## 第三章 矩阵

# 月录

第一章 线性方程组的解法...... 第二章 行列式..... 第四章 向量组的线性相关性...... 第六章 实二次型......

## 第一章 线性方程组的解法

1. 初等行变换: ①交换两行; ②某一行乘 k; ③某一行乘 k 后加到另一行;

## 第二章 行列式

1. 某一行的展开式:  $|A| = \sum_{k=1}^{n} a_{ik} A_{ik}$ , (i = 1, 2, ..., n)

$$A_{ij} = (-1)^{i+j} M_{ij}$$
 列同理

- 2. 行列式变号: 交换某两行
  - 不变: ①转置; ②某一行/列乘 k 后加到另一行/列;
    - ③某行所有元素为两个数之和,可以写成两个行列式之和
  - 数乘: ①某行的公因数 k 可以提到外面; ② $|kA| = k^n |A|$
- 3. 若 A 中无 0 且R(A) = 1,  $A^2 = (列向量*行向量)^2 = lA = \sum_{i=1}^n a_{ii} A$ ,  $A^n = l^{n-1}A$
- 4. 八大常见类型的行列式及其解法
- 5. 范德蒙德型行列式:

$$V_{n} = det \begin{bmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ x_{1} & x_{2} & \dots & x_{n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{1}^{n-1} & x_{2}^{n-1} & \dots & x_{n}^{n-1} \end{bmatrix} = det \begin{bmatrix} 1 & x_{1} & \dots & x_{1}^{n-1} \\ 1 & x_{2} & \dots & x_{2}^{n-1} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_{n} & \dots & x_{n}^{n-1} \end{bmatrix} = \Pi_{1 \leq j < i \subseteq n} (x_{i} - x_{j})$$

6. 莫拉克法则: 
$$D = det \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}, x_j = \frac{D_j}{D}, j = 1, 2, \dots, n$$

1. n 维 L/下三角方阵.  $A^k = 0, k \ge n$ 

2. **B**、**C** 分别为 m、n 阶,则 $\begin{bmatrix} B & O \\ O & C \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} B^{-1} & O \\ O & C^{-1} \end{bmatrix}$ , $\begin{bmatrix} O & B \\ C & O \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} O & C^{-1} \\ B^{-1} & O \end{bmatrix}$ 

3. 伴随矩阵:  $A^* = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{21} & \dots & A_{n1} \\ A_{12} & A_{22} & \dots & A_{n2} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A & A_{n2} & \dots & A_{nn} \end{bmatrix}$  逆矩阵:  $A^{-1} = \frac{1}{|A|}A^*$ 

 $AA^* = A^*A = |A|E$   $|A^{-1}| = \frac{1}{|A|}$   $(A^*)^{-1} = \frac{A}{|A|}$   $|A^*| = |A|^{n-1}$ 

 $(kA)^{-1} = \frac{1}{k}A^{-1}$   $(A^n)^{-1} = (A^{-1})^n$   $(A^*)^* = |A|^{n-2}A$   $(kA)^* = k^{n-1}A^*$ 

4. 二阶方阵求逆:  $\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{|b|} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$ 

5. A、B 可交换: AB = BA 反对称矩阵:  $A = -A^T$ 

6. **A、B等价**:存在可逆矩阵 P和 ○,使得B = PAQ ⇔ R(A) = R(B)几何意义:两个有限维向量空间的同一个线件映射

一个矩阵经过初等行/列变换后得到的任意一个矩阵与原矩阵等价

7. n 维方阵 A 可逆  $\Leftrightarrow$  A 的列向量构成ℝ<sup>n</sup>的向量空间

 $\Leftrightarrow |A| \neq 0$ 

⇔A 为非奇异矩阵

⇔A 的各列/行**线性无关** ⇔A<sup>T</sup>可逆

⇔0 不是 A 的特征值 ⇔Ax=0 只有零解 ⇔Ax=b 只有唯一解

8. 初等矩阵: **E**经过一次初等变换 左乘⇔行变换, 右乘⇔列变换

 $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ k & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}^n = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ nk & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & k & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}^n = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & k^n & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ 

