

三、相似变换阵 P 的计算

例 求矩阵 $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ 的 Jordan 标准形及所用的相似变换阵 P 。

解 已求得 A 的 Jordan 标准形为 $J = \begin{pmatrix} 1 & 1 & & \\ & 1 & 1 & \\ & & 1 & \\ & & & 3 \end{pmatrix}$ 。

设 $P = (p_1, p_2, p_3, p_4)$ ，即按列分块，则由 $P^{-1}AP = J$ ，即 $AP = PJ$ 得

$$(Ap_1, Ap_2, Ap_3, Ap_4) = (p_1, p_1 + p_2, p_2 + p_3, 3p_4)$$

即 $Ap_1 = p_1, Ap_2 = p_1 + p_2, Ap_3 = p_2 + p_3, Ap_4 = 3p_4$

或 $(I - A)p_1 = 0, (I - A)p_2 = -p_1, (I - A)p_3 = -p_2, (3I - A)p_4 = 0$

由上式可见 p_1, p_4 分别是特征值 1 和 3 对应的特征向量，而 p_2 可利用已求出的 $-p_1$ 作为右端项，求解非齐次方程组 $(I - A)x = -p_1$ 得到，而 p_3 又可由方程组 $(I - A)x = -p_2$ 得到。

取 $p_1 = (0, 1, 1, 0)^T$ ，求解 $(I - A)x = -p_1$ ，由于

$$(I - A, -p_1) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -2 & -1 & 1 & 1 & -1 \\ -1 & -2 & 2 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 3 & -1 & -1 \\ 0 & -3 & 3 & -3 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & -1 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & -1 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

同解方程组为 $\begin{cases} \xi_1 = \frac{1}{3} \\ \xi_2 = \frac{1}{3} + \xi_3 \\ \xi_4 = 0 \end{cases}$ ，令 $\xi_3 = 0$ 得 $p_2 = (\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, 0, 0)^T$ ；

再求解 $(I - A)x = -p_2$ ，由于

$$(\mathbf{I} - \mathbf{A}, -\mathbf{p}_2) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & -1 & 1 & -\frac{1}{3} \\ -2 & -1 & 1 & 1 & -\frac{1}{3} \\ -1 & -2 & 2 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & -3 & 3 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & -3 & 3 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \frac{2}{9} \\ 0 & 1 & -1 & 0 & -\frac{1}{9} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

同解方程组为 $\begin{cases} \xi_1 = \frac{2}{9} \\ \xi_2 = -\frac{1}{9} + \xi_3 \\ \xi_4 = 0 \end{cases}$, 令 $\xi_3 = 0$ 得 $\mathbf{p}_3 = (\frac{2}{9}, -\frac{1}{9}, 0, 0)^T$;

取 \mathbf{p}_4 为对应特征值 3 的特征向量 $\mathbf{p}_4 = (0, -1, 0, 1)^T$;

故相似变换阵 $\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{3} & \frac{2}{9} & 0 \\ 1 & \frac{1}{3} & -\frac{1}{9} & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ 使得 $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \mathbf{J}$ 。

注 称 $\mathbf{p}_2, \mathbf{p}_3$ 是特征值 1 的**广义特征向量**。它们不是唯一的。

例 求矩阵 $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -1 & -2 & 6 \\ -1 & 0 & 3 \\ -1 & -1 & 4 \end{pmatrix}$ 的 Jordan 标准形和所用的相似变换阵 \mathbf{P} 。

解 $\det(\lambda\mathbf{I} - \mathbf{A}) = \begin{vmatrix} \lambda+1 & 2 & -6 \\ 1 & \lambda & -3 \\ 1 & 1 & \lambda-4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -\lambda+1 & -(\lambda-1)(\lambda-2) \\ 0 & \lambda-1 & -\lambda+1 \\ 1 & 1 & \lambda-4 \end{vmatrix}$

$$= (\lambda-1)^2 \begin{vmatrix} -1 & -(\lambda-2) \\ 1 & -1 \end{vmatrix} = (\lambda-1)^3$$

