

- 第十七讲：正交矩阵和Gram-Schmidt正交化法
 - 标准正交矩阵
 - Gram-Schmidt正交化法

第十七讲：正交矩阵和Gram-Schmidt正交化法

标准正交矩阵

定义标准正交向量（orthonormal）： $q_i^T q_j = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ 1 & i = j \end{cases}$

我们将标准正交向量放入矩阵中，有 $Q = [q_1 q_2 \cdots q_n]$ 。

上一讲我们研究了 A^A 的特性，现在来观察 $Q^T Q = \begin{bmatrix} q_1^T \\ q_2^T \\ \vdots \\ q_n^T \end{bmatrix} [q_1 q_2 \cdots q_n]$

根据标准正交向量的定义，计算 $Q^T Q = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} = I$ ，我们也把 Q 成为标准

正交矩阵（orthonormal matrix）。

特别的，当 Q 恰好是方阵时，由于正交性，易得 Q 是可逆的，又 $Q^T Q = I$ ，所以 $Q^T = Q^{-1}$ 。

- 举个置换矩阵的例子： $Q = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ ，则 $Q^T = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ ，易得 $Q^T Q = I$ 。
- 使用上一讲的例子 $Q = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$ ，列向量长度为1，且列向量相互正交。

- 其他例子 $Q = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$ ，列向量长度为1，且列向量相互正交。
- 使用上一个例子的矩阵，令 $Q' = c \begin{bmatrix} Q & Q \\ Q & -Q \end{bmatrix}$ ，取合适的 c 另列向量长度为1也可以

构造标准正交矩阵： $Q = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$ ，这种构造方法以阿德玛

(Adhemar) 命名，对2, 4, 16, 64, ... 阶矩阵有效。

- 再来看一个例子， $Q = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 2 & -1 & -2 \\ 2 & 2 & 1 \end{bmatrix}$ ，列向量长度为1，且列向量相互正交。

格拉姆-施密特正交化法的缺点在于，由于要求得单位向量，所以我们总是除以向量的长度，这导致标准正交矩阵中总是带有根号，而上面几个例子很少有根号。

再来看标准正交化有什么好处，假设要做投影，将向量 b 投影在标准正交矩阵 Q 的列空间中，根据上一讲的公式得 $P = Q(Q^T Q)^{-1} Q^T$ ，易得 $P = Q Q^T$ 。我们断言，当列向量为标准正交基时， $Q Q^T$ 是投影矩阵。极端情况，假设矩阵是方阵，而其列向量是标准正交的，则其列空间就是整个向量空间，而投影整个空间的投影矩阵就是单位矩阵，此时 $Q Q^T = I$ 。可以验证一下投影矩阵的两个性质： $(Q Q^T)^T = (Q^T)^T Q^T = Q Q^T$ ，得证； $(Q Q^T)^2 = Q Q^T Q Q^T = Q (Q^T Q) Q^T = Q Q^T$ ，得证。

我们计算的 $A^T A \hat{x} = A^T b$ ，现在变为 $Q^T Q \hat{x} = Q^T b$ ，也就是 $\hat{x} = Q^T b$ ，分解开来看就是 $\hat{x}_i = q_i^T b$ ，这个式子在很多数学领域都有重要作用。当我们知道标准正交基，则解向量第 i 个分量为基的第 i 个分量乘以 b ，在第 i 个基方向上的投影就等于 $q_i^T b$ 。

Gram-Schmidt正交化法

我们有两个线性无关的向量 a, b ，先把它们化为正交向量 A, B ，再将它们单位化，变为单位正交向量 $q_1 = \frac{A}{\|A\|}$, $q_2 = \frac{B}{\|B\|}$ ：

- 我们取定 a 向量的方向， $a = A$ ；
- 接下来将 b 投影在 A 的法方向上得到 B ，也就是求子空间投影一讲中，我们提到的误差向量 $e = b - p$ ，即 $B = b - \frac{A^T b}{A^T A} A$ 。检验一下 $A \perp B$ ， $A^T B = A^T b - A^T \frac{A^T b}{A^T A} A = A^T b - \frac{A^T A}{A^T A} A^T b = 0$ 。（ $\frac{A^T b}{A^T A} A$ 就是 $A \hat{x} = p$ 。）

如果我们有三个线性无关的向量 a, b, c ，则我们现需要求它们的正交向量 A, B, C ，再将它们单位化，变为单位正交向量 $q_1 = \frac{A}{\|A\|}$, $q_2 = \frac{B}{\|B\|}$, $q_3 = \frac{C}{\|C\|}$ ：

- 前两个向量我们已经得到了，我们现在需要第三个向量同时正交于 A, B ；
- 我们依然沿用上面的方法，从 c 中减去其在 A, B 上的分量，得到正交于 A, B 的 C ：

$$C = c - \frac{A^T c}{A^T A} A - \frac{B^T c}{B^T B} B。$$

现在我们试验一下推导出来的公式， $a = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ， $b = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$ ：

- 则 $A = a = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ；

- 根据公式有 $B = a - hA$ ， h 是比值 $\frac{A^T b}{A^T A} = \frac{3}{3}$ ，则 $B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{3}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 。验

证一下正交性有 $A \cdot B = 0$ 。

- 单位化， $q_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ， $q_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$ ，则标准正交矩阵为 $Q = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$

，对比原来的矩阵 $D = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ ，有 D, Q 的列空间是相同的，我们只是将原来的

基标准正交化了。

我们曾经用矩阵的眼光审视消元法，有 $A = LU$ 。同样的，我们也用矩阵表达标准正交

化， $A = QR$ 。设矩阵 A 有两个列向量 $[a_1 a_2]$ ，则标准正交化后有 $[a_1 a_2] =$

$$[q_1 q_2] \begin{bmatrix} a_1^T q_1 & a_2^T q_1 \\ a_1^T q_2 & a_2^T q_2 \end{bmatrix}$$

，而左下角的 $a_1^T q_2$ 始终为0，因为Gram-Schmidt正交化总是使得

$a_1 \perp q_2$ ，后来构造的向量总是正交于先前的向量。所以这个 R 矩阵是一个上三角矩阵。