

Chapter19特征值和特征向量

Section1.特征值的引入与特殊情况

Subsection1.对于 Ax 的视角转变，特征值与特征向量的几何意义

我们之前考虑 Ax 的时候，视角是考虑对 A 的列向量进行 x 的组合，我们还有一个新的视角，即把 A 认为是一种映射，而 Ax 就是把 x 映射成为另一个向量。

而这一过程中，我们会关心那些经由 A 映射仍旧还能保持与原向量平行的向量，用代数式表示即：

$$Ax = \lambda x$$

Subsection2.特殊情况

- 对这个式子，我们试着计算特征值为0的特征向量，此时有 $Ax = 0$ ，也就是特征值为0的特征向量应该位于 A 的零空间中。

也就是说，如果矩阵是奇异的，那么它将有一个特征值为 $\lambda = 0$ 。

- 我们再来看投影矩阵 $P = A(A^T A)^{-1} A^T$ 的特征值和特征向量。用向量 b 乘以投影矩阵 P 得到投影向量 Pb ，在这个过程中，只有当 b 已经处于投影平面（即 A 的列空间）中时， Pb 与 b 才是同向的，此时 b 投影前后不变（ $Pb = 1 \cdot b$ ）。

即在投影平面中的所有向量都是投影矩阵的特征向量，而他们的特征值均为1。

再来观察投影平面的法向量，也就是投影一讲中的 e 向量。我们知道对于投影，因为 $e \perp C(A)$ ，所以 $Pe = 0e$ ，即特征向量 e 的特征值为0。

于是，投影矩阵的特征值为 $\lambda = 1, 0$ 。

- 再多讲一个例子，二阶置换矩阵 $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ ，经过这个矩阵处理的向量，其元素会互相交换。

那么特征值为1的特征向量（即经过矩阵交换元素前后仍然不变）应该型为 $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 。

特征值为 -1 的特征向量（即经过矩阵交换元素前后方向相反）应该型为 $\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ 。

Subsection3.特征值的特殊性质

- 性质1:

对于一个 $n \times n$ 的矩阵，将会有 n 个特征值，而这些特征值的和与该矩阵对角线元素的和相同，因此我们把矩阵对角线元素称为矩阵的迹（trace）。

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i = \sum_{i=1}^n a_{ii}$$

在上面二阶转置矩阵的例子中，如果我们求得了一个特征值 1 ，那么利用迹的性质，我们就可以直接推出另一个特征值是 -1 。

- 性质2:

对称矩阵的特征向量正交。

证明:

$$Ax_1 = \lambda_1 x_1 \xrightarrow{\text{左乘 } x_2^T} x_2^T A x_1 = \lambda_1 x_2^T x_1 \xrightarrow{A \text{ 是对称矩阵}} (Ax_2)^T x_1 = \lambda_2 x_2^T x_1 \rightarrow \lambda_2 x_2^T x_1 = \lambda_1 x_2^T x_1 \rightarrow (\lambda_2 - \lambda_1) x_2^T x_1 = 0$$

由于 $\lambda_1 \neq \lambda_2$ ，则 $x_2^T x_1 = 0$ ，因此二者正交。

Section2.求解特征值与特征向量

先求特征值，再求特征向量。

对于方程 $Ax = \lambda x$ ，有两个未知数，我们需要利用一些技巧从这方程中一次解出两个未知数，先移项得 $(A - \lambda I)x = 0$ 。

观察 $(A - \lambda I)x = 0$ ，右边的矩阵相当于将 A 矩阵平移了 λ 个单位，而如果方程有解，则这个平移后的矩阵 $(A - \lambda I)$ 一定是奇异矩阵。根据前面学到的行列式的性质，则有

$$\det(A - \lambda I) = 0$$

这样一来，方程中就没有 x 了，这个方程也叫作特征方程（characteristic equation）。有了特征值，代回 $(A - \lambda I)x = 0$ ，继续求 $(A - \lambda I)$ 的零空间即可。

- 现在计算一个简单的例子， $A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$ ，再来说一点题外话，这是一个对称矩阵，我们将得到实特征值，前面还有置换矩阵、投影矩阵，矩阵越特殊，则我们得到的特征值与

特征向量也越特殊。看置换矩阵中的特征值，两个实数1, -1，而且它们的特征向量是正交的。

回到例题，计算 $\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} 3 - \lambda & 1 \\ 1 & 3 - \lambda \end{vmatrix}$ ，也就是对角矩阵平移再取行列式。原式继续化简得 $(3 - \lambda)^2 - 1 = \lambda^2 - 6\lambda + 8 = 0$, $\lambda_1 = 4, \lambda_2 = 2$ 。可以看到一次项系数-6与矩阵的迹有关，常数项与矩阵的行列式有关。

