) = (A - E)^2$$

$$\Rightarrow A(A - 5E) = -4E \Rightarrow A^{-1} = -\frac{1}{4}(B - 5E)$$