线性代数 第22讲

11月24日



阶段复习

第五章要点总结与上一讲内容回顾

特征值、特征向量练习

第三、四章要点总结

第五章主要概念

- (矩阵A的)特征值、特征向量和特征多项式
- 特征子空间
- (特征值的)代数重数与几何重数,半单的概念
- 相似矩阵,相似变换,相似标准型
- 相似对角化,谱分解
- 若当标准型, 化零多项式

重要结论和运算

- 特征多项式系数与矩阵元素的关系, 迹与行列式
- 属于不同特征值的特征向量线性无关
- 矩阵可对角化的充分必要条件
- 特征值、特征向量、相似对角化的计算
- 几何重数小于等于代数重数
- 相似矩阵的特征值、特征值对应的几何重数均相同
- 任何方阵都可以相似变换为上三角矩阵(若当标准型)
- Hamilton-Cayley定理

命题5.4.11 对可对角化的 n 阶方阵 A, B, 以下叙述等价:

1. A, B 可以同时对角化;

(即存在可逆矩阵X, 使得 $X^{-1}AX = \Lambda_1$ 和 $X^{-1}BX = \Lambda_2$ 都是对角矩阵)

- 2. 存在 n 个线性无关的向量,同时是 A, B 的特征向量;
- 3. A, B 可交换, 即 AB = BA.

证. 因为矩阵 X 的列向量是矩阵 A、B 的特征向量, 所以 1 和 2 等价.

"1
$$\Rightarrow$$
 3", 读 $X^{-1}AX = \Lambda_1, X^{-1}BX = \Lambda_2$

$$\Lambda_1 \Lambda_2 = X^{-1} A X \cdot X^{-1} B X = X^{-1} A B X$$

$$\Lambda_1 \Lambda_2 = \Lambda_2 \Lambda_1 = X^{-1} B X \cdot X^{-1} A X = X^{-1} B A X = X^{-1} A B X \Rightarrow A B = B A$$

" $3 \Rightarrow 1$ ",

即证明: 若 A、B 都可对角化,如果 AB = BA,

则存在可逆矩阵 X, 使得 $X^{-1}ABX$ 与 $X^{-1}BAX$ 均为对角矩阵。

" $3\Rightarrow 1$ ",即证明: 若A、B都可对角化,如果AB=BA,则存在可逆矩阵X,使得 $X^{-1}ABX$ 与 $X^{-1}BAX$ 均为对角矩阵。 $X_{1}^{-1}AX_{1}=\Lambda_{1},\quad P^{-1}\Lambda_{1}P=P^{-1}X_{1}^{-1}AX_{1}P=\begin{bmatrix} \lambda_{1}I_{n_{1}} & & & \\ & \lambda_{2}I_{n_{2}} & & \\ & & \ddots & & \\ & & & \lambda_{r}I_{n_{r}} \end{bmatrix}$

读
$$P^{-1}X_1^{-1}BX_1P = \begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & \cdots & B_{1r} \\ B_{21} & B_{22} & \cdots & B_{2r} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{r1} & B_{r2} & \cdots & B_{rr} \end{bmatrix}$$
, $P^{-1}X_1^{-1}BX_1P \cdot P^{-1}X_1^{-1}AX_1P = P^{-1}X_1^{-1}AX_1P \cdot P^{-1}X_1^{-1}BX_1P$

