

Chapter 4

BY 矩阵

1 Def & Theo

1. 矩阵: $F^{m,n}$ 的数组

1.1 矩阵的运算

1. 加法:

$$\text{Def } A_{m,n} + B_{m,n} = \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} + b_{m1} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{pmatrix}$$

结合 $A + B = B + A$
 交换 $(A + B) + C = A + (B + C)$
 零元 $O = (0_{ij}); A + O = A$
 逆元 $-A = (-a_{ij}); A + (-A) = O$

加法和秩的关系 $\text{rank}(A + B) \leq \text{rank } A + \text{rank } B$

2. 乘法:

$$\text{Def } A_{m,n} \cdot B_{n,s} = \left(\sum_{k=1}^n a_{ik} \cdot b_{kj} \right)_{m,s}$$

结合 $(AB)C = A(BC)$
 分配 $A(B + C) = AB + AC; (A + B)C = AC + BC$
 乘幂 $A^n = A^{n-1}A;$
 非交换 AB 与 BA 需要进一步判断
 非消去 $AB = O$ 不能得到 $A = O \vee B = O$
 乘幂不分配 $(AB)^n \neq A^n B^n$

3. 数乘:

$$\text{Def } kA = \begin{pmatrix} ka_{11} & \cdots & ka_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ ka_{m1} & \cdots & ka_{mn} \end{pmatrix}$$

分配 $(k + l)A = kA + lA$
 分配 $k(A + B) = kA + kB$
 结合 $(kl)A = k(lA)$
 结合 $k(AB) = (kA)B = A(kB)$
 矩阵表示 $kA = (kE)A$

4. 转置:

$$\text{Def } A'_{mn} = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

自反 $(A')' = A$
 与加法关系 $(A + B)' = A' + B'$
 与乘法关系 $(AB)' = B'A'$
 与数乘关系 $(kA)' = kA'$

1.2 矩阵乘法的行列式与秩

1. $\det A \cdot \det B = \det (AB)$
2. 矩阵的退化性: $\det A = 0$
3. $A \cdot B$ 退化 $\Leftrightarrow A$ 退化 $\vee B$ 退化
4. $\text{rank}(AB) \leq \min \{\text{rank } A, \text{rank } B\}$

1.3 矩阵乘法的逆

1. n 级方阵是可逆的: $\exists B \in F^{n,n} \rightarrow AB = BA = E$
2. 若矩阵可逆, 则逆矩阵是唯一的
3. 矩阵可逆 \Leftrightarrow 矩阵非退化
4. A^* 是 A 的伴随矩阵 $= \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n1} & \cdots & A_{nn} \end{pmatrix}$, $AA^* = A^*A = \begin{pmatrix} d & & \\ & \ddots & \\ & & d \end{pmatrix} = dE$
5. 矩阵的逆与转置的关系: A 可逆 $\Leftrightarrow A'$ 可逆; $(A')^{-1} = (A^{-1})'$
6. 矩阵的逆与乘法的关系: A, B 都可逆 $\Leftrightarrow AB$ 可逆; $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$
7. 可逆矩阵与矩阵乘不改变矩阵的秩

$$\begin{aligned} & A_{m,n}; P_{m,m} \text{可逆}; Q_{n,n} \text{可逆} \\ \Rightarrow & \text{rank } A = \text{rank } PA = \text{rank } AQ = \text{rank } PAQ \\ \text{Pr} & \quad \text{rank } PA \leq \text{rank } A; \\ & A = P^{-1}(PA) \Rightarrow \text{rank } A \leq \text{rank } PA \\ \Rightarrow & \quad \text{rank } A = \text{rank } PA \end{aligned}$$

1.4 矩阵的分块

可以将大矩阵看作是小矩阵组成的, 这对加法、乘法、数乘都兼容。因此可以在某些情况下简化

1. 矩阵的分块:

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m1} & \cdots & A_{mn} \end{pmatrix}, A_{i,j} = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

2. 分块矩阵的乘法与矩阵乘法的关系:

$$AB = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m1} & \cdots & A_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_{11} & \cdots & B_{1s} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{n1} & \cdots & B_{ns} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_{11} & \cdots & C_{1s} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{m1} & \cdots & C_{ms} \end{pmatrix}$$

矩阵的乘法等于分块矩阵的乘法;

