第一章 矩阵分析

在学习微积分的课程中,我们对于函数研究过其极限、求导、求积分等操作,能否将这些数学工具应用到矩阵中呢?这就是本章矩阵分析要干的事情。

本章内容包括:

- 矩阵序列与矩阵级数
- 矩阵函数

1.1 矩阵序列与矩阵级数

1.1.1 矩阵序列

从向量序列到矩阵序列

在第二章介绍向量范数的应用的时候,我们曾经接触过向量序列的敛散性问题:

$$\lim_{k \to \infty} x^k = \lim_{k \to \infty} ||x^k - a|| = 0$$

也在相对应的地方介绍了何为向量序列,向量序列也是通过数列的情况延伸而来,再对向量序列进行延伸,便有了矩阵序列的概念

定义 1.1.1: 矩阵序列

设 $m \times n$ 型矩阵序列为 $\mathbf{A}^{(k)}$,其中

$$\mathbf{A}^{(k)} = \begin{bmatrix} a_{11}^{(k)} & a_{12}^{(k)} & \cdots & a_{1n}^{(k)} \\ a_{21}^{(k)} & a_{22}^{(k)} & \cdots & a_{2n}^{(k)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1}^{(k)} & a_{m1}^{(k)} & \cdots & a_{mn}^{(k)} \end{bmatrix}, \ k = 1, 2, \cdots$$

矩阵序列的极限

与向量序列的极限类似,矩阵序列的极限定义如下:

定义 1.1.2

若

$$\lim_{k \to \infty} a_{ij}^{(k)} = a_{ij}$$

则

$$\lim_{k o \infty} {m A}^{(k)} = {m A}$$

矩阵序列极限的性质

定理 1.1.1

读 $\lim_{k \to \infty} {m A}^{(k)={m A}}, \lim_{k \to \infty} {m B}^{(k)={m B}, lpha, eta \in \mathbb{C}}$ 则

1.
$$\lim_{k \to \infty} (\alpha \mathbf{A}^{(k)} + \beta \mathbf{B}^{(k)}) = \alpha \mathbf{A} + \beta \mathbf{B}$$

2.
$$\lim_{k\to\infty} \boldsymbol{A}^{(k)} \boldsymbol{B}^{(k)} = \boldsymbol{A} \boldsymbol{B}$$

3. 当
$$\boldsymbol{A}^{(k)}$$
 与 \boldsymbol{A} 都可逆时, $\lim_{k \to \infty} (\boldsymbol{A}^{(k)})^{-1} = \boldsymbol{A}^{-1}$

下面的定理给出矩阵序列收敛条件:

定理 1.1.2

设 $\|\cdot\|$ 是 $\mathbb{C}^{m\times n}$ 上任一矩阵范数, $\mathbb{C}^{m\times n}$ 中矩阵序列收敛于 **A** 的充要条件是

$$\lim_{k \to \infty} \|\boldsymbol{A}^{(k)} - \boldsymbol{A}\| = 0$$

与向量序列的收敛判断类似,定理1.1.2指出了矩阵序列收敛条件,下面的定义将会指出何为收敛矩阵。

定义 1.1.3

设 $\mathbf{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$, 若 $\lim_{k \to \infty} \mathbf{A}^k = 0(k$ 为正整数), 则称 \mathbf{A} 为**收敛矩阵**.

下面举一个例子,来表示何为收敛矩阵

例 1.1.1.

$$\boldsymbol{A}^{(k)} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2^k} & 0\\ 0 & \frac{1}{2^k} \end{bmatrix}$$

我们知道

$$\lim_{k\to\infty}\frac{1}{2^k}=0$$

自然就可以推出

$$\lim_{k \to \infty} \mathbf{A}^k = 0$$

就代表矩阵 A 是一个收敛矩阵。

下面介绍一下矩阵能够成为收敛矩阵的条件

定理 1.1.3

设 $\mathbf{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$, 则 \mathbf{A} 为收敛矩阵的充要条件是谱半径 $r(\mathbf{A}) < 1$

证明如下:

证明.

