



# 《线性代数》



## 第四章 矩 阵

### § 4.2 矩阵的乘法

2019秋



杨晶 主讲

# 内容提要

- 背景: 矩阵与变量替换
- 矩阵乘法的定义
- 特殊矩阵的乘法
- 矩阵乘法的运算律

## (一) 矩阵乘法的背景

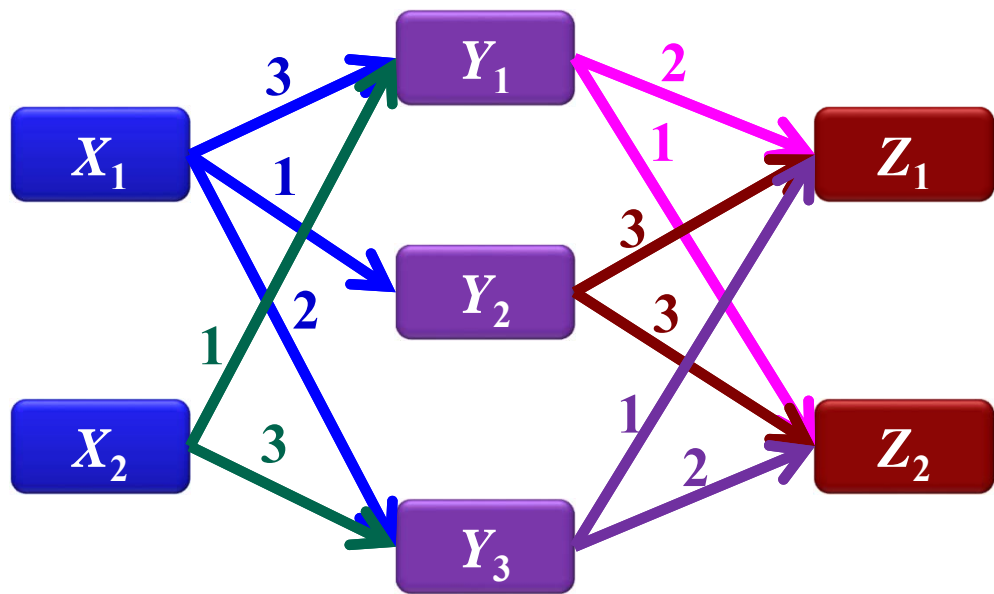


一方有难  
八方支援



## (一) 矩阵乘法的背景

### 引例1 物资运输的问题



$$A = \begin{matrix} & \begin{matrix} Y_1 & Y_2 & Y_3 \end{matrix} \\ \begin{matrix} X_1 \\ X_2 \end{matrix} & \begin{pmatrix} 3 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 3 \end{pmatrix} \end{matrix} \quad B = \begin{matrix} & \begin{matrix} Z_1 & Z_2 \end{matrix} \\ \begin{matrix} Y_1 \\ Y_2 \\ Y_3 \end{matrix} & \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

$$C = \begin{matrix} & \begin{matrix} Z_1 & Z_2 \end{matrix} \\ \begin{matrix} X_1 \\ X_2 \end{matrix} & \begin{pmatrix} \\ \\ \end{pmatrix} \end{matrix}$$

$$X_1 \rightarrow Z_1: 3 \times 2 + 1 \times 3 + 2 \times 1 = 11;$$

$$X_1 \rightarrow Z_2: 3 \times 1 + 1 \times 3 + 2 \times 2 = 10;$$

$$X_2 \rightarrow Z_1: 1 \times 2 + 0 \times 3 + 3 \times 1 = 5;$$

$$X_2 \rightarrow Z_2: 1 \times 1 + 0 \times 3 + 3 \times 2 = 7.$$

**引例2** 设有如下两组变量替换

$$\begin{cases} x_1 = a_{11}y_1 + a_{12}y_2 + a_{13}y_3 \\ x_2 = a_{21}y_1 + a_{22}y_2 + a_{23}y_3 \end{cases} \longrightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} y_1 = b_{11}z_1 + b_{12}z_2 \\ y_2 = b_{21}z_1 + b_{22}z_2 \\ y_3 = b_{31}z_1 + b_{32}z_2 \end{cases} \longrightarrow \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{bmatrix}$$

将第二组变量替换代入到第一组中，即可将 $x_1, x_2$ 表示为 $z_1, z_2$ 的形式 (填空)

$$\begin{cases} x_1 = (\underline{\hspace{2cm}})z_1 + (\underline{\hspace{2cm}})z_2 \\ x_2 = (\underline{\hspace{2cm}})z_1 + (\underline{\hspace{2cm}})z_2 \end{cases} \longrightarrow \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \end{bmatrix}$$

