

惯性定理

- 1、二次型的标准形是否唯一？
- 2、与对称矩阵相合的对角形矩阵是否唯一？

例如：对于二次型 $f = 2x_1x_2 - 6x_2x_3 + 2x_1x_3$ ，
经可逆线性变换

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

可化为标准形 $g(y_1, y_2, y_3) = 2y_1^2 - 2y_2^2 + 6y_3^2$.

若用可逆线性变换

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 1 \\ 1 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{3} \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{pmatrix}$$

化为标准形

$$h(z_1, z_2, z_3) = 2z_1^2 - \frac{1}{2}z_2^2 + \frac{2}{3}z_3^2.$$

二次型的标准形不唯一.

但是, 系数非零的项数相同, 系数为正的项数相同.

巧合吗?

设 $f(x_1, \dots, x_n)$ 是一个实二次型, 由可逆线性变换
可将之化为

$$d_1 y_1^2 + d_2 y_2^2 + \dots + d_n y_n^2$$

其中, $d_i \in \mathbf{R}, i = 1, 2, \dots, n$.

相应地, 二次型的矩阵经过相合变换化为对角形

$$B = \begin{pmatrix} d_1 & & & \\ & d_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & d_n \end{pmatrix}$$

由于相合的矩阵具有相同的秩, 而 B 的秩就是主对角线上非零元素的个数, 故标准形中系数非零的平方项个数是确定的, 就等于 A 的秩 r , 它不会因不同的可逆线性变换而改变。

适当排列变元次序后, f 的标准形可写为

$$d_1 y_1^2 + \cdots + d_p y_p^2 - d_{p+1} y_{p+1}^2 - \cdots - d_r y_r^2$$

其中, $d_i > 0 (i = 1, 2, \cdots, r)$ 为正实数, $r \leq n$

不为零的平方项系数有些大于零, 有些小于零。

由于在实数域上正数总可开平方, 继续作下列
可逆线性变换

$$\left\{ \begin{array}{l} y_1 = \frac{1}{\sqrt{d_1}} z_1, \\ y_2 = \frac{1}{\sqrt{d_2}} z_2, \\ \vdots \\ y_r = \frac{1}{\sqrt{d_r}} z_r, \\ y_{r+1} = z_{r+1}, \\ \vdots \\ y_n = z_n. \end{array} \right.$$

则 f 的标准形化为 $z_1^2 + \cdots + z_p^2 - z_{p+1}^2 - \cdots - z_r^2$

称为实二次型 f 的**规范形**, 完全由 **r, p** 决定。

r 完全由 f 确定.

p 是否可由 f 唯一确定呢?

定理5.4.1（惯性定理）任意一个实二次型 f 经过适当的可逆线性变换必可化为规范形, 且规范形是唯一的.

证明： 实二次型对应的 n 阶对称方阵 S 相合于规范型, S 定义了二次型 $f = X^T S X$

设有可逆方阵 P_1 , P_2 分别将 S 相合于

$$\Lambda_1 = P_1^T S P_1 = \text{diag}(I_{(p)}, -I_{(r-p)}, O_{(n-r)})$$

$$\Lambda_2 = P_2^T S P_2 = \text{diag}(I_{(s)}, -I_{(r-s)}, O_{(n-r)})$$

Λ_1 , Λ_2 分别定义了二次型

$$Q_1(Y) = Y^T \Lambda_1 Y = y_1^2 + \cdots + y_p^2 - y_{p+1}^2 - \cdots - y_r^2$$

$$Q_2(Z) = Z^T \Lambda_2 Z = z_1^2 + \cdots + z_s^2 - z_{s+1}^2 - \cdots - z_r^2$$

假如 $p \neq s$, 不妨设 $p > s$

$$f = y_1^2 + \cdots + y_p^2 - y_{p+1}^2 - \cdots - y_r^2 = z_1^2 + \cdots + z_s^2 - z_{s+1}^2 - \cdots - z_r^2$$

由于 $X=P_2Z$ ，则 $Z=P_2^{-1}X$ ，从而

$$Z = (P_2^{-1}P_1)Y$$

$G = (P_2^{-1}P_1)$ 给出了由 Z 到 Y 的可逆线性变换。考虑线性方程组

$$g_{11}y_1 + \dots + g_{1n}y_n = 0$$

...

$$g_{s1}y_1 + \dots + g_{sn}y_n = 0$$

$$y_{p+1} = 0$$

...

$$y_n = 0$$

由于 $p > s$, 故以上方程组一定有非零解,
且最后 $n-p$ 个变量取0。

此时, 取非零解 $(k_1, k_2, \dots, k_p, 0, \dots, 0)$ 满足:
 $k_1^2 + k_2^2 + \dots + k_p^2 > 0$,

将这一组解代入到 $Z = GY$ 中, 可以有:

$$z_1 = z_2 = \dots = z_s = 0, \text{ 且 } -z_{s+1}^2 - z_{s+2}^2 - \dots - z_r^2 \leq 0$$