$$\begin{bmatrix} \boldsymbol{B}_{11} & \boldsymbol{B}_{12} & \cdots & \boldsymbol{B}_{1r} \\ \boldsymbol{B}_{21} & \boldsymbol{B}_{22} & \cdots & \boldsymbol{B}_{2r} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \boldsymbol{B}_{r1} & \boldsymbol{B}_{r2} & \cdots & \boldsymbol{B}_{rr} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \boldsymbol{\lambda}_1 \boldsymbol{I}_{n_1} & & & & & \\ & \boldsymbol{\lambda}_2 \boldsymbol{I}_{n_2} & & & & \\ & & & \boldsymbol{\lambda}_r \boldsymbol{I}_{n_r} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{\lambda}_1 \boldsymbol{I}_{n_1} & & & & & \\ & \boldsymbol{\lambda}_2 \boldsymbol{I}_{n_2} & & & & \\ & & & \boldsymbol{\lambda}_r \boldsymbol{I}_{n_r} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \boldsymbol{B}_{11} & \boldsymbol{B}_{12} & \cdots & \boldsymbol{B}_{1r} \\ \boldsymbol{B}_{21} & \boldsymbol{B}_{22} & \cdots & \boldsymbol{B}_{2r} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \boldsymbol{B}_{r1} & \boldsymbol{B}_{r2} & \cdots & \boldsymbol{B}_{rr} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \boldsymbol{\lambda}_{1}\boldsymbol{B}_{11} & \boldsymbol{\lambda}_{1}\boldsymbol{B}_{12} & \cdots & \boldsymbol{\lambda}_{1}\boldsymbol{B}_{1r} \\ \boldsymbol{\lambda}_{2}\boldsymbol{B}_{21} & \boldsymbol{\lambda}_{2}\boldsymbol{B}_{22} & \cdots & \boldsymbol{\lambda}_{2}\boldsymbol{B}_{2r} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \boldsymbol{\lambda}_{r}\boldsymbol{B}_{r1} & \boldsymbol{\lambda}_{r}\boldsymbol{B}_{r2} & \cdots & \boldsymbol{\lambda}_{r}\boldsymbol{B}_{rr} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{\lambda}_{1}\boldsymbol{B}_{11} & \boldsymbol{\lambda}_{2}\boldsymbol{B}_{12} & \cdots & \boldsymbol{\lambda}_{r}\boldsymbol{B}_{1r} \\ \boldsymbol{\lambda}_{1}\boldsymbol{B}_{21} & \boldsymbol{\lambda}_{2}\boldsymbol{B}_{22} & \cdots & \boldsymbol{\lambda}_{r}\boldsymbol{B}_{2r} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \boldsymbol{\lambda}_{1}\boldsymbol{B}_{r1} & \boldsymbol{\lambda}_{2}\boldsymbol{B}_{r2} & \cdots & \boldsymbol{\lambda}_{r}\boldsymbol{B}_{rr} \end{bmatrix} \Rightarrow \boldsymbol{P}^{-1}\boldsymbol{X}_{1}^{-1}\boldsymbol{B}\boldsymbol{X}_{1}\boldsymbol{P} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{B}_{11} & & & & & & \\ & \boldsymbol{B}_{22} & & & & & \\ & & \boldsymbol{B}_{rr} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} X_{11}^{-1} & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & X_{rr}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B_{11} & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & B_{rr} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_{11} & & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & X_{rr} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X_{11}^{-1}B_{11}X_{11} & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & X_{rr}^{-1}B_{rr}X_{rr} \end{bmatrix} = \Lambda_{2}$$

$$\begin{bmatrix} \boldsymbol{X}_{11}^{-1} & & & \\ & \ddots & & \\ & & \boldsymbol{X}_{rr}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \boldsymbol{\lambda}_{1} \boldsymbol{I}_{n_{1}} & & & \\ & \ddots & & \\ & & \boldsymbol{\lambda}_{r} \boldsymbol{I}_{n_{r}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \boldsymbol{X}_{11} & & & \\ & \ddots & & \\ & & \boldsymbol{X}_{rr} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{X}_{11}^{-1} \boldsymbol{\lambda}_{1} \boldsymbol{I}_{n_{1}} \boldsymbol{X}_{11} & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & \boldsymbol{X}_{rr}^{-1} \boldsymbol{\lambda}_{r} \boldsymbol{I}_{n_{r}} \boldsymbol{X}_{rr} \end{bmatrix} = \boldsymbol{\Lambda}_{1}$$

相似

定义5.4.1 (相似) 对方阵 A, B, 如果存在可逆矩阵 X 使得 $X^{-1}AX = B$, 则称 A 和 B 相似,或 A 相似于 B, $A oldsymbol{>} B$.

一个矩阵可对角化($X^{-1}AX = \Lambda$)当且仅当它相似于对角矩阵.

例5.4.2 数量矩阵只与自己相似: $X^{-1}(kI_n)X = kI_n$.

对角矩阵
$$\begin{bmatrix} \lambda_1 & \\ & \lambda_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_2 & \\ & \lambda_1 \end{bmatrix}$$
相似:
$$\begin{bmatrix} \lambda_1 & \\ & \lambda_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} & 1 \\ 1 & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \lambda_2 & \\ & \lambda_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} & 1 \\ 1 & \end{bmatrix}$$

命题 5.4.4 方阵的相似关系有如下不变量:

- 1. 秩;
- 2. 特征多项式、特征值、特征值的代数重数、迹、行列式;
- 3. 特征值的几何重数.