你发现什么规律？与你的同伴讨论分享。

作答

$$\begin{cases} x_1 = a_{11}y_1 + a_{12}y_2 + a_{13}y_3 \\ x_2 = a_{21}y_1 + a_{22}y_2 + a_{23}y_3 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \underline{x_i: \text{被表示量}} \\ \underline{y_k: \text{表示量}} \end{array} \longrightarrow A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{bmatrix}_{2 \times 3}$$

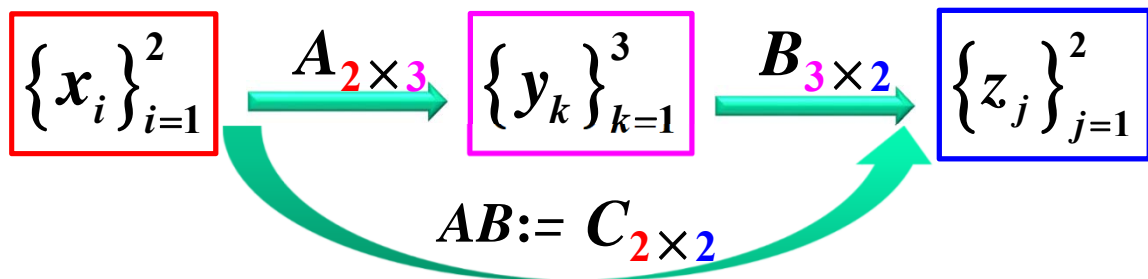
$$\begin{cases} y_1 = b_{11}z_1 + b_{12}z_2 \\ y_2 = b_{21}z_1 + b_{22}z_2 \\ y_3 = b_{31}z_1 + b_{32}z_2 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \underline{y_k: \text{被表示量}} \\ \underline{z_j: \text{表示量}} \end{array} \longrightarrow B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{bmatrix}_{3 \times 2}$$

$$\begin{cases} x_1 = (a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} + a_{13}b_{31})z_1 + (a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} + a_{13}b_{32})z_2 \\ x_2 = (a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} + a_{23}b_{31})z_1 + (a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} + a_{23}b_{32})z_2 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \underline{x_i: \text{被表示量}} \\ \underline{z_j: \text{表示量}} \end{array}$$

$$\rightarrow C = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \end{bmatrix}_{2 \times 2} \quad \text{且 } c_{ij} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + a_{i3}b_{3j} = \sum_{k=1}^3 a_{ik}b_{kj}, \quad (1 \leq i, j \leq 2).$$

## 问题:

- 变换②可以代入变换①的条件是什么? ——变换①的表示量恰为变换②的被表示量
- 代入后, 新的变换(被)表示量如何? ——被表示量为变换①的被表示量 $\{x_i\}$ ; 表示量为变换②的表示量 $\{z_j\}$ ;




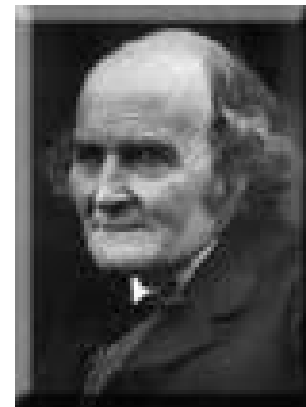
- 代入后, 新的变换的变量系数如何? ——  $c_{ij} = \sum_{k=1}^3 a_{ik} b_{kj}, \quad (1 \leq i, j \leq 2).$



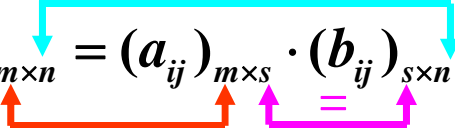
## (二) 矩阵的乘法运算

历史上，Author Cayley为了描述线性映射的复合而引入矩阵乘法的。 设

$$A = (a_{ij})_{m \times s}, B = (b_{ij})_{t \times n}$$




- **可乘原则**：“前列数  $s =$  后行数  $t$ ”，即矩阵  $A$  的列数等于矩阵  $B$  的行数，则  $A$  与  $B$  可以相乘，记为  $AB$ 。
- **乘积矩阵阶数**：乘积矩阵  $C$  的阶数为 “前行数  $m \times$  后列数  $n$ ”

$$C = (c_{ij})_{m \times n} = (a_{ij})_{m \times s} \cdot (b_{ij})_{s \times n} = AB,$$