\mathbf{A} 的特征值为 $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 1$ 。求解 $(\mathbf{I} - \mathbf{A})\mathbf{x} = \mathbf{0}$ ，由于

$$\mathbf{I} - \mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -6 \\ 1 & 1 & -3 \\ 1 & 1 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \text{ 同解方程组为 } \xi_1 = -\xi_2 + 3\xi_3,$$

基础解系 $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ 。若设 $\mathbf{P} = (\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \mathbf{p}_3)$ ，使得 $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \mathbf{J} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & 1 \\ & & 1 \end{pmatrix}$,

则有 $A\mathbf{p}_1 = \mathbf{p}_1, A\mathbf{p}_2 = \mathbf{p}_2, A\mathbf{p}_3 = \mathbf{p}_2 + \mathbf{p}_3$ 。

可见 $\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2$ 应取对应特征值 $\lambda=1$ 的两个线性无关的特征向量。但若取

$\mathbf{p}_1 = (-1, 1, 0)^T, \mathbf{p}_2 = (3, 0, 1)^T$, 为求解 \mathbf{p}_3 , 求解方程组 $(I - A)\mathbf{x} = -\mathbf{p}_2$, 即

$$\begin{cases} 2\xi_1 + 2\xi_2 - 6\xi_3 = -3 \\ \xi_1 + \xi_2 - 3\xi_3 = 0 \\ \xi_1 + \xi_2 - 3\xi_3 = -1 \end{cases}, \quad \text{这是矛盾方程组。}$$

遇到这种情况处理方法如下:

取定 $\mathbf{p}_1 = (-1, 1, 0)^T$, 又令

$$\mathbf{p}_2 = k_1(-1, 1, 0)^T + k_2(3, 0, 1)^T = (-k_1 + 3k_2, k_1, k_2)^T$$

只要 $\mathbf{p}_2 \neq \mathbf{0}$, 则 \mathbf{p}_2 也是对应 $\lambda=1$ 的特征向量, 选择其中的系数 k_1, k_2 , 使 \mathbf{p}_2 满足两点:

(1) 与 \mathbf{p}_1 线性无关; (2) 使方程组 $(I - A)\mathbf{x} = -\mathbf{p}_2$ 有解。

先求解后者, 由于

$$\begin{aligned} (I - A, -\mathbf{p}_2) &= \begin{pmatrix} 2 & 2 & -6 & k_1 - 3k_2 \\ 1 & 1 & -3 & -k_1 \\ 1 & 1 & -3 & -k_2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & k_1 - 3k_2 \\ 1 & 1 & -3 & -k_1 \\ 0 & 0 & 0 & k_1 - k_2 \end{pmatrix} \rightarrow \\ &\begin{pmatrix} 1 & 1 & -3 & -k_1 \\ 0 & 0 & 0 & k_1 - k_2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

可见, 当 $k_1 = k_2$ 时, 方程组有解。取 $k_1 = k_2 = 1$, 则

$$\mathbf{p}_2 = (-1, 1, 0)^T + (3, 0, 1)^T = (2, 1, 1)^T$$

它与 \mathbf{p}_1 线性无关, 又同解方程组为 $\xi_1 = -\xi_2 + 3\xi_3$, 令 $\xi_2 = \xi_3 = 0$ 得

$$\mathbf{p}_3 = (-1, 0, 0)^T$$

$$\text{故相似变换阵 } \mathbf{P} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \text{ 使 } \mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & 1 \\ & & 1 \end{pmatrix}。$$

注 当一个重特征值对应 2 个及 2 个以上的 Jordan 块时, 经常要作这样的处理, 应加以注意。

四、应用举例

1. 证明一些结论

例 设 $A \in \mathbf{C}^{n \times n}$ 的 n 个特征值为 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$, 证明 $\lambda_1 \lambda_2 \cdots \lambda_n = \det A$ 。