矛盾, 故 $p \leq s$ 。同理, 假设 $p < s$ 时也矛盾。
也即 $p = s$ 。

定义5.4.1 实二次型 f 的规范形中正平方项的个数 p 称为 f 的**正惯性指数**；负平方项的个数 $r - p$ 称为 f 的**负惯性指数**；二者的差 $p - (r - p) = 2p - r$ 称为 f 的**符号差**。

另一描述 实二次型 f 的标准形中系数为正的平方项个数是唯一确定的，它等于 f 的正惯性指数；系数为负的平方项个数也是唯一确定的，它等于 f 的负惯性指数。

惯性定理的**矩阵描述**:

定理6.4.2 任一实对称矩阵 A 必相合于一个如下形状的对角矩阵

$$B = \begin{pmatrix} 1 & & & & & & \\ & \ddots & & & & & \\ & & 1 & & & & \\ & & & -1 & & & \\ & & & & \ddots & & \\ & & & & & -1 & \\ & & & & & & 0 & \ddots & \\ & & & & & & & & 0 \end{pmatrix}$$

其中, B 的主对角线上1的个数 p 及 -1 的个数 $r - p$ (r 是 A 的秩) 都是唯一确定的, 分别称为 A 的正、负惯性指数。它们的差 $2p - r$ 称为 A 的符号差。

推论 两个 n 阶实对称矩阵相合的充分必要条件是它们有相同的秩和相同的正惯性指数 (或相同的符号差)。

例5.4.1 求实二次型

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

的正、负惯性指数。

解 用配方法得

$$\begin{aligned} f(x_1, x_2, x_3) &= 2\left(x_1 + \frac{1}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3\right)^2 + \frac{3}{2}(x_2 + x_3)^2 \\ &= 2y_1^2 + \frac{3}{2}y_2^2 \end{aligned}$$

故实二次型的正、负惯性指数分别为2, 0.

复数域上二次型的规范形

考虑复数域上二次型的标准形。

复数域上的 n 元二次型 f 的标准形

$$d_1 y_1^2 + d_2 y_2^2 + \cdots + d_r y_r^2,$$

其中, r 为 f 的秩.

由于在复数域内任何数皆可开平方, 再进行线性变换

$$\begin{cases} y_1 = \frac{1}{\sqrt{d_1}} z_1, \\ \vdots \\ y_r = \frac{1}{\sqrt{d_r}} z_r, \\ y_{r+1} = z_{r+1}, \\ \vdots \\ y_n = z_n. \end{cases}$$

则得到标准形 $z_1^2 + z_2^2 + \cdots + z_r^2$.

称为复二次型 f 的规范形, 完全由 r 决定。

定理5.4.3 任意一个复数域上的 n 元二次型 f 必可经过可逆线性变换化为规范形, 且规范形由 f 的秩 r 唯一确定.

定理5.4.4 任一个复数域上的对称矩阵 A 必相合于一个如下形状的对角形矩阵

$$\begin{pmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & & \\ & & & 0 & \\ & & & & \ddots \\ & & & & & 0 \end{pmatrix}$$

且主对角线上1的个数等于 A 的秩.

两个复对称矩阵合同的充分必要条件是**秩相等**。

正定二次型和正定矩阵

定义5.4.2 设 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = X^T A X$ 为 n 元实二次型。若对于任意非零实向量 X , 都有

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

则称实二次型 f 为**正定二次型**;

相应的实对称矩阵 A 称为**正定矩阵**。

定理5.4.5 n 元实二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n d_i x_i^2$,

正定的充要条件是 d_1, d_2, \dots, d_n 全都大于零.

证 必要性 若 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n d_i x_i^2$ 正定,

取一组数 $(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$, 代入得

$$f(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) = d_i > 0,$$

进而得 d_1, d_2, \dots, d_n 全都大于零.

充分性 若 d_1, d_2, \cdots, d_n 全都大于零, 则对任一组不全为零的实数 c_1, c_2, \cdots, c_n , 有

$$f(c_1, c_2, \cdots, c_n) = d_1 c_1^2 + d_2 c_2^2 + \cdots + d_n c_n^2$$

因为至少有一个 $c_i \neq 0$, 得 $d_i c_i^2 > 0$, 而其余的 $d_j c_j^2 \geq 0$, 所以

$$f(c_1, c_2, \cdots, c_n) = d_1 c_1^2 + d_2 c_2^2 + \cdots + d_n c_n^2 > 0$$

即 f 是正定二次型. 证毕.

二次型是规范形时: 正惯性指数是 n 的 n 元二次型
是正定的.

二次型非规范形时: 难以观察。

用可逆线性变换化为规范形,
但正定性是否保持呢?

定理5.4.6 可逆线性变换不改变实二次型的正定性.

设 S 是 n 阶正定实对称方阵.

则对任意 $O \neq X$, 有 $X^T S X > 0$.

对任意 $O \neq Y$ 有 $X = P Y \neq O$, 从而

$Y^T S_1 Y = Y^T P^T S P Y = X^T S X > 0$. 可见 S_1 正定.

性质1 n 元实二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 正定的充要条件是
其正惯性指数等于 n .