左行右列中相等

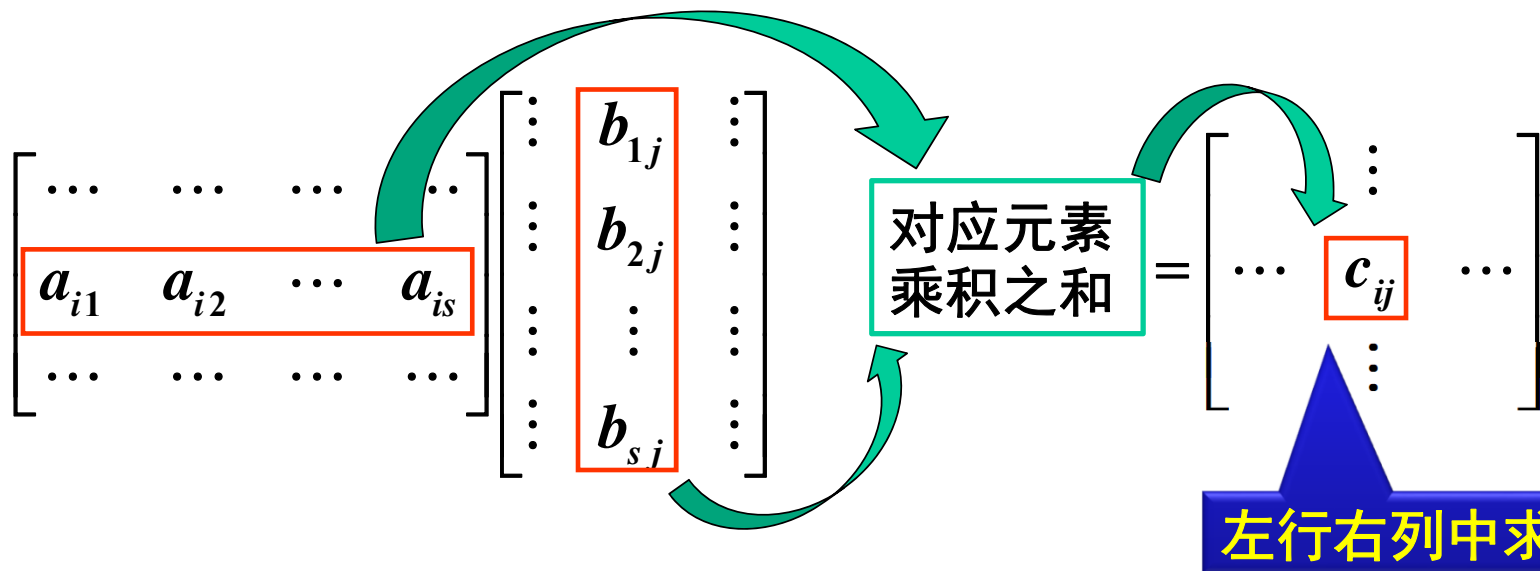




- **乘积矩阵元素:** 积  $C$  的  $(i,j)$  位置上的元素  $c_{ij}$  如下计算:

$$\underline{c_{ij}} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \cdots + a_{is}b_{sj} = \sum_{\underline{k=1}}^s \underline{a_{ik}b_{kj}}, \quad (i = 1, \cdots, m; j = 1, \cdots, n).$$

即,  $c_{ij}$  是  $A$  的第  $i$  行的元素与  $B$  的第  $j$  列对应位置上的元素乘积之和.



例3 设  $A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $B = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$ , 求  $AB$ .

解  $\begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \times 1 + 3 \times 0 + 1 \times 2 \\ 1 \times 1 + 2 \times 0 + (-1) \times 2 \\ 0 \times 1 + 3 \times 0 + 1 \times 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}$

注 (1) 在本例中  $BA$  无意义, 即  $B$  与  $A$  不可乘.

(2) 将本例中的  $B$  换成

$$B = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \Rightarrow AB = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \\ 0 & 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2x_1 + 3x_2 + x_3 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 \\ 3x_2 + x_3 \end{bmatrix}$$

[illegible]

$$\text{记 } A = (a_{ij})_{m \times n} = \begin{pmatrix} \vec{\alpha}_1^T \\ \vdots \\ \vec{\alpha}_m^T \end{pmatrix}, \quad X_{n \times 1} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad B_{m \times 1} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

则可得线性方程组的内积表达形式:

$$\begin{pmatrix} (\vec{\alpha}_1^T)_{1 \times n} \cdot \vec{X}_{n \times 1} \\ \vdots \\ (\vec{\alpha}_m^T)_{1 \times n} \cdot \vec{X}_{n \times 1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}_{m \times 1}$$

上述表达式中的每一个等式(方程)

$$\sum_{k=1}^n a_{ik} x_k = b_i \quad (1 \leq i \leq m)$$

均满足行矩阵与列矩阵的乘积的定义.