证 根据 Jordan 标准形理论, 存在 n 阶可逆阵 P 使

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} \lambda_1 & * & & \\ & \lambda_2 & \ddots & \\ & & \ddots & * \\ & & & \lambda_n \end{pmatrix}, \text{ 其中 } * \text{ 代表 } 0 \text{ 或 } 1,$$

取行列式即得。

2. 求方阵的幂

已知 $A \in \mathbf{C}^{n \times n}$, 要求出 A^k , 首先求相似变换阵 P , 使

$$P^{-1}AP = J = \begin{pmatrix} J_1 & & \\ & J_2 & \\ & & \ddots \\ & & & J_s \end{pmatrix}, \text{ 其中 } J_i \text{ 为 Jordan 块 } J_i = \begin{pmatrix} \lambda_i & 1 & & \\ & \lambda_i & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ & & & \lambda_i \end{pmatrix}_{r_i \times r_i}$$

$$\text{则 } A^k = (PJP^{-1})^k = PJ^kP^{-1} = P \begin{pmatrix} J_1^k & & \\ & J_2^k & \\ & & \ddots \\ & & & J_s^k \end{pmatrix} P^{-1}$$

可见求出 A^k 的关键是求出 J_i^k 。

$$\text{引理 } \begin{pmatrix} \lambda_i & 1 & & \\ & \lambda_i & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ & & & \lambda_i \end{pmatrix}_{r \times r}^k = \begin{pmatrix} \lambda_i^k & C_k^1 \lambda_i^{k-1} & C_k^2 \lambda_i^{k-2} & \cdots & C_k^{r-1} \lambda_i^{k-r+1} \\ & \lambda_i^k & C_k^1 \lambda_i^{k-1} & \cdots & C_k^{r-2} \lambda_i^{k-r+2} \\ & & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & & \ddots & C_k^1 \lambda_i^{k-1} \\ & & & & \lambda_i^k \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda^k & \frac{1}{1!}(\lambda^k)' & \frac{1}{2!}(\lambda^k)'' & \cdots & \frac{1}{(r-1)!}(\lambda^k)^{(r-1)} \\ & \lambda^k & \frac{1}{1!}(\lambda^k)' & \cdots & \frac{1}{(r-2)!}(\lambda^k)^{(r-2)} \\ & & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & & \ddots & \frac{1}{1!}(\lambda^k)' \\ & & & & \lambda^k \end{pmatrix} \Big|_{\lambda=\lambda_i}$$

其中 $C_k^t = \frac{k!}{t!(k-t)!} = \frac{k(k-1)\cdots(k-t+1)}{t!}$, 且当 $t > k$ 时, 规定 $C_k^t = 0$ 。

证 法 1 用数学归纳法。

$$\text{法 2} \quad \mathbf{J} = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & & \\ & \lambda & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ & & & \lambda \end{pmatrix} = \lambda \mathbf{I} + \mathbf{H}, \text{ 其中 } \mathbf{H} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ & 0 & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ & & & 0 \end{pmatrix}_{r \times r}$$

$$\text{易知} \quad \mathbf{H}^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & \\ & \ddots & \ddots & \ddots \\ & & \ddots & 1 \\ & & & 0 \end{pmatrix}, \dots, \mathbf{H}^{r-1} = \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 & 1 \\ & \ddots & & 0 \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & 0 \end{pmatrix}, \mathbf{H}^r = \mathbf{O}.$$