性质2 实对称矩阵 A 为正定的充要条件是 A 相合
于单位矩阵 E

性质3 实对称矩阵 A 为正定的充要条件是存在可逆矩阵 C , 使 $A = C^T C$.

证 由**性质2**可知, 存在可逆矩阵 C , 使

$$A = C^T E C = C^T C .$$

定义5.4.3 设 $A = (a_{ij})$ 是 n 阶矩阵, 依次取 A 的前 k 行和前 k 列所构成的 k 阶矩阵的行列式

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1k} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2k} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{k1} & a_{k2} & \cdots & a_{kk} \end{vmatrix} \quad (k = 1, 2, \cdots, n)$$

称其为矩阵 A 的 k 阶**顺序主子式**.

性质4 实对称矩阵 A 正定的充要条件是 A 的各阶顺序主子式全大于零。

例 试问 t 取何值时, 二次型为正定二次型?

$$f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + 5x_3^2 + 2tx_1x_2 - 2x_1x_3 + 4x_2x_3$$

解 二次型 f 的矩阵为

$$A = \begin{pmatrix} 1 & t & -1 \\ t & 1 & 2 \\ -1 & 2 & 5 \end{pmatrix}$$

要使 f 正定, 只需让 A 的各阶顺序主子式大于零,
即

$$|A_1| = 1 > 0, \quad |A_2| = \begin{vmatrix} 1 & t \\ t & 1 \end{vmatrix} = 1 - t^2 > 0, \quad \text{即 } -1 < t < 1,$$

$$|A_3| = |A| = \begin{vmatrix} 1 & t & -1 \\ t & 1 & 2 \\ -1 & 2 & 5 \end{vmatrix} = -5t^2 - 4t > 0, \quad \text{即 } -\frac{4}{5} < t < 0.$$

于是当 $-\frac{4}{5} < t < 0$ 时, f 为正定二次型.

定义5.4.4 设 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = X^T A X$ 为 n 元实二次型, $X = (c_1, c_2, \dots, c_n)^T$ 为任一非零的实向量,

若恒有 $f(c_1, c_2, \dots, c_n) \geq 0$, 则称 f 为**半正定二次型**;

若恒有 $f(c_1, c_2, \dots, c_n) < 0$, 则称 f 为**负定二次型**;

若恒有 $f(c_1, c_2, \dots, c_n) \leq 0$, 则称 f 为**半负定二次型**。

上述二次型对应的矩阵 A 分别称为**半正定矩阵**,
负定矩阵和**半负定矩阵**.

A 为负定矩阵的充要条件是 $(-A)$ 为正定矩阵；

A 为半负定矩阵的充要条件是 $(-A)$ 为半正定矩阵；

**若 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 既不是半正定, 又不是半负定,
则称 f 为不定二次型, 相应的矩阵 称为不定矩阵。**

A 为不定矩阵: 存在 X , 使得 $f = X^T A X > 0$;

也存在 X , 使得 $f = X^T A X < 0$.

定理5.4.7 设 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = X^T A X$ 为实二次型,

则下列命题等价:

- ① $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 是负定二次型;
- ② $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 的负惯性指数为 n ;
- ③ A 合同于 $(-E)$;
- ④ A 的奇数阶顺序主子式小于零,
偶数阶顺序主子式大于零。

定理5.4.8 设 $f(x_1, x_2, \cdots, x_n) = X^T A X$ 为实二次型,

则下列命题等价:

① $f(x_1, x_2, \cdots, x_n)$ 是半正定二次型;

② $f(x_1, x_2, \cdots, x_n)$ 的正惯性指数 $p = r \leq n$,
其中 r 是 A 的秩;

③ A 合同于矩阵 $\begin{pmatrix} E_r & O \\ O & O \end{pmatrix}_{n \times n}$;

④ A 的特征值均非负.

注意： 实对称矩阵 A 的所有顺序主子式非负时，
 A 未必是半正定的.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \text{ 半负定.}$$

例 判断下列二次型的类型：

① $f_1(x_1, x_2, x_3) = -2x_1^2 - 6x_2^2 - 4x_3^2 + 2x_1x_2 + 2x_1x_3$

② $f_2(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + 2x_2^2 + 3x_3^2 - 4x_1x_2 - 4x_2x_3$

解 ① 二次型 f_1 的矩阵为 $A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -6 & 0 \\ 1 & 0 & -4 \end{pmatrix}$

A 的顺序主子式

$$|A_1| = -2 < 0, \quad |A_2| = \begin{vmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -6 \end{vmatrix} = 11 > 0,$$

$$|A_3| = \begin{vmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -6 & 0 \\ 1 & 0 & -4 \end{vmatrix} = -38 < 0$$

所以 f_1 为负定二次型.

② 二次型 f_2 的矩阵为 $A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ -2 & 2 & -2 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix}$

A 的顺序主子式 $|A_1| = 1 > 0$, $|A_2| = \begin{vmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 2 \end{vmatrix} = -2 < 0$,

所以 f_2 是不定二次型。