

逆矩阵的多种求法

2021年10月26日 星期二 下午9:48

University of Science and Technology of China
地址：中国安徽合肥市金寨路96号 邮编：230026
电话：0551-63602184 传真：0551-63631760 Http://www.ustc.edu.cn

线代逆矩阵的几种求法

1. 定义法 (若 $A \cdot A^{-1} = I$)
例称 A^{-1} 为 A 的逆矩阵
eg. 若 $A^3 = 0$, 求 $(A-I)^{-1}$
解: $A^3 = 0 \Rightarrow A^3 - I^3 = -I$
 $\Rightarrow (A-I)(-A^2 - AI - I^2) = I$
 $\Rightarrow A-I$ 可逆
 $(A-I)^{-1} = -(A^2 + AI + I^2)$

2. 待定系数法
已知 A 为 n 阶方阵
设 B 为 n 阶方阵
 $A \cdot B = I$
联立方程组求得
 B 中各元素
复杂 \rightarrow 一般不使用

3. 伴随矩阵法
即 $A \cdot A^* = |A| \cdot I$
 $\Rightarrow (A^T A) A^* = |A| \cdot A^{-1} I$
 $\Rightarrow I A^* = |A| \cdot A^{-1}$
 $\Rightarrow A^{-1} = \frac{A^*}{|A|}$

课本上介绍，最常用的方法
Specifically
若 $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}_{2 \times 2}$ = 价矩阵

4. 分块矩阵法
$$\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} + A^{-1}B(D - CA^{-1}B)^{-1} & -A^{-1}B(D - CA^{-1}B)^{-1} \\ -C(D - CA^{-1}B)^{-1}CA^{-1} & (D - CA^{-1}B)^{-1} \end{pmatrix}$$

对 A, B, C, D 的行、列有所要求
且公式复杂，但存在一些特殊情况

eg. $\begin{pmatrix} A_1 & A_2 \\ A_2 & A_2 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} A_1^{-1} & A_1^{-1} \\ A_1^{-1} & A_2^{-1} \end{pmatrix}$

即 $\begin{pmatrix} A_1 & A_2 \\ A_2 & A_2 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} A_1^{-1} & A_2^{-1} \\ A_1^{-1} & A_2^{-1} \end{pmatrix}$

即 $\begin{pmatrix} A & B \\ C & 0 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & C^{-1} \\ B^{-1} & -B^{-1}AC^{-1} \end{pmatrix}$

即 $\begin{pmatrix} A & B \\ 0 & D \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} & -A^{-1}BD^{-1} \\ 0 & D^{-1} \end{pmatrix}$

即 $\begin{pmatrix} 0 & B \\ C & D \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} -C^{-1}DB^{-1} & C^{-1} \\ B^{-1} & 0 \end{pmatrix}$

即 $\begin{pmatrix} H & 0 \\ C & D \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} H^{-1} & 0 \\ -D^{-1}CH^{-1} & D^{-1} \end{pmatrix}$

中国科学技术大学
University of Science and Technology of China
地址：中国安徽合肥市金寨路96号 邮编：230026
电话：0551-63602184 传真：0551-63631760 Http://www.ustc.edu.cn