 $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}^{2n} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}^{2n-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$ 

9. 求逆:  $(A E) \stackrel{r}{\to} (E A^{-1})$   $(E+B)^{-1} = (BB^{-1}+B)^{-1}$ 

求解:  $(A \ B) \xrightarrow{r} (E \ X)$ 

10.  $(1)max\{R(A), R(B)\} \le R(A|B) \le R(A) + R(B)$ 

 $(2)R(A+B) \le R(A) + R(B) \qquad (3)R(AB) \le \min\{R(A), R(B)\}\$ 

4A为 $m \times s$ 的矩阵,B为 $s \times n$ 的矩阵, $AB = O, R(A) + R(B) \leq s$ 

 $\widehat{\otimes} R \begin{bmatrix} A & O \\ O & R \end{bmatrix} = R(A) + R(B)$ ⑤A 可逆,则R(AB) = R(BA) = R(B)

$$\widehat{7}R(A^*) = \begin{cases} n, & R(A) = n \\ 1, & R(A) = n - 1 \\ 0, & R(A) < n - 1 \end{cases}$$

11.  $(a+b)^n = a^n + C_n^1 a^{n-1} b + C_n^2 a^{n-2} b^2 + \dots + C_n^{n-1} a b^{n-1} + b^n$ 

12. 非齐次线性方程组:  $A_{m \times n} X_{n \times 1} = \beta_{m \times 1} \neq 0$  齐次线性方程组:  $\beta_{m \times 1} = 0$ 

结论: (1)Ax = 0的解的线性组合仍为其解

(2a, b) 为Ax = b的解,则a - b 为导出组Ax = 0的解

13.

#### 第四章 向量组的线性相关性

1.  $k_1\alpha_1 + k\alpha_2 + \dots + k_n\alpha_n = 0$ 

线性相关: |A|=0  $\Leftrightarrow k_1 \sim k_n$ 不全为 0  $\Leftrightarrow$ 不满秩  $\Leftrightarrow AX = 0$ 有解

线性无关:  $|A| \neq 0$   $\Leftrightarrow k_1 \sim k_n$ 全为 0  $\Leftrightarrow$ 满秩  $\Leftrightarrow AX = 0$ 无解

结论: ①n+1 个 n 维度向量必线性相关

②任何部分相关⇒整体相关;整体无关⇒任何部分无关

③线性无关⇒延伸无关;线性相关⇒缩短相关

④向量组 A 两两正交且非零,则其线性无关

2. 线性组合/表出/表示:  $\beta = AX = k_1\alpha_1 + k\alpha_2 + \cdots + k_n\alpha_n$ 有解

$$\Leftrightarrow R(A) = R(A|\beta)$$
  $\begin{cases} = n, 唯一解 \\ < n, 无穷多解 \end{cases}$ 

结论: ①向量组(I)线性无关, $(I|\beta)$ 线性相关,则 $\beta$ 可由向量组(I)线性表示,且表 示方法唯一

3. 极大无关组: r 组线性无关. r+1 组线性相关 计算: 初等行变换化为行最简形

4. 向量组等价: 两个向量组可以相互线性表示⇔R(I) = R(I|II) = R(II)(缺一不可)

结论: ①多数向量能用少数向量线性表示, 多数向量一定线性相关

②向量组(I)可由向量组(II)线性表示,则 $R(I) \leq R(II)$ 

5. 过渡矩阵: B = AC 坐标变换公式: X = CY

6. ★ Ax = 0的基础解系:本质:一个极大无关组,

构成: n - R(A)个解

计算方法:对 A 初等行变换得到最简形

结论: ①只有零解  $\Leftrightarrow$  R(A) = n

有非零解 $\leftrightarrow r(A)$  < n  $\leftrightarrow$  A 的**列**向量线性相关

 $2\eta_1,\eta_2$ 为Ax=0的两个解,其线性组合也是Ax=0的解

7. ★ $Ax = \beta$ 的通解: 对( $A|\beta$ )初等行变换得到最简形, 通解=特解+基础解系

结论: ①有无穷多解,则 $R(A) = R(A|\beta) < n$ 

 $(2)\alpha, \beta \to Ax = \beta$ 的两个解,  $\alpha - \beta \to Ax = 0$ 的解

 $(3)\alpha$ 为 $Ax = \beta$ 的解, $\eta$ 为Ax = 0的解, $\alpha + \eta$ 为 $Ax = \beta$ 的解,即通解=特 解+基础解系

