线性代数 第8讲

10月6日



第一章第7讲 分块矩阵与LU分解

上一讲要点回顾

分块矩阵的初等变换

LU分解

第一章内容总结

4

逆矩阵的几个性质

命题1.5.6 若矩阵 A, B可逆

$$(1)A^{-1}$$
可逆,且 $(A^{-1})^{-1}=A$

$$(2)(\mathbf{A}\mathbf{B})^{-1} = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{A}^{-1}$$
 $(2')(\mathbf{A}_1\mathbf{A}_2\cdots\mathbf{A}_k)^{-1} = \mathbf{A}_k^{-1}\cdots\mathbf{A}_2^{-1}\mathbf{A}_1^{-1}$

$$(3)A^{T}$$
 可逆,且 $(A^{T})^{-1} = (A^{-1})^{T}$,可记为 A^{-T}

定理 1.5.7 设 $A \in n$ 阶方阵, 以下叙述等价:

- 1. A 可逆;
- 2. 任取 n 维向量 \boldsymbol{b} ,方程组 $A\boldsymbol{x} = \boldsymbol{b}$ 的解唯一,且 $\boldsymbol{x} = A^{-1}\boldsymbol{b}$;
- 3. 齐次方程组 Ax = 0 只有零解;
- 4. A 对应的阶梯形矩阵有 n 个主元;
- 5. A 对应的行简化阶梯形矩阵一定是 I_n ;
- 6. A 是有限个初等矩阵的乘积.

练习1.5.18, 证明:如果n阶矩阵A满足 $A^2 = A$,则I - 2A可逆。

命题 1.5.10 上三角矩阵可逆当且仅当其对角元素都不为零.此时,其逆矩阵也是上三角矩阵,逆矩阵的对角元素是该矩阵的对应对角元素的倒数.

下三角矩阵也有类似性质.

定义 1.5.11 (置换矩阵) 单位矩阵经一系列对换行变换得到的矩阵称为**置换矩阵**. 简单验证可以得到置换矩阵的一些性质.

- **命题 1.5.12** 1. 单位矩阵经一系列对换列变换得到的矩阵也是置换矩阵;
 - 2. 置换矩阵可以通过按某种次序排列单位矩阵的行来得到;
 - 3. 置换矩阵可以通过按某种次序排列单位矩阵的列来得到;
 - 4. 不同的 n 阶置换矩阵共有 n! 个⁷;
 - 5. 置换矩阵的乘积也是置换矩阵;
 - 6. 置换矩阵的逆是其转置, 也是置换矩阵.

$$6. P_{k} \cdots P_{2} \cdots P_{1} A = I \quad \Rightarrow \quad P_{k} \cdots P_{2} \cdots P_{1} = A^{-1}$$

$$P_{k} \cdots P_{2} \cdots P_{1} A = I \quad \Rightarrow \quad \left(P_{1} P_{2} \cdots P_{k} P_{k} \cdots P_{2} \cdots P_{1}\right) A = P_{1} P_{2} \cdots P_{k}$$

$$A = P_{1} P_{2} \cdots P_{k}$$

$$A^{-1} = P_{k} \cdots P_{2} P_{1} = P_{k}^{T} \cdots P_{2}^{T} P_{1}^{T} = \left(P_{1} P_{2} \cdots P_{k}\right)^{T} = A^{T}$$

相抵标准形

定义 1.5.16 (左相抵) 如果矩阵 A 可以经过一系列初等行变换化成矩阵 B, 则称 A 和 B **左相抵**.

命题 1.5.17 给定两个 $m \times n$ 矩阵 A, B. 那么二者左相抵,当且仅当存在 m 阶可逆矩阵 P,使得 PA = B.

证. A 与 B 左相抵 \Leftrightarrow A 经一系列初等行变换得到 B \Leftrightarrow 存在 m 阶初等矩阵 P_1, \cdots, P_s ,使得 $P_s \cdots P_1 A = B$ $\stackrel{\text{定理 1.5.7}}{\longleftrightarrow}$ 存在 m 阶可逆矩阵 P,使得 PA = B.