5. 初等变换法

今天上课学过，对任一 n 阶矩阵 $A_{n \times n}$ 可以通过初等变换将其转化为 I_n 即 $P_1 \cdots P_t A Q_1 Q_2 \cdots Q_t = I_n$ (P_i, Q_i 均为初等矩阵)
对等式两边依次左乘 $P_1^{-1}, P_2^{-1}, \dots, P_t^{-1}$ 焦乘 $Q_t^{-1}, Q_{t-1}^{-1}, \dots, Q_1^{-1}$ 即 $P_1^{-1} P_2^{-1} \cdots P_t^{-1} A Q_1 Q_2 \cdots Q_t = I_n$
 $= P_1^{-1} P_2^{-1} \cdots P_t^{-1} I_n Q_t^{-1} \cdots Q_2^{-1} Q_1^{-1}$
 $\Leftrightarrow A = P_1^{-1} P_2^{-1} \cdots P_t^{-1} I_n Q_t^{-1} \cdots Q_2^{-1} Q_1^{-1}$ 作矩阵 $\begin{pmatrix} H & I_3 \\ I_3 & 0 \end{pmatrix}$
再依次右乘 $Q_1, Q_2, \dots, Q_t, P_1, P_2, \dots, P_t$ 得到 $A(Q_1 Q_2 \cdots Q_t P_1 P_2 \cdots P_t) = I_n$
 $\Rightarrow A^{-1} = (Q_1 Q_2 \cdots Q_t)(P_1 P_2 \cdots P_t)$ 全 $Q = Q_1 Q_2 \cdots Q_t$
即 $P = P_1 \cdots P_t$
注意到 $P \cdot A \cdot Q = I_n, A^{-1} = QP$ 即 P 为对 $A \rightarrow I_n$ 进行的行变化
即 Q 为对 $A \rightarrow I_n$ 进行的列变化
故而通过下列方法进行逆矩阵求解

通过初等变化 (只对前行前 n 列) 进行操作
则 (只对列变化 (无录)
 $\Rightarrow A^{-1} = QP$
eg. 求 $A = \begin{pmatrix} -2 & -5 & 2 \\ 3 & 7 & -3 \\ -4 & -10 & 3 \end{pmatrix}$ 的逆矩阵 A^{-1}

即 $\begin{pmatrix} -2 & -5 & 2 & 1 \\ 3 & 7 & -3 & 1 \\ -4 & -10 & 3 & 1 \end{pmatrix}$

$\xrightarrow{r_2 + \frac{3}{2}r_1, r_3 + 2r_1}$ $\xrightarrow{r_3 + (-2)r_2}$ $\begin{pmatrix} -2 & -5 & 2 & 1 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 & \frac{3}{2} \\ 0 & 0 & -1 & -2 \end{pmatrix}$

University of Science and Technology of China
地址：中国安徽合肥市金寨路96号 邮编：230026
电话：0551-63602184 传真：0551-63631760 Http://www.ustc.edu.cn

6. 向量法

令 $A_n = \begin{pmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \cdots & \alpha_n \end{pmatrix}$ 将 A_n 通过行变换化变为 I_n , 则等号右侧可拆为一个 n 阶方阵与 $\begin{pmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \cdots & \alpha_n \end{pmatrix}$ 的和。

例子: $A = \begin{pmatrix} -2 & -5 & 2 \\ 3 & 7 & -3 \\ -4 & -10 & 3 \end{pmatrix}$
即 $I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} A$
 $\Rightarrow A A^{-1} = I_3$
 $\Rightarrow A^{-1} = \begin{pmatrix} 9 & 5 & -1 \\ -3 & -2 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{pmatrix}$

$\xrightarrow{r_1 + (-\frac{1}{2})r_2}$ $\xrightarrow{r_2 + (-2)r_1}$ $\xrightarrow{r_3 + (-1)r_1}$ $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9\alpha_1 + 5\alpha_2 - \alpha_3 \\ -3\alpha_1 - 2\alpha_2 \\ 2\alpha_1 - \alpha_3 \end{pmatrix}$

$\xrightarrow{r_1 + (-2)r_2}$ $\xrightarrow{r_3 + 4r_1}$ $\xrightarrow{r_3 + 4r_1}$ $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_1 + \alpha_2 \\ -3\alpha_1 - 2\alpha_2 \\ 4\alpha_1 + 4\alpha_2 + \alpha_3 \end{pmatrix}$

$\xrightarrow{r_3 + 2r_2}$ $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_1 + \alpha_2 \\ -3\alpha_1 - 2\alpha_2 \\ -2\alpha_1 + \alpha_3 \end{pmatrix}$