3. 矩阵作为行向量和列向量的视角下的矩阵乘法：

AB 的行向量是 B 的行向量的线性组合
 AB 的列向量是 A 的列向量的线性组合

4. 分块对角阵的性质：

Def	$\begin{pmatrix} A_1 & \cdots & O \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ O & \cdots & A_n \end{pmatrix}$
加法	A, B 是分块对角阵 $\Rightarrow A+B$ 是分块对角阵 $\begin{pmatrix} A_1+B_1 & & \\ & \ddots & \\ & & A_n+B_n \end{pmatrix}$
乘法	A, B 是分块对角阵 $\Rightarrow AB$ 是分块对角阵 $\begin{pmatrix} A_1B_1 & & \\ & \ddots & \\ & & A_nB_n \end{pmatrix}$
逆	$\begin{pmatrix} A_1^{-1} & & \\ & \ddots & \\ & & A_n^{-1} \end{pmatrix}$
行列式	$\det A = \prod \det A_i$
秩	$\text{rank } A = \sum \text{rank } A_i$

1.5 初等矩阵

1. 初等矩阵是单位矩阵进行一次初等变换得到的矩阵

$P(i, j)$	$\begin{pmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & & \\ & & 0 & \cdots & 1 \\ & & & 1 & \\ & & \vdots & \ddots & \vdots \\ & & & & 1 \\ & 1 & \cdots & 0 & \\ & & & & 1 & \ddots & \\ & & & & & \ddots & 1 \end{pmatrix}$	左乘 A 交换 A 的 i, j 行 右乘 A 交换 A 的 i, j 列
-----------	--	--

$P(i(c))$	$\begin{pmatrix} 1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & c & \\ & & & 1 & \ddots & \\ & & & & \ddots & 1 \end{pmatrix}$	左乘 A A 的 i 行乘 c 倍 右乘 A A 的 i 列乘 c 倍
-----------	--	--

$P(i, j(k))$	$\begin{pmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & \cdots & k \\ & & & \ddots & \vdots \\ & & & & 1 \\ & & & & & \ddots & \\ & & & & & & 1 \end{pmatrix}$	左乘 A A 的 i 行 k 倍加到 j 行 右乘 A A 的 i 列 k 倍加到 j 列
--------------	--	--

2. 矩阵的三种初等变换等价于三种矩阵的左乘和右乘
3. 初等矩阵可逆，初等矩阵的逆是初等矩阵
4. 矩阵的等价：若可以经过一系列初等变换得到另一个矩阵，称两个矩阵等价
5. 任意矩阵等价于其标准型

$$A_{m,n} \sim \begin{pmatrix} E_r & O \\ O & O \end{pmatrix}, r = \text{rank } A$$

Pr 由于A可以经过初等变换化为这种形式

6. $A \sim B \Leftrightarrow \exists$ 初等矩阵 $P_1, \dots, P_n, Q_1, \dots, Q_m \rightarrow A = P_1 \times \dots \times P_n B Q_1 \times \dots \times Q_m$
7. A 可逆 $\Leftrightarrow A = Q_1 Q_2 \dots Q_n$
8. $A \sim B \Leftrightarrow \exists$ 可逆 $P, Q \rightarrow A = PBQ$
9. $A \sim E \Leftrightarrow A$ 可逆
10. $A = Q_1 Q_2 \dots Q_n; Q_n^{-1} \dots Q_1^{-1}(A, E) = (E, A^{-1})$

这给出了一个快速求矩阵逆的初等变换方法

1.6 分块矩阵乘法的初等变换和应用

分块乘法和初等变换结合是重要的方法

1. 分块矩阵的初等变换矩阵

$$\begin{array}{ll} \text{二阶矩阵的初等变换矩阵} & \begin{pmatrix} E_m & \\ & E_n \end{pmatrix} \text{的变形} \\ \text{交换两行} & \begin{pmatrix} & E_n \\ E_m & \end{pmatrix} \\ \text{可逆矩阵 } P \text{ 乘某一行} & \begin{pmatrix} P & \\ & E_n \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} E_m & \\ & P \end{pmatrix} \\ \text{矩阵 } X \text{ 乘一行加到另一行} & \begin{pmatrix} E_n & X \\ & E_m \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} E_n & \\ X & E_m \end{pmatrix} \end{array}$$