命题5.4.4 方阵的相似关系有如下不变量:

- 1. 秩; 2. 特征多项式、特征值、特征值的代数重数、迹、行列式;
- 3. 特征值的几何重数.
- 证. 1. 显然 $rank(X^{-1}AX) = rank(A)$, 秩是不变量.
- 2. $\det(\lambda I_n X^{-1}AX) = \det(\lambda I_n A)$, 特征多项式是不变量.

特征多项式决定了特征值、特征值的代数重数、迹、行列式, 因此它们都是不变量.

3. 考虑几何重数. 如果 u_1 , …, u_r 是 A 的属于 λ_0 的特征子空间的一组基,

则 $X^{-1}u_1$, …, $X^{-1}u_r$ 就是 $X^{-1}AX$ 的属于 λ_0 的 r 个线性无关的特征向量.

事实上,容易验证 $X^{-1}AX(X^{-1}u_i) = X^{-1}(\lambda_0 u_i) = \lambda_0(X^{-1}u_i)$, $i = 1, \dots, r$,

即它们是属于 礼 的特征向量.

另一方面,由于 X^{-1} $[u_1 \cdots u_r] = [X^{-1}u_1 \cdots X^{-1}u_r]$,

而 X^{-1} 可逆, 因此 $[u_1 \cdots u_r]$ 和 $[X^{-1}u_1 \cdots X^{-1}u_r]$ 这两个矩阵的秩相等,

因此 $X^{-1}u_1$, …, $X^{-1}u_r$ 线性无关.

于是 λ_0 作为 A 的特征值的几何重数不大于 λ_0 作为 $X^{-1}AX$ 的特征值的几何重数。

相似变换

命题5.4.3 方阵的相似关系是等价关系. 满足:反身性,对称性,传递性

等价关系:向量组的线性表示(生成子空间),矩阵相抵(秩)

矩阵相似(特征值,几何重数,即是否可对角化)

对应于相似关系的等价变换称为相似变换, 即 $T: A \mapsto X^{-1}AX$.

如果 A 可对角化,则称对角化得到的对角矩阵为 A 的相似标准形.

在 A 可对角化时,

它的相似标准形在对角元素相差一个排列次序的意义下唯一.



任何方阵一定可以相似变换为上三角矩阵

命题5.4.6 对 n 阶方阵 A, 存在可逆矩阵 X, 使得 $X^{-1}AX = T$, T 是上三角矩阵,且 T 的对角元素是 A 的 n 个特征值(计重数). 进一步地,通过选择特定的 X, 能够令 T 的对角元素是 A 的特征值的任意排列.

定理 5.4.8 (Jordan 分解) 对 n 阶方阵 A, 存在可逆矩阵 X, 使得

$$X^{-1}AX = J = \begin{bmatrix} J_{n_1}(\lambda_1) & & \\ & \ddots & \\ & & J_{n_r}(\lambda_r) \end{bmatrix},$$

其中
$$J_{n_i}(\lambda_i)=\begin{bmatrix}\lambda_i & 1 & & & \\ & \lambda_i & \ddots & & \\ & & \ddots & 1 & \\ & & & \lambda_i\end{bmatrix}$$
 是 n_i 阶 Jordan 块,而 $n_1+\dots+n_r=n$,且除

了这些 Jordan 块的排列次序外,J 被 A 唯一确定. J 称为 A 的 Jordan标准形型

定理5.4.7 (Hamilton-Cayley 定理)

设方阵 A 的特征多项式为 $p_A(\lambda)$, 则 $p_A(A) = 0$.

证. 设 A 有分解 $A = XTX^{-1}$, 其中 T 是上三角矩阵.

而 $p_A(A) = Xp_A(T)X^{-1}$, 只需证明 $p_A(T) = 0$.

若 λ_1 , … , λ_n 是 A 的 n 个特征值, 则 $p_A(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)$ … $(\lambda - \lambda_n)$,

于是 $p_A(T) = (T - \lambda_1 I_n) \cdots (T - \lambda_n I_n)$.