而方程组表达式中的左边,  
根据矩阵乘法的定义, 恰为

$$\mathbf{A}_{m \times n} \mathbf{X}_{n \times 1};$$

整个方程组可表示为

$$A_{m \times n} X_{n \times 1} = B_{m \times 1}.$$

例5 设  $A = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix}$ ,  $B = (b_1 \mid b_2)$ , 则  $AB = \begin{bmatrix} a_1 b_1 & a_1 b_2 \\ a_2 b_1 & a_2 b_2 \end{bmatrix}$ ,  $BA = (b_1 a_1 + b_2 a_2)$ .

注: 在本例中, 虽然  $AB$  与  $BA$  均有意义, 但  $AB$  是  $2 \times 2$  矩阵, 而  $BA$  是  $1 \times 1$  矩阵. 从而, 显然有  $AB \neq BA$ .

例6 设  $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}$ ,  $B = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$ , 则  $AB = \begin{bmatrix} & \\ & \end{bmatrix}$ ,  $BA = \begin{bmatrix} & \\ & \end{bmatrix}$ .

注 (1)  $AB$  与  $BA$  是同阶方阵, 但  $AB$  不等于  $BA$ .

(2) 虽然  $A, B$  都是非零矩阵, 但是  $AB = O$ .

例7 设  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ ,  $B = \begin{bmatrix} -1 & 3 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $C = \begin{bmatrix} -7 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ , 求  $AB$  及  $AC$ .

解

$$\left. \begin{aligned} AB &= \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 3 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 & 5 \\ -10 & 10 \end{bmatrix}, \\ AC &= \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -7 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 & 5 \\ -10 & 10 \end{bmatrix}. \end{aligned} \right\} \Rightarrow AB = AC, \text{ 但 } B \neq C.$$

注 虽然  $A$  不是零矩阵, 而且  $AB = AC$ , 但是  $B$  不等于  $C$ .  
这说明消去律不成立!

换言之, 矩阵没有除法, 即  $\frac{1}{A}$  或  $\frac{B}{A}$  没有意义.

### (三) 矩阵乘法的性质与运算律

📖 首先，总结一下矩阵乘法的一些反常性质：

- 不满足交换律：  $AB \neq BA$
- 存在零因子：  $A \neq O$  and  $B \neq O \not\Rightarrow AB \neq O$   
 $AB = O \not\Rightarrow A = O$  or  $B = O$
- 不满足消去律：  $AB = AC \not\Rightarrow B = C$

# 例8 考虑对角阵与矩阵的乘积

左行右列做倍乘



$$\begin{pmatrix} \textcolor{red}{k}_1 & & & \\ & \textcolor{violet}{k}_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & k_m \end{pmatrix}_{m \times m} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}_{m \times n} = \begin{pmatrix} \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} \\ \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} \\ & & & \\ & & & \end{pmatrix}_{m \times n}$$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}_{m \times n} \begin{pmatrix} \textcolor{red}{k}_1 & & & \\ & \textcolor{violet}{k}_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & k_n \end{pmatrix}_{n \times n} = \begin{pmatrix} \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} \\ & \text{---} & \text{---} & \text{---} \\ & & & \\ & & & \end{pmatrix}_{m \times n}$$



由例8, 可得如下两个结论

- 对于单位阵  $I_n$  与  $I_m$ , 有

$$I_n A_{n \times m} = A_{n \times m} I_m = A.$$

- 对于数量阵  $kI_n = \begin{bmatrix} k & & \\ & \ddots & \\ & & k \end{bmatrix}$  ( $k \in \mathbb{R}$ ), 有

$kI_n$  与任意  $n$  阶方阵  $B$  (乘法) 可交换, 且  $(kI_n)B = B(kI_n) = kB$ ;  
反之, 与任意  $n$  阶方阵可交换的矩阵只有  $kI_n$ . (留作习题)

## 矩阵乘法的运算律

设  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ , 且取  $B, C$  使得下列运算可行, 则

(1) 零矩阵:  $O_{k \times m}A = O_{k \times n}, AO_{n \times l} = O_{m \times l}$

(2) 单位阵:  $I_m A = A, AI_n = A$

(3) 数乘:  $(kA)B = A(kB) = k(AB)$

(4) 左右分配律:  $A(B+C) = AB+AC, (B+C)A = BA+CA$

(5) 结合律:  $A(BC) = (AB)C$

### (5)结合律的证明:

设  $A = (a_{ij})_{m \times n}$ ,  $B = (b_{ij})_{n \times s}$ ,  $C = (c_{ij})_{s \times t}$ ,

并记  $AB=P=(p_{ij})$ ,  $BC=Q=(q_{ij})$ , 则  $P$  为  $m \times s$  阶矩阵,  $Q$  为  $n \times t$  阶矩阵.