2. 分块初等变换与分块初等阵的关系

$$\begin{array}{ll} \text{交换行} & \begin{pmatrix} & E_n \\ E_m & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C & D \\ A & B \end{pmatrix} \\ \text{交换列} & \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \begin{pmatrix} & E_n \\ E_m & \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B & A \\ D & C \end{pmatrix} \\ \text{乘行} & \begin{pmatrix} P & \\ & E_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} PA & PB \\ C & D \end{pmatrix} \\ \text{乘列} & \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \begin{pmatrix} P & \\ & E \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} AP & B \\ CP & D \end{pmatrix} \\ \text{乘加行} & \begin{pmatrix} E & P \\ O & E \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A+PC & B+PD \\ C & D \end{pmatrix} \end{array}$$

3. 重要的矩阵Trick:

$$\begin{aligned} & \text{若 } A \text{ 可逆, 令 } P = -CA^{-1} \Rightarrow C + PA = O \\ & \begin{pmatrix} E & O \\ P & E \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & B \\ PA + C & PB + D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & B \\ O & D - CA^{-1}B \end{pmatrix} \\ & \text{若 } D \text{ 可逆, } P = \end{aligned}$$

2 Formula & Trick

1. 二维旋转矩阵(逆时针):

$$A = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

2. 使用矩阵的逆推导克拉默法则:

方阵的线性方程组可以表示为

$$\begin{aligned} & AX = B \\ & A \text{ 可逆} \Leftrightarrow \det A \neq 0 \\ & X = A^{-1}B \\ & AX = A(A^{-1}B) \\ & \text{代入 } A^{-1} = \frac{1}{d}A^* \text{ 并展开得到克拉默法则} \\ & \text{解的唯一性; } C \text{ 是解, } AC = B \rightarrow C = A^{-1}B \Rightarrow C = X \end{aligned}$$

3.

$$\begin{aligned} & D = \begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix} \text{ 的逆} \\ & |D| = |A| \cdot |B| \\ & A, B \text{ 可逆} \Rightarrow D \text{ 可逆} \\ & \begin{pmatrix} A & O \\ C & B \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_{11} & X_{12} \\ X_{21} & X_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} E_k & \\ & E_r \end{pmatrix} \\ & \Rightarrow \begin{cases} AX_{11} = E_k \\ AX_{12} = O \\ CX_{11} + BX_{21} = O \\ CX_{12} + BX_{22} = E_r \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X_{11} = A^{-1} \\ X_{12} = A^{-1}O = O \\ CA^{-1} + BX_{21} = O \\ CO + BX_{22} = E_r \end{cases} \\ & \Rightarrow \begin{cases} X_{22} = B^{-1} \\ -CA^{-1} = BX_{21} \end{cases} \Rightarrow X_{21} = -B^{-1}CA^{-1} \\ & \Rightarrow C^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} & O \\ -B^{-1}CA^{-1} & B^{-1} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

4. 重要矩阵 $\begin{pmatrix} E & O \\ P & E \end{pmatrix}$, $P = -CA^{-1}$ 的应用

$$\begin{aligned}
 & \text{求逆} \\
 & A, D \text{可逆}; T = \begin{pmatrix} A & O \\ C & D \end{pmatrix}; \text{求 } T^{-1} \\
 & \begin{pmatrix} E & O \\ -CA^{-1} & E \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & O \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & O \\ O & D \end{pmatrix} \\
 & \begin{pmatrix} A & O \\ O & D \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} & \\ & D^{-1} \end{pmatrix} \\
 \Rightarrow T^{-1} &= \begin{pmatrix} A^{-1} & \\ & D^{-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E & \\ -CA^{-1} & E \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A^{-1} & O \\ -D^{-1}CA^{-1} & D^{-1} \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & \text{求逆} \\
 & T_1 = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}, T_1 \text{可逆}, D \text{可逆} \\
 & \text{证 } (A - BD^{-1}C)^{-1} \text{存在, 求 } T_1^{-1} \\
 & \begin{pmatrix} E & -BD^{-1} \\ O & E \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A - BD^{-1}C & O \\ C & D \end{pmatrix} \\
 & \text{左边全可逆, 右边也可逆} \rightarrow A - BD^{-1}C \text{可逆} \\
 T^{-1} &= \begin{pmatrix} (A - BD^{-1}C)^{-1} & O \\ -D^{-1}C(A - BD^{-1}C)^{-1} & D^{-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E_m & -BD^{-1} \\ O & E_n \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

任意非退化矩阵 A 都有下三角阵 B , $BA =$ 上三角阵