注意 $T - \lambda_i I_n$ 的第 i 个对角元素是零,逐步计算矩阵乘法就得到 $p_A(T) = 0$.

$$\begin{bmatrix} O_{r} & a_{r\times 1} & b_{r\times (n-r-1)} \\ & u_{r+1} & c_{1\times (n-r-1)} \\ & & U_{n-r-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U_{r} & a'_{r\times 1} & b'_{r\times (n-r-1)} \\ & 0 & c'_{1\times (n-r-1)} \\ & & U'_{n-r-1} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} O_{r} & O_{r\times 1} & a_{r\times 1}c'_{1\times (n-r-1)} + b_{r\times (n-r-1)}U'_{n-r-1} \\ & 0 & u_{r+1}c'_{1\times (n-r-1)} + c_{1\times (n-r-1)}U'_{n-r-1} \\ & & U_{n-r-1}U'_{n-r-1} \end{bmatrix}$$



Hamilton - Cayley定理证法2

读
$$p_A(\lambda) = |\lambda I - A| = \lambda^n + c_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + c_1\lambda + c_0,$$
则 $p_A(A) = A^n + c_{n-1}A^{n-1} + \dots + c_1A + c_0I = 0.$

证明 设
$$B(\lambda) = (\lambda I - A)^*$$
,则有 $B(\lambda)(\lambda I - A) = |\lambda I - A|I = p_A(\lambda)I$.

记
$$\boldsymbol{B}(\lambda) = \lambda^{n-1}\boldsymbol{B}_{n-1} + \lambda^{n-2}\boldsymbol{B}_{n-2} + \cdots + \boldsymbol{B}_{0}$$

因为
$$p_A(\lambda) = \lambda^n + c_{n-1}\lambda^{n-1} + \cdots + c_1\lambda + c_0$$
,

所以
$$\left(\lambda^{n-1}B_{n-1} + \lambda^{n-2}B_{n-2} + \dots + B_0\right)(\lambda I - A)$$

$$= \left(\lambda^n + c_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + c_1\lambda + c_0\right)I$$

$$\left(\boldsymbol{\lambda}^{n-1}\boldsymbol{B}_{n-1} + \boldsymbol{\lambda}^{n-2}\boldsymbol{B}_{n-2} + \cdots + \boldsymbol{B}_{0}\right)\left(\boldsymbol{\lambda}\boldsymbol{I} - \boldsymbol{A}\right) = \left(\boldsymbol{\lambda}^{n} + \boldsymbol{c}_{n-1}\boldsymbol{\lambda}^{n-1} + \cdots + \boldsymbol{c}_{1}\boldsymbol{\lambda} + \boldsymbol{c}_{0}\right)\boldsymbol{I}$$

展开比较两边同次项系数得

$$\begin{cases} \pmb{B_{n-1}} = \pmb{I} \\ \pmb{B_{n-2}} - \pmb{B_{n-1}} \pmb{A} = \pmb{a_{n-1}} \pmb{I} \\ \vdots \\ \pmb{B_0} - \pmb{B_1} \pmb{A} = \pmb{a_1} \pmb{I} \\ - \pmb{B_0} \pmb{A} = \pmb{a_0} \pmb{I} \end{cases} \qquad \begin{cases} \pmb{B_{n-1}} \pmb{A^n} & = \pmb{A^n} \\ \pmb{B_{n-2}} \pmb{A^{n-1}} - \pmb{B_{n-1}} \pmb{A} \pmb{A^{n-1}} & = \pmb{c_{n-1}} \pmb{A^{n-1}} \\ \vdots & \vdots \\ \pmb{B_0} \pmb{A} - \pmb{B_1} \pmb{A} = \pmb{c_1} \pmb{A} \\ - \pmb{B_0} \pmb{A} = \pmb{c_0} \pmb{I} \end{cases}$$

所以
$$\mathbf{0} = A^n + c_{n-1}A^{n-1} + \cdots + c_1A + c_0 = p_A(A)$$
.

设
$$A$$
 为 n 阶矩阵, $p(A) = c_m A^m + \dots + c_1 A + c_0$ 也为 n 阶矩阵,
$$p(A) = c_m A^m + \dots + c_1 A + c_0 I = 0$$
,则称 $p(x)$ 是 A 的化零多项式。

特征多项式是化零多项式.