 $4Ax = \beta$  无解  $\Leftrightarrow R(A) \neq R(A|\beta)$ 

注意: 若 X 为矩阵, 求通解时每列都独立成向量看待, 且若 X 阶数很小, 可直 接假设矩阵中的每一个数为一个变量进行求解

8. 同解方程组结论: A 经过初等行变换后与 A 同解

9. 求公共解: 方法一: 联立两个方程直接求 例 4.19

方法二: 求出两个方程的通解后相等

方法三: 将一个通解带入另一个方程

求同解:不能直接联立、注意解的数量(无穷多、唯一)必须相同、可将一个通解 带入另一个方程

证明同解:分别证明一个方程的解满足另一个方程

区别: 同解是两个方程的解集完全相同, 公共解是两个解集的公共部分

10

## 第五章 矩阵的相似对角化

1. 特征值:  $|A - \lambda E| = 0$ 

几何意义: 伸缩比例

特征方程:  $(A - \lambda E)X = 0$   $\sum_{i=1}^{n} \lambda_i = \sum_{i=1}^{n} a_{ii} \text{ (} \text{迹} \text{)} \qquad \prod_{i=1}^{n} \lambda_i = |A|$ 

特征向量: 对应λ的X

几何意义: 矩阵对向量只发生伸缩变换

结论: ①不同\lambda对应的特征向量线性无关

2|A| = 0. 则 0 为 A 的特征值

③同一特征值对应的特征向量的线性组合还是特征向量

2. A,  $A^{-1}$ ,  $A^*$ ,  $A^m$ 有相同的特征向量  $\lambda$ ,  $\frac{1}{\lambda}$ ,  $\frac{|A|}{\lambda}$ ,  $\lambda^m$ 是它们的特征值

3. **A、B 相似**:  $P^{-1}AP = B$  记作 $A \sim B$ 

几何意义:一个有限维向量空间的同一个线性变换

判断相似步骤: ①判断是否可相似对角化; ②特征值是否相同

结论:  $(1)P^{-1}A^nP = B^n$ 

 $2P^{-1}EP = E$ 

- ③ $P^{-1}AP$ 的特征值为 $\lambda_A$ ,特征向量是 $P^{-1}X_A$
- ④A、B的**行列式、秩、迹、特征值**相等,  $X_A = PX_B$
- ⑤两个矩阵都是对称矩阵,相似的充要条件是特征值相同
- 4. n 阶方阵 A 可对角化 ⇔ 有 n 个线性无关的特征向量
- 5. 可相似对角化,即 $A \sim A \Leftrightarrow R(A \lambda_i E) = n n_i$ , $\lambda_i \ge n_i$  重特征值

⇔  $\lambda_i$ 是 $n_i$ 重特征值,则 $\lambda_i$ 有 $n_i$ 个线性无关的特征向量

P的求法: 先解 $|A - \lambda E| = 0$ , P由基础解系构成

结论: P是A的特征向量, A是A的特征值

- 6. 向量正交⇔  $\|\alpha + \beta\|^2 = \|\alpha\|^2 + \|\beta\|^2 \Leftrightarrow \alpha, \beta$ 内积为  $0 \Leftrightarrow \alpha^T \beta = \beta^T \alpha = 0$
- 7. 施密特正交化方法: 使用前提: 重根的特征向量

$$\beta_{m} = \alpha_{m} - \frac{[\alpha_{m}, \beta_{1}]}{[\beta_{1}, \beta_{1}]} \beta_{1} - \frac{[\alpha_{m}, \beta_{2}]}{[\beta_{2}, \beta_{2}]} \beta_{2} - \dots - \frac{[\alpha_{m}, \beta_{m-1}]}{[\beta_{m-1}, \beta_{m-1}]} \beta_{m-1}$$