充分性证明:

由 $\mathbf{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$, 再由 Jordan 标准型的知识可知, 存在矩阵 \mathbf{P} , 使得

$$\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \mathbf{J} = diag(J_{r_1}(\lambda_1), J_{r_2}(\lambda_2), \cdots, J_{r_s}(\lambda_s))$$

由矩阵乘法的知识,不难看出

$$\boldsymbol{A}^k = \boldsymbol{P} \boldsymbol{J}^k \boldsymbol{P}^{-1}$$

而

$$\boldsymbol{J}_{r_i}^k(\lambda_i) = \begin{bmatrix} f_k(\lambda_i) & f_k'(\lambda_i) & \cdots & \frac{f_k^{(r_i-1)}(\lambda_i)}{(r_i-1)!} \\ f_k(\lambda_i) & \cdots & \frac{f_k^{(r_i-2)}(\lambda_i)}{(r_i-2)!} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & f_k(\lambda_i) \end{bmatrix}$$

其中, $f_k(\lambda_i) = \lambda_i^k$

由于 $r(\mathbf{A}) < 1$,则可以知道矩阵 \mathbf{A} 的所有特征值均小于 1,那不难看出,当 $k \to \infty$ 时, $f_k(\lambda_i) = \lambda_i^k \to 0$,从而 $f_k^{(l)}(\lambda_i) \to 0$, $\mathbf{J}_{r_i}^k(\lambda_i) \to 0$

因此, $J \to 0$, 故 $A \to 0$, 从而知道 A 是一个收敛矩阵, 充分性证毕。

必要性证明:

由于 $\mathbf{A}^k \to 0$,故 $\mathbf{J}_{r_i}^k(\lambda_i) \to 0$,故 $\lambda_i^k \to 0$,从而可以知道 \mathbf{A} 的所有特征值绝对值必定小于 1,因此 $r(\mathbf{A}) < 1$,必要性证毕。

1.1.2 矩阵级数

介绍完矩阵序列,接下来介绍矩阵级数。

定义 1.1.4

设 $\mathbf{A}^{(k)}$ 是 $\mathbb{C}^{m\times n}$ 的矩阵序列,称

$$\sum_{k=1}^{\infty} A^{(k)} = A^{(1)} + A^{(2)} + \dots + A^{(k)} + \dots$$

为**矩阵级数**,称 $\mathbf{S}^{(N)}=\sum\limits_{k=1}^{N}\mathbf{A}^{(k)}$ 为矩阵级数的**部分和**,如果 $\lim\limits_{N\to\infty}\mathbf{S}^{(N)}=\mathbf{S}$,则称 $\sum\limits_{k=1}^{\infty}\mathbf{A}^{(k)}$ 收敛

上面的定义是从矩阵序列的角度定义的矩阵级数,接下来,与研究数项级数类似,如何判断矩阵级数绝对收敛?

定义 1.1.5

如果 mn 个数项级数

$$\sum_{k=1}^{\infty} a_{ij}^{(k)}, i = 1, 2, \cdots, m; j = 1, 2, \cdots, n$$

都绝对收敛,则称矩阵级数 $\sum_{k=1}^{infty} A^{(k)}$ 绝对收敛。

上面的定义是通过数项级数绝对收敛推出矩阵级数的绝对收敛,还可以通过利用范数来确定矩阵级数是否绝对收敛:

定理 1.1.4

在 $\mathbb{C}^{n\times n}$ 中, $\sum_{k=1}^{\infty} \boldsymbol{A}^{(k)}$ 绝对收敛的充要条件是正项级数 $\sum_{k=1}^{\infty} \|\boldsymbol{A}^{(k)}\|$ 收敛。

证明如下:

证明.

若 $\sum_{k=1}^{\infty} \mathbf{A}^{(k)}$ 绝对收敛,则 $\sum_{k=1}^{\infty} |a_{ij}^{(k)}| \leq M$ 因此 根据矩阵 1-范数 有

$$\sum_{k=1}^{N} \|\boldsymbol{A}^{(k)}\|_{m_1} = \sum_{k=1}^{N} \left(\sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} |a_{ij}^{(k)}| \right) \le mnM$$