可以看到在所有和矩阵 A 左相抵的矩阵中,形式最简单的应该就是其行简化阶梯形,因此我们也可以称此矩阵为 A 的**左相抵标准形**.



等价关系

不难看出, 左相抵关系满足如下三条基本性质:

1. 反身性:每个矩阵和自身左相抵;

2. 对称性: 如果 A 和 B 左相抵, 那么 B 和 A 左相抵;

3. 传递性: 如果 A 和 B 左相抵, B 和 C 左相抵, 那么 A 和 C 左相抵.

事实上,很多数学对象之间都存在类似的关系.为此,我们抽象出一系列概念.

定义 1.5.18 (等价关系) 如果非空集合 S 的元素之间定义了一种二元关系 "~",满足:

1. 反身性: 对任意 $a \in S$, $a \sim a$;

2. 对称性: 如果 $a \sim b$, 那么 $b \sim a$;

3. 传递性: 如果 $a \sim b, b \sim c$, 那么 $a \sim c$,

则称此关系为 S 上的一个等价关系.

分块矩阵的运算

● 设分块矩阵 A 与 B 的行数和列数均相同,采用同样的分法,即

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{A}_{11} & \cdots & \boldsymbol{A}_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ \boldsymbol{A}_{s1} & \cdots & \boldsymbol{A}_{sr} \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{B}_{11} & \cdots & \boldsymbol{B}_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ \boldsymbol{B}_{s1} & \cdots & \boldsymbol{B}_{sr} \end{bmatrix} \qquad \boldsymbol{A} + \boldsymbol{B} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{A}_{11} + \boldsymbol{B}_{11} & \cdots & \boldsymbol{A}_{1r} + \boldsymbol{B}_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ \boldsymbol{A}_{s1} + \boldsymbol{B}_{s1} & \cdots & \boldsymbol{A}_{sr} + \boldsymbol{B}_{sr} \end{bmatrix}.$$

其中 A_{ii} 与 B_{ii} 的行数和列数均相同

• 设
$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{bmatrix}$$
, λ 是数,则 $A = \begin{bmatrix} \lambda A_{11} & \cdots & \lambda A_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ \lambda A_{s1} & \cdots & \lambda A_{sr} \end{bmatrix}$.

$$\bullet \quad A = \begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1s} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ A_{r1} & \cdots & A_{rs} \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} B_{11} & \cdots & B_{1t} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{st} \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} C_{11} & \cdots & C_{1t} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ C_{r1} & \cdots & C_{rt} \end{bmatrix},$$

$$C_{ik} = A_{i1}B_{1k} + A_{i2}B_{2k} + \cdots + A_{is}B_{sk} = \sum_{j=1}^{s} A_{ij}B_{jk}, i = 1, \dots, r; k = 1, \dots, t.$$



$$B = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} B_{11} & 0 \\ 0 & B_{22} \end{bmatrix} \qquad B^{-1} = \begin{bmatrix} B_{11}^{-1} & 0 \\ 0 & B_{22}^{-1} \end{bmatrix}$$

$$\boldsymbol{B}^{-1} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{B}_{11}^{-1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \boldsymbol{B}_{22}^{-1} \end{bmatrix}$$

$$ilde{B} = egin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \ 1 & 2 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 3 & 0 \ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} ilde{B}_{11} & ilde{B}_{12} \ 0 & ilde{B}_{22} \end{bmatrix} ag{m{B}^{-1}} = ?$$

$$\tilde{B}^{-1} = ?$$



分块矩阵的初等变换

对分块矩阵同样可以引进初等变换和初等矩阵的概念. 分块矩阵关于子块的一次初等变换, 可以看作是关于元素的一批初等变换的合成.

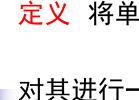
设
$$M = \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix}$$
,

我们只以分成4块的情况简单解释.

定义 下面三种针对分块矩阵 M 的变形, 统称为分块矩阵的初等变换:

- (1) 用可逆矩阵 P 左(右)乘 M 的某一行(列);
- (2) 用矩阵 Q乘 M的某行(列)加到另外一行(列);
- (3) 交换 M的两行(列).

