

0.1 行列式基本性质

命题 0.1 (行列式计算常识)

$$(1) \begin{vmatrix} & & & a_n \\ & & \ddots & \\ & a_2 & & \\ a_1 & & & \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} a_1 a_2 \cdots a_n; \begin{vmatrix} a_1 & & & \\ & \ddots & & \\ b_1 & \cdots & a_i & \cdots & b_n \\ & & & \ddots & \\ & & & & a_n \end{vmatrix} = a_1 a_2 \cdots a_n.$$

(2) 设 n 阶行列式 $D = \det(a_{ij})$, 把 D 上下翻转 (行倒排)、或左右翻转 (列倒排) 分别得到 D_1 、 D_2 ; 把 D 逆时针旋转 90° 、或顺时针旋转 90° 分别得到 D_3 、 D_4 ; 把 D 依副对角线翻转、或依主对角线翻转分别得到 D_5 、 D_6 . 易知

$$D_1 = \begin{vmatrix} a_{n1} & \cdots & a_{nn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{11} & \cdots & a_{1n} \end{vmatrix}, D_2 = \begin{vmatrix} a_{1n} & \cdots & a_{11} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{nn} & \cdots & a_{n1} \end{vmatrix}, D_3 = \begin{vmatrix} a_{1n} & \cdots & a_{nn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{11} & \cdots & a_{n1} \end{vmatrix},$$

$$D_4 = \begin{vmatrix} a_{n1} & \cdots & a_{11} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{nn} & \cdots & a_{1n} \end{vmatrix}, D_5 = \begin{vmatrix} a_{nn} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{11} \end{vmatrix}, D_6 = \begin{vmatrix} a_{nn} & \cdots & a_{n1} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & \cdots & a_{11} \end{vmatrix}.$$

则一定有

$$D_1 = D_2 = D_3 = D_4 = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} D,$$

$$D_5 = D_6 = D.$$

(3) 设 $A = (a_{i,j})$ 为 n 阶复矩阵, 则一定有 $|A| = \overline{|A|}$.

(4) 若 $|A|$ 是 n 阶行列式, $|B|$ 是 m 阶行列式, 它们的值都不为零, 则

$$\begin{vmatrix} A & O \\ O & B \end{vmatrix} = (-1)^{mn} \begin{vmatrix} O & A \\ B & O \end{vmatrix}.$$



注 实际上, 令 $e_i, i = 1, 2, \dots, n$ 分别为第 i 行元素为 1, 其余元素为零的列向量. 则由基本矩阵乘法, 不难发现

$$D_1 = (e_n, e_{n-1}, \dots, e_1) D, \quad D_2 = D (e_n, e_{n-1}, \dots, e_1).$$

证明 (1) 运用行列式的定义即可得到结论.

$$(2) D_1 = \begin{vmatrix} a_{n1} & \cdots & a_{nn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{11} & \cdots & a_{1n} \end{vmatrix} \xrightarrow[i=1,2,\dots,n-1]{r_i \leftrightarrow r_{i+1}} (-1)^{n-1} \begin{vmatrix} a_{n-1,1} & \cdots & a_{n-1,n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} \xrightarrow[i=1,2,\dots,n-2]{r_i \leftrightarrow r_{i+1}} (-1)^{n-1+n-2} \begin{vmatrix} a_{n-2,1} & \cdots & a_{n-2,n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}$$

$$= \cdots = (-1)^{n-1+n-2+\cdots+1} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} D.$$

$$D_2 = \begin{vmatrix} a_{1n} & \cdots & a_{11} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{nn} & \cdots & a_{n1} \end{vmatrix} \xrightarrow[i=1,2,\dots,n-1]{j_i \leftrightarrow j_{i+1}} (-1)^{n-1} \begin{vmatrix} a_{1,n-1} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n,n-1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} \xrightarrow[i=1,2,\dots,n-2]{j_i \leftrightarrow j_{i+1}} (-1)^{n-1+n-2} \begin{vmatrix} a_{1,n-2} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n,n-2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}$$

$$= \cdots = (-1)^{n-1+n-2+\cdots+1} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} D.$$

$$D_3 = \begin{vmatrix} a_{1n} & \cdots & a_{nn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{11} & \cdots & a_{n1} \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{行倒排}} (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{n1} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} D^T = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} D.$$

$$D_4 = \begin{vmatrix} a_{n1} & \cdots & a_{11} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{nn} & \cdots & a_{1n} \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{列倒排}} (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{n1} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} D^T = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} D.$$

$$D_5 = \begin{vmatrix} a_{nn} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{11} \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{逆时针旋转 } 90^\circ} (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{1n} & \cdots & a_{11} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{nn} & \cdots & a_{n1} \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{列倒排}} (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \cdot (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = D.$$

$$D_6 = \begin{vmatrix} a_{nn} & \cdots & a_{n1} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & \cdots & a_{11} \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{顺时针旋转 } 90^\circ} (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{1n} & \cdots & a_{nn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{11} & \cdots & a_{n1} \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{行倒排}} (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \cdot (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = D.$$

(3) 复数的共轭保持加法和乘法: $\overline{z_1 + z_2} = \overline{z_1} + \overline{z_2}$, $\overline{z_1 \cdot z_2} = \overline{z_1} \cdot \overline{z_2}$, 故由行列式的组合定义可得

$$\begin{aligned} |A| &= \sum_{1 \leq k_1, k_2, \dots, k_n \leq n} (-1)^{\tau(k_1 k_2 \dots k_n)} a_{k_{11}} a_{k_{22}} \cdots a_{k_{nn}} \\ &= \sum_{1 \leq k_1, k_2, \dots, k_n \leq n} (-1)^{\tau(k_1 k_2 \dots k_n)} \overline{a_{k_{11}}} \cdot \overline{a_{k_{22}}} \cdots \overline{a_{k_{nn}}} = |\overline{A}|. \end{aligned}$$