因此,若矩阵 1-范数收敛,则任意矩阵范数一定收敛(小收敛则大收敛)若任意矩阵范数收敛,那必定矩阵 1-范数收敛,由于一定存在

$$|a_{ij}^{(k)}| \le ||A^{(k)}||_{m_1}$$

则可以得出 $\sum_{k=1}^{\infty} a_{ij}^{(k)}$ 绝对收敛,证毕。

1.1.3 矩阵幂级数

定理 1.1.5

方阵 A 的 Neumann 级数

$$\sum_{k=0}^{\infty} \boldsymbol{A}^k = \boldsymbol{I} + \boldsymbol{A} + \boldsymbol{A}^2 + \cdots + \boldsymbol{A}^k + \cdots$$

收敛的充要条件是 $r(\mathbf{A}) < 1$, 且收敛时, 和为 $(\mathbf{I} - \mathbf{A})^{-1}$

证明过程略,感兴趣的可以看书。

在学习微积分的无穷级数内容中,我们知道,幂级数存在收敛半径,那矩阵幂级数的收敛半径要如何求呢?下面的定理给出了答案:

定理 1.1.6

设幂级数

$$f(\boldsymbol{z}) = \sum_{k=0}^{\infty} c_k \boldsymbol{z}^k$$

的收敛半径为 r,如果方阵 \boldsymbol{A} 满足 $r(\boldsymbol{A}) < r$,则矩阵幂级数绝对收敛,如果 $r(\boldsymbol{A}) > r$,则矩阵幂级数发散。

1.2 矩阵函数

上一节是为本节内容作为铺垫的,本节将会利用矩阵级数来研究矩阵函数。

1.2.1 函数与幂级数

说到函数,可能大多数人都会想到函数都是类似于下面的形式:

$$f(x) = x, f(x) = x^2, \cdots$$

可在最一开始说,我们将会用矩阵级数的内容来研究矩阵函数,这两者存在何种关系呢?如果还记得当时学无穷级数——函数展开成幂级数和幂级数的和函数的相关知识的话,就会知道,函数和无穷级数是离不开的,比如,你可能还记得下面这个式子:

$$\sin x = x - \frac{1}{3!}x^3 + \frac{1}{5!}x^5 - \frac{1}{7!}x^7 + \cdots$$

这就建立起了一个函数与幂级数的关系,事实上,常见初等函数都可以展开成幂级数的 形式,这里就不一一介绍了,具体请翻阅高等数学教材。

这种幂级数与函数之间的关系放到矩阵中依旧成立,这就是为什么说用矩阵幂级数的内容来研究矩阵函数的原因,下面给出矩阵函数的定义:

定义 1.2.1

设幂级数 $\sum_{k=0}^{\infty} c_k \mathbf{z}^k$ 的收敛半径为 r,且当 $\mathbf{z} < r$ 时,幂级数收敛域 $f(\mathbf{z})$,即

$$f(\boldsymbol{z}) = \sum_{k=0}^{\infty} c_k \boldsymbol{z}^k, \quad |\boldsymbol{z}| < r$$

如果 $\mathbf{A} \in \mathbb{C}^{n \times n}$ 满足 $r(\mathbf{A}) < r$,则称收敛的矩阵幂级数 $\sum_{k=0}^{\infty} c_k \mathbf{z}^k$ 的和记为矩阵函数,记为 $f(\mathbf{A})$,即

$$f(\boldsymbol{A}) = \sum_{k=0}^{\infty} c_k \boldsymbol{A}^k$$

将 f(A) 的方阵 A 换成 At, t 为参数, 就会得到

$$f(\boldsymbol{At}) = \sum_{k=0}^{\infty} c_k(\boldsymbol{At})^k$$

定义太长可以不看,简单来说就是定义前面的介绍,与普通的数项函数与幂级数的概念类似。

1.2.2 常见的矩阵函数

下面介绍了一些常见的矩阵函数,**这些函数的展开式应熟稔于心**(每天起床头件事,先背一遍展开式(手动狗头)):

1.

$$e^{\mathbf{A}} = \mathbf{E} + \mathbf{A} + \frac{1}{2!}\mathbf{A}^2 + \dots + \frac{1}{k!}\mathbf{A}^k + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!}\mathbf{A}^k$$

2.

$$\sin \mathbf{A} = \mathbf{A} - \frac{1}{3!}\mathbf{A}^3 + \frac{1}{5!}\mathbf{A}^5 - \frac{1}{7!}\mathbf{A}^7 + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(-1)^k}{(2k+1)!}\mathbf{A}^{(2k+1)}$$