要求 P、Q 可逆?



定义 将单位矩阵分块成准对角形矩阵 $I = \begin{bmatrix} I_s & 0 \\ 0 & I \end{bmatrix}$

对其进行一次初等变换,可以得到分块矩阵的初等矩阵:

$$(1)\begin{bmatrix} \mathbf{P} & 0 \\ 0 & \mathbf{I}_t \end{bmatrix} \stackrel{\mathbf{I}}{\otimes} \begin{bmatrix} \mathbf{I}_s & 0 \\ 0 & \mathbf{P} \end{bmatrix}; (2)\begin{bmatrix} \mathbf{I}_s & 0 \\ \mathbf{Q} & \mathbf{I}_t \end{bmatrix} \stackrel{\mathbf{I}}{\otimes} \begin{bmatrix} \mathbf{I}_s & \mathbf{Q} \\ 0 & \mathbf{I}_t \end{bmatrix}; (3)\begin{bmatrix} 0 & \mathbf{I}_t \\ \mathbf{I}_s & 0 \end{bmatrix} \stackrel{\mathbf{I}}{\otimes} \begin{bmatrix} 0 & \mathbf{I}_s \\ \mathbf{I}_t & 0 \end{bmatrix}.$$

● 对分块矩阵进行一次初等行(列)变换, 相当于给它左(右)乘以一个相应的 分块初等矩阵:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{P} & 0 \\ 0 & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{P}\mathbf{A} & \mathbf{P}\mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \mathbf{I} & 0 \\ \mathbf{Q} & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{Q}\mathbf{A} + \mathbf{C} & \mathbf{Q}\mathbf{B} + \mathbf{D} \end{bmatrix},$$

$$\begin{bmatrix} 0 & I \\ I & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C & D \\ A & B \end{bmatrix}.$$

例 试判断矩阵
$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$
 是否可逆? 若可逆, 求出 A^{-1} .

$$\begin{bmatrix} A_s & B_{s \times t} \\ \mathbf{0} & C_t \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A^{-1} & -A^{-1}BC^{-1} \\ \mathbf{0} & C^{-1} \end{bmatrix}$$
行变换要左乘; 列变换要右乘.

$$\begin{bmatrix} A & B & I_s & 0 \\ 0 & C & 0 & I_t \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} I_s & A^{-1}B & A^{-1} & 0 \\ 0 & C & 0 & I_t \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} I_s & A^{-1}B & A^{-1} & 0 \\ 0 & I_t & 0 & C^{-1} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} I_s & 0 & A^{-1} & -A^{-1}BC^{-1} \\ 0 & I_t & 0 & C^{-1} \end{bmatrix}$$

命题1.6.3 若矩阵
$$A_{11}$$
 和 $A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12}$ 可逆,则矩阵 $\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}$ 可逆,且
$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} I & -A_{11}^{-1}A_{12} \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{11}^{-1} & 0 \\ 0 & (A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12})^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -A_{21}A_{11}^{-1} & I \end{bmatrix}.$$
 证明:
$$\begin{bmatrix} I & 0 \\ -A_{21}A_{11}^{-1} & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ 0 & A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ 0 & A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & -A_{11}^{-1}A_{12} \\ 0 & I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{11} & 0 \\ 0 & A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} I & -A_{11}^{-1}A_{12} \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{11}^{-1} & 0 \\ 0 & A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ 0 & A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12} \end{bmatrix}^{-1}$$

$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ 0 & A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -A_{21}A_{11}^{-1} & I \end{bmatrix}.$$

$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I & 0 \\ A_{21}A_{11}^{-1} & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ 0 & A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & A_{11}^{-1}A_{12} \\ 0 & I \end{bmatrix}$$

$$A_{22} - A_{21}A_{11}^{-1}A_{12}$$
 称为矩阵 A_{11} 的Schur补。

练习 1.6.10 当 给定 $m \times n, n \times m$ 矩阵 A, B, 求证: $I_m + AB$ 可逆当且仅当 $I_n + BA$ 可逆. 提示: 考虑分块矩阵.