- 8. **正交**矩阵:  $AA^T = E \Leftrightarrow \mathcal{H}/\mathcal{H}$  向量组是**单位正交**向量组 $\Leftrightarrow |A|^2 = 1 \Leftrightarrow A^T = A^{-1}$
- 9. 实对称矩阵化为对角阵: $Q^{-1}AQ = Q^TAQ = \Lambda$  实对称矩阵必可相似对角化步骤:①求出特征值 $\lambda$ ; ②求出特征向量,正交化,再单位化,构成正交矩阵 Q 结论:①实对称矩阵 A 的不同 $\lambda_1,\lambda_2$ 对应的特征向量必正交
- 10. 利用正交求特征向量:
  - a) 若有 3 个不同的特征向量,已知其中两个,可求第三个
  - b) 若特征值有重根,已知单根的特征向量,可求重根的所有特征向量

例如,三阶方阵, $\lambda = 2 \rightarrow \alpha = [1\ 0\ 1]^T$ ,求 $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$ 的特征向量 P154

② $\pm A^2 - kA = 0$ . 则k or 0 为A的特征值

12.

#### 第六章 实二次型

1. 二次型:  $f(x_1, x_2, ..., x_n) = X^T B X = X^T A X$ =  $a_1 x_1^2 + a_2 x_2^2 + ... + a_n x_n^2 + 2a_2 x_n x_n + 2a_2 x_n x_n$ 

$$=a_{11}x_1^2+a_{22}x_2^2+\cdots+a_{nn}x_n^2+2a_{12}x_1x_2+2a_{13}x_1x_3+\cdots+2a_{n-1,n}x_{n-1}x_n$$

A 必须为实对称矩阵 B 改成实对称矩阵方法:  $a_{ii}=b_{ii}, a_{ij}=\frac{1}{2}(b_{ij}+b_{ji})$ 

标准型: 只含有完全平方项 (不唯一, 且坐标变换也不唯一)

规范型: 完全平方项前的系数为±1, 与特征值的正负号保持一致

(唯一, 但坐标变换不唯一)

计算方法: 求出 A 的特征值 or 其他方法

- 2. (可逆)线性变换: X = CY, C 为可逆矩阵 也叫坐标变换公式
- 3. 化实二次型为标准型方法  $f = x^T A x = y^T \Lambda y$ 
  - a) 配方法: 前提: 必须满足坐标变换 <del>不靠谱!</del>
    - i. 二次型含有完全平方项: 将非平方项提取公因式然后配成完全平方项,

例如
$$f = (x_1 - x_2 + x_3)^2 - 4(x_2 + \frac{1}{2}x_3)^2 + 4x_3^2$$
, 令
$$\begin{cases} y_1 = x_1 - x_2 + x_3 \\ y_2 = x_2 + \frac{1}{2}x_3 \\ y_3 = x_3 \end{cases}$$

ii. 二次型不含完全平方项: 例
$$f = x_1x_2 + x_1x_3 + 2x_2x_3$$
, 令
$$\begin{cases} x_1 = y_1 + y_2 \\ x_2 = y_1 - y_2 \\ x_3 = y_3 \end{cases}$$

- b) 正交变换法步骤: 必存在 Q
- ①求出特征值礼;②求出特征向量,正交化,单位化,构成正交矩阵Q
- 4. 正惯性指数p: **标准型**中正平方项的个数; 负惯性指数q: 负平方项的个数

性质: ①如果 A 为对称矩阵, B 也是对称矩阵; 2R(A) = R(B); ③传递性

- 7. A 为正定矩阵⇔前提: 对称矩阵

#### ①A 特征值全为正;②各阶顺序主子式都为正值

③正惯性指数p = n; ④A、E 合同; ⑤ $A^{-1}$ 正定

A 为负定矩阵⇔奇数阶顺序主子式为负值,偶数得为正值

- 8. 等价、相似、合同的关系
  - a) 相似⇒等价, 合同⇒等价
  - b) 实对称矩阵 A 与 B 相似⇒A 与 B 合同

9