3.

$$\cos \mathbf{A} = \mathbf{E} - \frac{1}{2!}\mathbf{A}^2 + \frac{1}{4!}\mathbf{A}^4 - \frac{1}{6!}\mathbf{A}^6 + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(-1)^k}{(2k)!}\mathbf{A}^{(2k)}$$

4.

$$(E - A)^{-1} = E + A + A^{2} + \dots + A^{k} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} A^{k}$$

5.

$$\ln(\mathbf{E} + \mathbf{A}) = \mathbf{A} - \frac{1}{2}\mathbf{A}^2 + \frac{1}{3}\mathbf{A}^3 - \frac{1}{4}\mathbf{A}^4 + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(-1)^k}{k+1}\mathbf{A}^{k+1}$$

1.2.3 矩阵函数值的计算

只有函数的形式还没有用,我们最终要像计算普通函数那样把矩阵函数的函数值给计算 出来,有三种方法可以计算矩阵函数值。

相似对角化计算矩阵函数值

若矩阵 A 可以相似对角化,则存在下面的等式

$$P^{-1}AP = \Lambda = diag(\lambda_1, \lambda_2, \cdots, \lambda_n) = D$$

故

$$f(\mathbf{A}) = \sum_{k=0}^{\infty} c_k \mathbf{A}^k = \sum_{k=0}^{\infty} c_k (\mathbf{P} \mathbf{D} \mathbf{P}^{-1})^k = \mathbf{P} \left(\sum_{k=0}^{\infty} c_k \mathbf{D}^k \right) \mathbf{P}^{-1}$$

$$= \mathbf{P} \begin{bmatrix} \sum_{k=0}^{\infty} c_k \lambda_1^k \\ \vdots \\ \sum_{k=0}^{\infty} c_k \lambda_n^k \end{bmatrix} \mathbf{P}^{-1} = \mathbf{P} \begin{bmatrix} f(\lambda_1) \\ \vdots \\ f(\lambda_n) \end{bmatrix} \mathbf{P}^{-1}$$

其中

$$f(\lambda_i) = \sum_{k=0}^{\infty} c_k \lambda_i^k$$

8

因此,使用相似对角化的方法求解矩阵函数值的步骤为:

- 1. 将矩阵进行相似对角化
- 2. 直接代公式算答案

注意:使用该方法前,请务必确认该矩阵是否可以相似对角化,有关相似对角化的内容,可以参考第零章相似理论的相关知识,或查阅第一章 Jordan 标准型的相关知识。

使用 Jordan 标准型的方式计算矩阵函数值

设

$$m{P}^{-1}m{A}m{P} = m{J} = diag(m{J}_1, m{J}_2, \cdots, m{J}_s), m{J}_i = egin{bmatrix} \lambda_1 & 1 & & & & \\ & \ddots & \ddots & & & \\ & & & \lambda_i & 1 \\ & & & & \lambda_i \end{bmatrix}_{m_i \times m_s}$$

则

$$f(\boldsymbol{J}_i) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k \boldsymbol{J}_i^k = \begin{bmatrix} f(\lambda_i) & \frac{1}{1!} f'(\lambda_i) & \cdots & \frac{1}{(m_i-1)!} f^{(m_i-1)}(\lambda_i) \\ & f(\lambda_i) & \cdots & \vdots \\ & & \ddots & \frac{1}{1!} f'(\lambda_i) \\ & & & f(\lambda_i) \end{bmatrix}$$

故

$$f(\mathbf{A}) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k \mathbf{P} \mathbf{J}^k \mathbf{P}^{-1} = \left(\sum_{k=0}^{\infty} a_k \mathbf{J}^k\right) \mathbf{P}^{-1}$$

$$= \mathbf{P} \begin{bmatrix} \sum_{k=0}^{\infty} a_k \mathbf{J}_1^k & & \\ & \ddots & \\ & & \sum_{k=0}^{\infty} a_k \mathbf{J}_s^k \end{bmatrix} \mathbf{P}^{-1} = \mathbf{P} \begin{bmatrix} f(\mathbf{J}_1) & & \\ & \ddots & \\ & & f(\mathbf{J}_s) \end{bmatrix} \mathbf{P}^{-1}$$