$$\begin{bmatrix} I_m & 0 \\ B & I_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_m & -A \\ -B & I_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_m & -A \\ 0 & I_n + BA \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} I_m & -A \\ -B & I_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_m & 0 \\ -B & I_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_m & -A \\ 0 & I_n + BA \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} I_m & -A \\ -B & I_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_m & 0 \\ -B & I_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_m + AB & A \\ 0 & I_n \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} I_m & -A \\ -B & I_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_m + AB & A \\ 0 & I_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_m & 0 \\ B & I_n \end{bmatrix}$$

命题1.6.3 若矩阵
$$A_{11}$$
和 $A_{22}-A_{21}A_{11}^{-1}A_{12}$ 可逆,
$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} I & -A_{11}^{-1}A_{12} \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{11}^{-1} & 0 \\ 0 & (A_{22}-A_{21}A_{11}^{-1}A_{12})^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -A_{21}A_{11}^{-1} & I \end{bmatrix}.$$

推论 1.6.4 若矩阵 A_{22} 和 $A_{11} - A_{12}A_{22}^{-1}A_{21}$ 可逆,则矩阵 $\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}$ 可逆,且

$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} I & 0 \\ -A_{22}^{-1}A_{21} & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (A_{11} - A_{12}A_{22}^{-1}A_{21})^{-1} & 0 \\ 0 & A_{22}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & -A_{12}A_{22}^{-1} \\ 0 & I \end{bmatrix}.$$

$$(1.6.6)$$

证. 利用命题 1.6.3 和分块对换矩阵.

下面再看两个稍微复杂的例子,来体会矩阵分块的用处.

例 1.6.5 (Sherman-Morrison-Woodbury 公式) 将 (1.6.3) 和 (1.6.6) 两式右端乘出来,有

$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}^{-1}$$

$$= \begin{bmatrix} A_{11}^{-1} + A_{11}^{-1} A_{12} (A_{22} - A_{21} A_{11}^{-1} A_{12})^{-1} A_{21} A_{11}^{-1} & -A_{11}^{-1} A_{12} (A_{22} - A_{21} A_{11}^{-1} A_{12})^{-1} \\ -(A_{22} - A_{21} A_{11}^{-1} A_{12})^{-1} A_{21} A_{11}^{-1} & (A_{22} - A_{21} A_{11}^{-1} A_{12})^{-1} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} (A_{11} - A_{12} A_{22}^{-1} A_{21})^{-1} & -(A_{11} - A_{12} A_{22}^{-1} A_{21})^{-1} A_{12} A_{22}^{-1} \\ -A_{22}^{-1} A_{21} (A_{11} - A_{12} A_{22}^{-1} A_{21})^{-1} & A_{22}^{-1} + A_{22}^{-1} A_{21} (A_{11} - A_{12} A_{22}^{-1} A_{21})^{-1} A_{12} A_{22}^{-1} \end{bmatrix} .$$

比较对应左上角块, 我们可以得到

$$(A_{11}-A_{12}A_{22}^{-1}A_{21})^{-1} = A_{11}^{-1} + A_{11}^{-1}A_{12}(A_{22}-A_{21}A_{11}^{-1}A_{12})^{-1}A_{21}A_{11}^{-1},$$

这给出了一定条件下一个可逆矩阵加上某个矩阵乘积后的逆的公式,常称为 Sherman-Morrison-Woodbury 公式,在矩阵分析、系统和控制论等领域中有广泛应用.

我们下面给出一个常用的简化版本,涉及的分块矩阵为 $\begin{bmatrix} A & u \\ -v^T & 1 \end{bmatrix}$, 其中 $A \neq B n$ 阶方阵, $u, v \neq B n$ 维向量.