继续计算特征向量， $A - 4I = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$ ，显然矩阵是奇异的（如果是非奇异说明特征值计算有误），解出矩阵的零空间 $x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ；同理计算另一个特征向量， $A - 2I = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ ，解出矩阵的零空间 $x_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ 。

回顾前面转置矩阵的例子，对矩阵 $A' = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ 有 $\lambda_1 = 1, x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$, $\lambda_2 = -1, x_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 。看转置矩阵 A' 与本例中的对称矩阵 A 有什么联系。

易得 $A = A' + 3I$ ，两个矩阵特征值相同，而其特征值刚好相差3。也就是如果给一个矩阵加上 $3I$ ，则它的特征值会加3，而特征向量不变。这也很容易证明，如果 $Ax = \lambda x$ ，则 $(A + 3I)x = \lambda x + 3x = (\lambda + 3)x$ ，所以 x 还是原来的 x ，而 λ 变为 $\lambda + 3$ 。

接下来，看一个关于特征向量认识的误区：已知 $Ax = \lambda x, Bx = \alpha x$ ，则有 $(A + B)x = (\lambda + \alpha)x$ ，当 $B = 3I$ 时，在上例中我们看到，确实成立，但是如果 B 为任意矩阵，则推论**不成立**，因为这两个式子中的特征向量 x 并不一定相同，所以两个式子的通常情况是 $Ax = \lambda x, By = \alpha y$ ，它们也就无从相加了。

性质总结

我们在这里已经学到了特征值的四个重要性质：

1. 矩阵的对角元素和等于矩阵特征值之和。（求和等于迹）
2. 矩阵行列式等于矩阵特征值之积。（累乘等于积）
3. 对称矩阵的特征向量正交。（上面有证明）
4. $\lambda A + nI = \lambda A + n$ ，如果 I 不是单位阵则无效。

关于1和2的证明可以参见[Lec21 - 特征值和特征向量 | summer.v\(rqtn.github.io\)](https://summer.v.rqtn.github.io/Lec21-特征值和特征向量)

- 再来看旋转矩阵的例子，旋转 90° 的矩阵 $Q = \begin{bmatrix} \cos 90 & -\sin 90 \\ \sin 90 & \cos 90 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ （将每个向量旋转 90° ，用 Q 表示因为旋转矩阵是正交矩阵中很重要的例子）。

上面提到特征值的一个性质：特征值之和等于矩阵的迹；现在有另一个性质：特征值之积等于矩阵的行列式。

$$\prod_{i=1}^n \lambda_i = \det A$$

对于 Q 矩阵，有 $\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \lambda_1 \cdot \lambda_2 = 1 \end{cases}$ ，再来思考特征值与特征向量的由来，哪些向量旋转 90° 后与自己平行，于是遇到了麻烦，并没有这种向量，也没有这样的特征值来满足前面的方程组。

我们来按部就班的计算， $\det(Q - \lambda I) = \begin{vmatrix} \lambda & -1 \\ 1 & \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + 1 = 0$ ，于是特征值为

$\lambda_1 = i, \lambda_2 = -i$ ，我们看到这两个值满足迹与行列式的方程组，即使矩阵全是实数，其特征值也可能不是实数。本例中即出现了一对共轭负数，我们可以说，如果矩阵越接近对称，那么特征值就是实数。如果矩阵越不对称，就像本例， $Q^T = -Q$ ，这是一个反对称的矩阵，于是我得到了纯虚的特征值，这是极端情况，通常我们见到的矩阵是介于对称与反对称之间的。

于是我们看到，对于好的矩阵（置换矩阵）有实特征值及正交的特征向量，对于不好的矩阵（ 90° 旋转矩阵）有纯虚的特征值。

- 再来看一个更糟的情况， $A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$ ，这是一个三角矩阵，我们可以直接得出其特征值，即对角线元素。来看如何得到这一结论的：

$\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} 3 - \lambda & 1 \\ 0 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda)^2 = 0$ ，于是 $\lambda_1 = 3, \lambda_2 = 3$ 。而我们说这是一个糟糕的状况，在于它的特征向量。

带入特征值计算特征向量，带入 $\lambda_1 = 3$ 得 $(A - \lambda I)x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ ，算出一个特征值 $x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ，当我们带入第二个特征值 $\lambda_1 = 3$ 时，我们无法得到另一个与 x_1 线性无关的特征向量了。

而本例中的矩阵 A 是一个退化矩阵（degenerate matrix），重复的特征值在特殊情况下可能导致特征向量的短缺。