于是,  $(AB)C=PC$  以及  $A(BC)=AQ$  均为  $m \times t$  阶矩阵.

一方面, 矩阵  $(AB)C=PC$  位于第  $i$  行第  $j$  列位置的元素为:

$$d_{ij} = \sum_{l=1}^s p_{il} c_{lj} = \sum_{l=1}^s \left( \sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kl} \right) c_{lj} = \sum_{l=1}^s \sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kl} c_{lj};$$

另一方面, 矩阵  $A(BC)=AQ$  位于第  $i$  行第  $j$  列位置的元素为

$$e_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik} q_{kj} = \sum_{k=1}^n a_{ik} \left( \sum_{l=1}^s b_{kl} c_{lj} \right) = \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^s a_{ik} b_{kl} c_{lj} = d_{ij}. \quad \blacksquare$$

**思考题1.** 设 $A$ 与 $B$ 为 $n$ 阶方阵,问等式

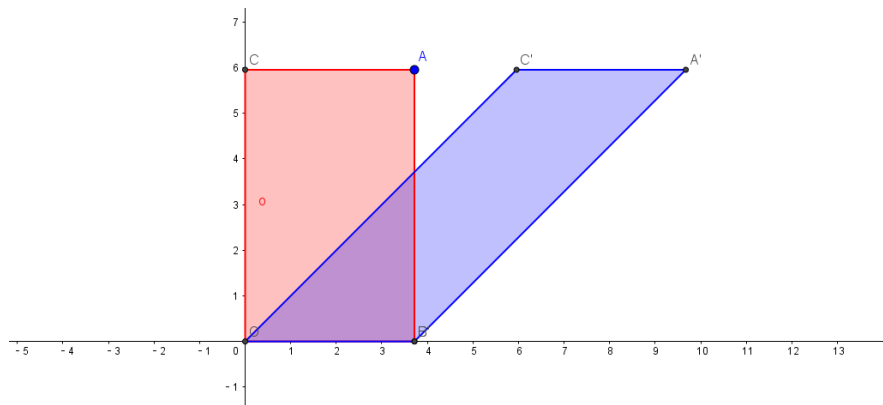
$$A^2 - B^2 = (A + B)(A - B)$$

是否一定成立? 它成立的充要条件是什么?

**思考题2.** 矩阵还可引入其他运算吗?

## 拓展：矩阵乘法的简单应用

📖 矩阵乘法在图形变换中的应用：



图像处理, 3D游戏, 虚拟现实VR, AR技术中.

一定意义下, 矩阵乘法就是“运动”.



## 拓展: 矩阵乘法在机械臂控制的应用:

- 在机器人学中, **D-H (Denavit–Hartenberg) 参数法**是控制链式机械臂关节的一种重要的数学方法.
- 多个机械关节完成的复合动作, 实际上就是通过若干 $4 \times 4$ 型矩阵的乘法运算, 来控制机械臂完成指定动作.
- 例如: 乘以下述矩阵就是控制机械臂在三维空间中实现平移动作的

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & a \\ 0 & 1 & 0 & b \\ 0 & 0 & 1 & c \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = E_4(1,4(a)) \cdot E_4(2,4(b)) \cdot E_4(3,4(c))$$



- [1]. Denavit, Jacques; Hartenberg, Richard Scheunemann (1955). "A kinematic notation for lower-pair mechanisms based on matrices". Trans ASME J. Appl. Mech. 23: 215–221.
- [2]. 梶田秀司. 仿人机器人[M]. 北京: 清华大学出版社, 2008

# 本讲小结

- 由映射的复合引入矩阵乘法的定义
  - 可乘条件，乘积矩阵的阶数，乘积矩阵的元素
- 矩阵乘法的反常性
  - 非交换性，存在零因子，无消去律，无除法
- 矩阵的运算律
  - 零矩阵，单位阵，数乘，左右分配律，结合律