Sherman-Morrison 公式: 若 A 可逆,则 $A+uv^{T}$ 可逆,当且仅当 $1+v^{T}A^{-1}u\neq 0$,且

$$(A + \boldsymbol{u}\boldsymbol{v}^{\mathrm{T}})^{-1} = A^{-1} - \frac{A^{-1}\boldsymbol{u}\boldsymbol{v}^{\mathrm{T}}A^{-1}}{1 + \boldsymbol{v}^{\mathrm{T}}A^{-1}\boldsymbol{u}}.$$
 (1.6.7)

特别地, $I + uv^{T}$ 可逆, 当且仅当 $1 + v^{T}u \neq 0$, 且

$$(I + \boldsymbol{u}\boldsymbol{v}^{\mathrm{T}})^{-1} = I - \frac{\boldsymbol{u}\boldsymbol{v}^{\mathrm{T}}}{1 + \boldsymbol{v}^{\mathrm{T}}\boldsymbol{u}}.$$
 (1.6.8)

事实上, (1.6.7) 也可以由 (1.6.8) 来证明, 留给读者思考.

来看一个简单例子. 给定可逆矩阵 A, 若其 (1,1) 元 a_{11} 有一微小变化 δ , 变为 $a_{11}+\delta$, 则新得矩阵是否可逆? 如何计算?

不难看出新得矩阵为 $A + \delta e_1 e_1^{\mathrm{T}}$. 根据 Sherman-Morrison 公式,该矩阵可逆,当且仅当 $1 + \delta e_1^{\mathrm{T}} A^{-1} e_1 \neq 0$. 因此只要 $|\delta| < \frac{1}{|e_1^{\mathrm{T}} A^{-1} e_1|}$,即 δ 足够小时,该矩阵就可逆,且其逆为 $A^{-1} - \frac{1}{1 + e_1^{\mathrm{T}} A^{-1} e_1} A^{-1} e_1 e_1^{\mathrm{T}} A^{-1}$. 可以看到逆的变化只和矩阵的逆的首行首列有关. 类似地,如果矩阵的 (i,j) 元发生微小改变,则逆的变化只需逆的第 j 行和第 i 列就可以得到.



Gauss消去法等价于矩阵的LU分解

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ l_{21} & 1 & & \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ l_{n1} & l_{n2} & \cdots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & \cdots & u_{1n} \\ & u_{22} & \cdots & u_{2n} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & u_{nn} \end{bmatrix}$$

$$A = LU$$

$$Ax = b$$
 等价为 $LUx = b$

先解 Ly = b

再解 Ux = y

计算量:

乘除≈ n³/3 加减≈ n³/3

解方程 Ax = b

Gauss消去法等价于矩阵的LU分解

$$[A^{(k)} | b^{(k)}] = \begin{bmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & \cdots & a_{1k}^{(1)} & \cdots & a_{1n}^{(1)} & b_{1}^{(1)} \\ & a_{22}^{(2)} & \cdots & a_{2k}^{(2)} & \cdots & a_{2n}^{(2)} & b_{2}^{(2)} \\ & & \ddots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ & & a_{kk}^{(k)} & \cdots & a_{kn}^{(k)} & & b_{k}^{(k)} \\ & & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ & & a_{nk}^{(k)} & \cdots & a_{nn}^{(k)} & & b_{n}^{(k)} \end{bmatrix}$$

Gauss消去法的矩阵表示

$$A^{(2)} = L_1^{-1}A^{(1)}, \cdots, A^{(n)} = L_{n-1}^{-1}L_{n-2}^{-1}\cdots L_2^{-1}L_1^{-1}A^{(1)}$$

$$A^{(n)} = L_{n-1}^{-1} L_{n-2}^{-1} \cdots L_2^{-1} L_1^{-1} A^{(1)} \quad \Rightarrow \quad A = A^{(1)} = L_1 L_2 \cdots L_{n-1} A^{(n)} = L U$$