因此,使用 Jordan 标准型的方法求解矩阵函数值的步骤为:

- 1. 求 Jordan 标准型
- 2. 代公式计算

使用数项级数求和方式计算矩阵函数值

第一种方法有局限性,第二种方法需要较大计算量,下面将要介绍的这种方法计算量不大,但是需要记住常见函数的矩阵函数展开式。

在开始说计算方法之前,首先介绍哈密尔顿-凯莱定理:

定理 1.2.1: 哈密尔顿-凯莱定理

设 **A** 是数域 ℙ 上的一个 $n \times n$ 矩阵, $f(\lambda) = |\lambda E - A|$ 是 **A** 的特征多项式,则

$$f(\mathbf{A}) = \mathbf{A}^n - b_{n-1}\mathbf{A}^{n-1} - \dots - b_1\mathbf{A} - b_0\mathbf{E} = 0$$

这个定理有什么用呢? 我们继续看。

由定理, 我们可以得到下面的等式关系:

$$\mathbf{A}^n = b_{n-1}\mathbf{A}^{n-1} + \cdots + b_1\mathbf{A} + b_0\mathbf{E}$$

如果我们想要计算 A^{n+1} , 那只需要计算

$$oldsymbol{A}^n\cdotoldsymbol{A}$$

的结果即可,即

$$\mathbf{A}^{n+1} = \mathbf{A}^n \mathbf{A} = b_0 \mathbf{A} + b_1 \mathbf{A}^2 + \dots + b_{n-1} \mathbf{A}^n$$

而

$$\mathbf{A}^n = b_{n-1}\mathbf{A}^{n-1} + \dots + b_1\mathbf{A} + b_0\mathbf{E}$$

因此,我们重新将式子整理一下合并同类项就可以得到一个新的式子

由此,我们会发现,再计算更高次的矩阵乘法时,我们完全可以用低阶矩阵乘积的结果 来表示出来,从而简化了计算,这就是该定理的作用。

可这对计算矩阵函数值有什么用呢?由矩阵幂级数的知识,一个矩阵函数可以写成

$$f(\mathbf{A}) = c_0 \mathbf{E} + c_1 \mathbf{A} + \dots + c_k \mathbf{A}^k + \dots$$

的形式,由哈密尔顿-凯莱定理,最高次项可以用低阶来表示,因此可以重新合并同类项,最 终就会变成

$$(c_0 + c_n b_0 + c_{n+1} b_0^{(1)} + \cdots) \mathbf{E} + (c_1 + c_n b_1 + c_{n+1} b_1^{(1)} + \cdots) \mathbf{A} + \cdots$$

的形式,而

$$(c_0 + c_n b_0 + c_{n+1} b_0^{(1)} + \cdots) \pi (c_1 + c_n b_1 + c_{n+1} b_1^{(1)} + \cdots)$$

都是数项级数,因此可以使用数项级数的方式来求解矩阵函数函数值。

因此,使用求解数项级数的方法求解矩阵函数值的步骤为:

- 1. 求特征方程 $|\lambda E A|$ 的值,利用哈密尔顿-凯莱定理进行简化
- 2. 代公式计算

(如果只看上面这些抽象方法肯定看不懂,因此每一个方法应该都要加一个例子的,但是时间有限并且这些例子书上都有,所以可以看书或者 PPT 的例子就不在这里写了,等有时间再写)

1.2.4 矩阵函数的其他性质

本节的最后,再介绍一些矩阵函数的其他性质:

1. 如果
$$AB = BA$$
. 则 $e^A e^B = e^B e^A = e^{A+B}$

2. 如果
$$AB = BA$$
, 则

(a)
$$\cos(\mathbf{A} + \mathbf{B}) = \cos \mathbf{A} \cos \mathbf{B} - \sin \mathbf{A} \sin \mathbf{B}$$

(b)
$$\sin(\mathbf{A} + \mathbf{B}) = \sin \mathbf{A} \cos \mathbf{B} + \cos \mathbf{A} \sin \mathbf{B}$$

这些性质与代数上的性质都类似,只不过需要注意一下这些性质的成立是基于 AB = BA 的情况下才可以,其他的就没有什么需要注意的了。