注意 $\lambda \mathbf{I}$ 与 \mathbf{H} 的乘积可交换, 于是

$$\begin{aligned} \mathbf{J}^k &= (\lambda \mathbf{I} + \mathbf{H})^k = (\lambda \mathbf{I})^k + \mathbf{C}_k^1 (\lambda \mathbf{I})^{k-1} \mathbf{H} + \mathbf{C}_k^2 (\lambda \mathbf{I})^{k-2} \mathbf{H}^2 + \cdots + \mathbf{C}_k^{r-1} (\lambda \mathbf{I})^{k-r+1} \mathbf{H}^{r-1} \\ &= \lambda^k \mathbf{I} + (\mathbf{C}_k^1 \lambda^{k-1}) \mathbf{H} + (\mathbf{C}_k^2 \lambda^{k-2}) \mathbf{H}^2 + \cdots + (\mathbf{C}_k^{r-1} \lambda^{k-r+1}) \mathbf{H}^{r-1} \end{aligned}$$

右端写成矩阵形式即为所求。证毕

$$\text{例} \quad \text{已知 } \mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}, \text{ 求 } \mathbf{A}^{100}.$$

$$\text{解} \quad \text{已求得 } \mathbf{P}^{-1} \mathbf{A} \mathbf{P} = \mathbf{J}, \text{ 其中 } \mathbf{J} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & & \\ & 1 & 1 & \\ & & 1 & \\ & & & 3 \end{pmatrix}, \mathbf{P} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{3} & \frac{2}{9} & 0 \\ 1 & \frac{1}{3} & -\frac{1}{9} & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

$$\begin{aligned} \text{故} \quad \mathbf{A}^{100} &= \mathbf{P} \mathbf{J}^{100} \mathbf{P}^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{3} & \frac{2}{9} & 0 \\ 1 & \frac{1}{3} & -\frac{1}{9} & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 100 & \frac{100 \times 99}{2} & \\ & 1 & 100 & \\ & & 1 & \\ & & & 3^{100} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -2 & 2 \\ 3 & -3 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 101 & -100 & 100 & -100 \\ 15050 & -14749 & 14750 & -3^{100} - 14749 \\ 14950 & -14050 & 14051 & -14650 \\ 0 & 0 & 0 & 3^{100} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

3. 求解一阶常系数线性微分方程组

$$\text{例} \quad \text{求解微分方程组} \begin{cases} \frac{d}{dt} x_1 = -x_1 - 2x_2 + 6x_3 \\ \frac{d}{dt} x_2 = -x_1 + 3x_3 \\ \frac{d}{dt} x_3 = -x_1 - x_2 + 4x_3 \end{cases}.$$

解 首先化为矩阵形式 $\frac{d\mathbf{x}}{dt} = \mathbf{A}\mathbf{x}$, 其中 $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3)^T$, $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -1 & -2 & 6 \\ -1 & 0 & 3 \\ -1 & -1 & 4 \end{pmatrix}$,

可求得 $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \mathbf{J} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & 1 \\ & & 1 \end{pmatrix}$, 其中 $\mathbf{P} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ 。

令 $\mathbf{x} = \mathbf{P}\mathbf{y}$, 其中 $\mathbf{y} = (y_1, y_2, y_3)^T$, 代入方程得 $\mathbf{P}\frac{d\mathbf{y}}{dt} = \mathbf{A}\mathbf{P}\mathbf{y}$, 即 $\frac{d\mathbf{y}}{dt} = \mathbf{J}\mathbf{y}$, 写成分量形式为

$$\frac{d}{dt}y_1 = y_1, \quad \frac{d}{dt}y_2 = y_2 + y_3, \quad \frac{d}{dt}y_3 = y_3$$

由第 1, 3 个方程解得 $y_1 = c_1 e^t$, $y_3 = c_3 e^t$, 代入第 2 个方程得 $\frac{d}{dt}y_2 = y_2 + c_3 e^t$,

这是一阶线性微分方程, 其解为 $y_2 = (c_2 + c_3 t)e^t$, 故

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} c_1 e^t \\ (c_2 + c_3 t)e^t \\ c_3 e^t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (-c_1 + 2c_2 - c_3 + 2c_3 t)e^t \\ (c_1 + c_2 + c_3 t)e^t \\ (c_2 + c_3 t)e^t \end{pmatrix}, \quad c_1, c_2, c_3 \text{ 任意}。$$