例:用LU三角分解法解

例: 用LU三角分解法解
$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 2 \\ 3 & 1 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 14 \\ 18 \\ 20 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{23} \\ u_{21} & u_{22} & u_{23} \\ u_{31} & u_{32} & u_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ l_{21} & 1 \\ l_{31} & l_{32} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{23} \\ u_{22} & u_{23} & u_{23} \\ u_{31} & u_{32} & u_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ l_{21} & 1 \\ l_{21} & l_{22} & l_{23} \\ l_{21} & l_{21} & l_{22} & l_{22} \\ l_{21} & l_{23} & l_{23} \\ l_{21} & l_{21} & l_{22} & l_{23} \\ l_{21} & l_{21} & l_{22} & l_{23} \\ l_{21} & l_{21} & l_{22} & l_{23} \\ l_{21} & l_{22} & l_{23} \\ l_{21} & l_{23} & l_{23} \\ l_{21} & l_{22} & l_{23} \\ l_{23} & l_{23} & l_{23} \\ l_{23} & l_{23} & l_{23} \\ l_{24} & l_{24} & l_{25} \\ l_{25} & l_{25} & l_{25} \\ l_{25} & l_$$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ l_{21} & 1 \\ l_{31} & l_{32} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} \\ & u_{22} & u_{23} \\ & & u_{33} \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} \\ l_{21}u_{11} & l_{21}u_{12} + u_{22} & l_{21}u_{13} + u_{23} \\ l_{31}u_{11} & l_{31}u_{12} + l_{32}u_{22} & l_{31}u_{13} + l_{32}u_{23} + u_{33} \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 3 & -5 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & -4 \\ 0 & 0 & -24 \end{bmatrix} = LU.$$

求解
$$Ly = \begin{bmatrix} 14 \\ 18 \\ 20 \end{bmatrix} \Rightarrow y = \begin{bmatrix} 14 \\ -10 \\ -72 \end{bmatrix}, \quad Ux = \begin{bmatrix} 14 \\ -10 \\ -72 \end{bmatrix} \Rightarrow x = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}.$$



定理 1.7.1 (LU 分解) 如果 n 阶方阵 A 只使用倍加矩阵 $E_{ji;k}(j > i)$ 做行变换就可以 化成阶梯形,那么存在 n 阶单位下三角矩阵 L 和 n 阶上三角矩阵 U,使得 A = LU.

分解 A = LU 称为矩阵 A 的 LU 分解.

如果 A 有 LU 分解 A = LU, 那么求解线性方程组 Ax = b, 就化成了求解 Ly = b 和 Ux = y 这两个方程组,而二者的系数矩阵都是三角矩阵,易于求解.

下面主要考虑可逆矩阵.

定义 1.7.2 (顺序主子阵) 方阵 A 的左上角 $k \times k$ 块, 称为 A 的第 k 个顺序主子阵.

显然, n 阶方阵共有 n 个顺序主子阵.

定理 1.7.3 (可逆矩阵的 LU 分解) 对 n 阶可逆矩阵 A, A 有 LU 分解 A = LU, 其中 L 是 n 阶单位下三角矩阵 L, U 是 n 阶上三角矩阵 U, 当且仅当 A 的所有顺序主子阵可逆. 此时, A 的 LU 分解唯一.

证. 充分性: 已知 A = LU. A 可逆, L 为单位下三角阵也可逆, 因此 $U = L^{-1}A$ 也可逆, 于是 L,U 的所有对角元都不为零. 考虑分块矩阵 $L = \begin{bmatrix} L_{11} & O \\ L_{21} & L_{22} \end{bmatrix}$, $U = \begin{bmatrix} U_{11} & U_{12} \\ O & U_{22} \end{bmatrix}$, 其中 L_{11},U_{11} 是 $k \times k$ 矩阵. 显然 L_{11},U_{11} 的对角元不为零,二者都可逆. 注意 $A = LU = \begin{bmatrix} L_{11}U_{11} & L_{11}U_{12} \\ L_{21}U_{11} & L_{21}U_{12} + L_{22}U_{22} \end{bmatrix}$, 即有 A 的第 k 个顺序主子阵是 $L_{11}U_{11}$,可逆.

必要性: 采用数学归纳法. 当 n=1 时,显然. 假设命题对 n-1 阶方阵成立,考虑 n 阶方阵 A,条件已知其所有顺序主子阵可逆.