判断下面3个叙述的对错,

- 1. 如果A, B 具有相同的特征值、代数重数和特征向量,则 A = B.
- 2. 如果A, B 有相同的特征值和代数重数,则 A B 所有特征值之和为零.
- 3. 如果 A 的特征值全为零, 则 A 是零矩阵.
 - A 对,错,对
 - B
 지寸,
 지寸,
 지寸,
 지寸,
 - (3) 错,对,错
 - 日 错,错,错

判断下面叙述的对错,

- 1. A + B 的特征值之和等于 A 的特征值之和与 B 的特征值之和的和.
- 2. A + B 的特征值之积等于 A 的特征值之积与 B 的特征值之积的积.

- A 对, 对
- → 対,错
- 當,对
- 母,错

判断下面叙述的对错,

- 1. AB 的特征值之积等于 A 的特征值之积与 B 的特征值之积的积.
- 2. AB 和 BA 具有相同的特征值和代数重数.

- A 对, 对
- B 对, 错
- □ 错,对
- □ 错,错

单选题 1分

判断下面3个叙述的对错,

- 1. 将 A 的第 i 行加到第 j 行上,再将第 i 列从第 j 列中减去,得到的矩阵 B 和 A 有相同的特征值。若正确,则对应的特征向量有何联系?
- 2. 将 A 的第 i 行加到第 j 行上,再将第 j 列从第 i 列中减去,得到的矩阵 B 和 A 有相同的特征值。若正确,则对应的特征向量有何联系?
- 3. 将 A 的第 i, j 行交换, 再将第 i, j 列交换, 得到的矩阵 B 和 A 有相同的特征值. 若正确,则对应的特征向量有何联系?
 - A 对,错,错
 - → 对,对,错
 - 🕝 错,对,对
 - □ 错,错,对

判断下面3个叙述的对错,

- 1. 对角阵的特征向量一定是标准坐标向量.
- 2. 正交矩阵的特征值都是绝对值等于 1 的复数.
- 3. 所有 n 阶置换矩阵都有一个共同的特征向量.

- A 对,错,错
- ▶ 对,对,错
- 6 错,对,对
- 贯错,错,对



A 是 3 阶矩阵, 其特征值为 1, 2, -1, $B = A^3 - 5A^2$, 则 |B| =



$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 5 \\ 3 & 2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 4 \end{bmatrix}, 其特征多项式为 $p_A(\lambda)$, 则 $\frac{d^2 p_A(\lambda)}{d\lambda^2} \Big|_{\lambda=0} =$$$



设A、B均为n阶矩阵,若AB=0,则A、B有公共的特征向量?

设 $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, 若 $(\lambda_1 I - A)(\lambda_2 I - A) = 0$, 且 $\lambda_1 \neq \lambda_2$,

证明: A相似于对角矩阵

 λ_2

第三章主要概念

- 内积,夹角,长度与距离,正交
- 向量 b 向直线的正交投影
- 正交向量组,标准正交基,向量组的正交化
- 正交矩阵, QR 分解, 简化 QR 分解
- 子空间正交,正交补(空间)
- 正交投影(变换), 正交投影矩阵

第三章重要结论和运算

- Cauchy-Schwarz不等式
- Rn中三角形的三角不等式、勾股定理
- 正交向量组线性无关
- 任何线性无关的向量组可以改造为正交向量组,Gram-Schmidt正交化、QR分解
- 正交变换:保距离、保内积
- $lackbox{M}$ 为 R^n 中的子空间, R^n 中任意向量可以唯一的分解为M及其正交补中的向量和(会计算一个向量在给定子空间的正交投影, $\min_{x\in R^n} \|Ax-b\|$)
- 矩阵 A、AT 的列空间和它们零空间的关系
- n 阶方阵 P, P是正交投影矩阵, 当且仅当 P² = P^T = P

第四章主要概念

- 行列式函数
- Vandermonde行列式
- 余子式, 代数余子式
- 伴随矩阵
- 行列式的几何意义
- 奇排列和偶排列

第四章重要结论和运算

- 矩阵可逆与行列式非零等价
- 行列式的消去法
- 行列式的(Laplace)展开
- |AB|=|A||B|
- 伴随矩阵的运算性质,伴随矩阵的秩
- Cramer 法则
- 行列式的完全展开式