(4) 将 $|A|$ 的第一列依次和 $|B|$ 的第 m 列, 第 $m-1$ 列, \dots , 第一列对换, 共换了 m 次; 再将 $|A|$ 的第二列依次和 $|B|$ 的第 m 列, 第 $m-1$ 列, \dots , 第一列对换, 又换了 m 次; \dots 依次类推, 经过 mn 次对换可将第二个行列式变为第一个行列式. 因此 $|D| = (-1)^{mn} |C|$, 于是由行列式的基本性质可得

$$\begin{vmatrix} A & O \\ O & B \end{vmatrix} = (-1)^{mn} \begin{vmatrix} O & A \\ B & O \end{vmatrix}.$$

□

命题 0.2 (行列式的刻画)

设 f 为从 n 阶方阵全体构成的集合到数集上的映射, 使得对任意的 n 阶方阵 A , 任意的指标 $1 \leq i \leq n$, 以及任意的常数 c , 满足下列条件:

(1) 设 A 的第 i 列是方阵 B 和 C 的第 i 列之和, 且 A 的其余列与 B 和 C 的对应列完全相同, 则 $f(A) = f(B) + f(C)$;


(2) 将 A 的第 i 列乘以常数 c 得到方阵 B , 则 $f(B) = cf(A)$;

(3) 对换 A 的任意两列得到方阵 B , 则 $f(B) = -f(A)$;

(4) $f(I_n) = 1$, 其中 I_n 是 n 阶单位阵.

求证: $f(A) = |A|$.

▲

 **笔记** 这个命题给出了**行列式的刻画**: 在方阵 n 个列向量上的多重线性和反对称性, 以及正规性 (即单位矩阵处的取值为 1), 唯一确定了行列式这个函数.

证明 设 $A = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$, 其中 α_k 为 A 的第 k 列, e_1, e_2, \dots, e_n 为标准单位列向量, 则

$$\alpha_j = a_{1j}e_1 + a_{2j}e_2 + \cdots + a_{nj}e_n = \sum_{k=1}^n a_{kj}e_k, j = 1, 2, \dots, n.$$

从而由条件 (1) 和 (2) 可得

$$\begin{aligned}
 f(A) &= f(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = f\left(\sum_{k_1=1}^n a_{k_1 1} \mathbf{e}_{k_1}, \alpha_2, \dots, \alpha_n\right) \\
 &= a_{11}f(\mathbf{e}_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) + a_{21}f(\mathbf{e}_2, \alpha_2, \dots, \alpha_n) + \dots + a_{n1}f(\mathbf{e}_n, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \\
 &= \sum_{k_1=1}^n a_{k_1 1} f(\mathbf{e}_{k_1}, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = \sum_{k_1=1}^n a_{k_1 1} f\left(\mathbf{e}_{k_1}, \sum_{k_2=1}^n a_{k_2 2} \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \alpha_n\right) \\
 &= \sum_{k_1=1}^n a_{k_1 1} [a_{12}f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_1, \dots, \alpha_n) + a_{22}f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_2, \dots, \alpha_n) + \dots + a_{n2}f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_n, \dots, \alpha_n)] \\
 &= \sum_{k_1=1}^n a_{k_1 1} \sum_{k_2=1}^n a_{k_2 2} f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \alpha_n) = \dots = \sum_{k_1=1}^n a_{k_1 1} \sum_{k_2=1}^n a_{k_2 2} \dots \sum_{k_n=1}^n a_{k_n n} f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n}) \\
 &= \sum_{k_1=1}^n \sum_{k_2=1}^n \dots \sum_{k_n=1}^n a_{k_1 1} a_{k_2 2} \dots a_{k_n n} f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n}) = \sum_{(k_1, k_2, \dots, k_n)} a_{k_1 1} a_{k_2 2} \dots a_{k_n n} f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n}).
 \end{aligned}$$

若 $k_i = k_j$, 则 $(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n})$ 的第 i 列和第 j 列对换后仍然是 $(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n})$. 由条件 (3) 可知, $f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n}) = -f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n})$, 于是 $f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n}) = 0$. 因此在 $f(A)$ 的表示式中, 只剩下 $k_i (i = 1, 2, \dots, n)$ 互不相同的项. 通过 $\tau(k_1 k_2 \dots k_n)$ 次相邻对换可将 $(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n})$ 变成 $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n) = \mathbf{I}_n$, 故由条件 (3) 和 (4) 可得

$$f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n}) = (-1)^{\tau(k_1 k_2 \dots k_n)} f(\mathbf{I}_n) = (-1)^{\tau(k_1 k_2 \dots k_n)}.$$

于是由行列式的组合定义可知

$$f(A) = \sum_{(k_1, k_2, \dots, k_n)} a_{k_1 1} a_{k_2 2} \dots a_{k_n n} f(\mathbf{e}_{k_1}, \mathbf{e}_{k_2}, \dots, \mathbf{e}_{k_n}) = \sum_{(k_1, k_2, \dots, k_n)} (-1)^{\tau(k_1 k_2 \dots k_n)} a_{k_1 1} a_{k_2 2} \dots a_{k_n n} = |A|.$$

□