考虑分块矩阵 $A = \begin{bmatrix} A_1 & \boldsymbol{x} \\ \boldsymbol{y}^T & a \end{bmatrix}$, 其中 A_1 是 (n-1) 阶方阵,且显然满足归纳假设,因此有 LU 分解 $A_1 = L_1U_1$,而 L_1, U_1 可逆.对分块矩阵消元,有

$$A = \begin{bmatrix} I_{n-1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{y}^{\mathrm{T}} A_{1}^{-1} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{1} & \mathbf{x} \\ 0 & a - \mathbf{y}^{\mathrm{T}} A_{1}^{-1} \mathbf{x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_{n-1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{y}^{\mathrm{T}} A_{1}^{-1} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} L_{1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0}^{\mathrm{T}} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U_{1} & L_{1}^{-1} \mathbf{x} \\ \mathbf{0}^{\mathrm{T}} & a - \mathbf{y}^{\mathrm{T}} A_{1}^{-1} \mathbf{x} \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} L_{1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{y}^{\mathrm{T}} U_{1}^{-1} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U_{1} & L_{1}^{-1} \mathbf{x} \\ \mathbf{0}^{\mathrm{T}} & a - \mathbf{y}^{\mathrm{T}} U_{1}^{-1} L_{1}^{-1} \mathbf{x} \end{bmatrix},$$

此即 A 的 LU 分解.

唯一性:设 $A=L_1U_1=L_2U_2$.由 A 可逆, L_1,L_2 可逆知, U_1,U_2 可逆.因此 $L_2^{-1}L_1=U_2U^{-1}$,而前者是单位上三角矩阵,后者是下三角矩阵,因此二者必为单位矩阵,即 $L_2^{-1}L_1=U_2U_1^{-1}=I$,因此 $L_1=L_2,U_1=U_2$.

命题 1.7.5 (LDU 分解) 如果 n 阶可逆方阵 A 存在 LU 分解,那么存在 n 阶单位下三角矩阵 L,对角元素均不为 0 的 n 阶对角矩阵 D,和 n 阶单位上三角矩阵 U,使得 A = LDU,且该分解唯一.

证. 只需证明唯一性. 假设 $A = L_1 D_1 U_1 = L_2 D_2 U_2$. 六个矩阵都可逆,因此 $L_2^{-1} L_1 = D_2 U_2 U_1^{-1} D_1^{-1}$,而前者是单位下三角矩阵,后者是上三角矩阵,因此二者必为单位矩阵. 立得 $L_1 = L_2, D_2^{-1} D_1 = U_2 U_1^{-1}$. 类似地, $D_1 = D_2, U_1 = U_2$.

分解 A = LDU 称为矩阵 A 的 **LDU** 分解. 注意,事实上,我们只需要计算出 L 和 D,就可以直接得到 U,而不是真需要通过一系列倍加行变换来得到 U.

推论 1.7.6 可逆对称矩阵 A, 如果有 LDU 分解 A = LDU, 则 $L = U^{T}$.

证. 由 A 对称,有 $LDU = A = A^{T} = U^{T}D^{T}L^{T}$. 注意到 $A = LDU = U^{T}DL^{T}$ 都是 A 的 LDU 分解,根据 LDU 分解的唯一性, $L = U^{T}$.

分解 $A = LDL^{T}$ 称为对称矩阵 A 的 LDL^{T} 分解. 注意不是任意对称矩阵都有 LDL^{T} 分解.

第一章核心概念

- 1. 线性映射, 线性变换, 线性运算(加法和数乘)
- 2. 矩阵, 线性映射的矩阵
- 3. 矩阵的运算:加减法,数乘,转置,乘法,逆矩阵
- 4. 初等变换, 解方程组和求逆矩阵的高斯-若当消去法
- 5. 初等矩阵与分块矩阵
- 6. 高斯消去法解线性方程组的矩阵表示, LU分解

特殊矩阵:单位矩阵,对角矩阵,对称矩阵,反对称矩阵,

上(下)三角矩阵, (严格) 对角占优矩阵

作业 (10月6日)

练习1.6

3, 4, 5, 12, 14

练习1.7

1. (1, 3, 5), 2

10月11日提交