第二章矩阵及其运算

马燕鹏, 华北电力大学

Github: https://github.com/datawhalechina

CSDN: https://lsgogroup.blog.csdn.net

2.2 分块矩阵及运算

- 2.2.1 分块矩阵的定义
- 2.2.2 分块矩阵的运算
- 2.2.3 分块矩阵的应用
- 2.2.4 练习

2.2.1 分块矩阵的定义

$$=egin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \ A_{21} & A_{22} & A_{23} \end{bmatrix}$$

概念:

- 1. 子块的概念
- 2. 分块矩阵的定义

2.2.2 分块矩阵的运算

(1) 分块矩阵的加法

$$A_{m imes n} = egin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \ dots & dots \ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{bmatrix}, B_{m imes n} = egin{bmatrix} B_{11} & \cdots & B_{1r} \ dots & dots \ B_{s1} & \cdots & B_{sr} \end{bmatrix}$$

$$A + B = \begin{bmatrix} A_{11} + B_{11} & \cdots & A_{1r} + B_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s1} + B_{s1} & \cdots & A_{sr} + B_{sr} \end{bmatrix}$$

(2) 分块矩阵的数乘

$$A_{m imes n} = egin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \ dots & dots \ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{bmatrix}$$

$$\lambda A = egin{bmatrix} \lambda A_{11} & \cdots & \lambda A_{1r} \ \vdots & & \vdots \ \lambda A_{s1} & \cdots & \lambda A_{sr} \end{bmatrix}$$

(3) 分块矩阵的转置

$$A_{m imes n} = egin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \ dots & dots \ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{bmatrix}, A^T = egin{bmatrix} A_{11}^T & \cdots & A_{s1}^T \ dots & dots \ A_{1r}^T & \cdots & A_{sr}^T \end{bmatrix}$$

$$A_{m imes n} = [lpha_1 \quad lpha_2 \quad \cdots \quad lpha_n], A^T = egin{bmatrix} lpha_1 \ lpha_2^T \ dots \ lpha_n^T \end{bmatrix}$$

(4) 分块矩阵的乘法

$$A_{m imes l} = egin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1t} \ dots & dots & dots \ A_{i1} & A_{i2} & \cdots & A_{it} \ dots & dots & dots \ A_{s1} & A_{s2} & \cdots & A_{st} \ \end{pmatrix}, B_{l imes n} = egin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & \cdots & B_{1r} \ dots & dots & dots \ B_{l1} & B_{l2} & \cdots & B_{lr} \ dots & dots & dots \ B_{t1} & B_{t2} & \cdots & B_{tr} \ \end{pmatrix}$$

$$C_{s imes r} = A_{s imes t} imes B_{t imes r} = egin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & \cdots & C_{1r} \ dots & dots & dots \ C_{i1} & C_{i2} & \cdots & C_{ir} \ dots & dots & dots \ C_{s1} & C_{s2} & \cdots & C_{sr} \end{bmatrix}$$

$$C_{ij} = \sum_{k=1}^t A_{ik} imes B_{kj}, i=1,2,\cdots,s; j=1,2,\cdots,r$$

例子: 利用分块法求AB。

$$A_{2 imes 4} = egin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, B_{4 imes 3} = egin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \ 1 & 1 & 1 \ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

A, B分块方式如下:

$$ullet \ A = [A_{11} \quad A_{12}], B = egin{bmatrix} B_{11} \ B_{21} \end{bmatrix}$$

$$ullet \ A = [A_{11} \quad A_{12}], B = egin{bmatrix} B_{11} & B_{12} \ B_{21} & B_{22} \end{bmatrix}$$

$$ullet \ A = [A_{11} \quad A_{12} \quad A_{13} \quad A_{14}], B = egin{bmatrix} B_{11} \ B_{21} \ B_{31} \ B_{41} \end{bmatrix}$$

概念:

- 1. 分块矩阵的加法
- 2. 分块矩阵的数乘
- 3. 分块矩阵的转置
- 4. 分块矩阵的乘法

2.2.3 分块矩阵的应用

(1) 齐次线性方程组的分块表示

$$\left\{egin{array}{l} a_{11}x_1+a_{12}x_2+\cdots+a_{1n}x_n=0\ a_{21}x_1+a_{22}x_2+\cdots+a_{2n}x_n=0\ &\cdots\ a_{m1}x_1+a_{m2}x_2+\cdots+a_{mn}x_n=0 \end{array}
ight.$$

- 利用矩阵表示: Ax = 0
- 利用列向量表示: $\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \cdots + \alpha_n x_n = 0$
- 利用行向量表示: $lpha_i^T x = 0, i = 1, 2, \cdots, m$

(2) 非齐次线性方程组的分块表示

$$\left\{egin{array}{l} a_{11}x_1+a_{12}x_2+\cdots+a_{1n}x_n=b_1\ a_{21}x_1+a_{22}x_2+\cdots+a_{2n}x_n=b_2\ &\cdots\ a_{m1}x_1+a_{m2}x_2+\cdots+a_{mn}x_n=b_m \end{array}
ight.$$

- 利用矩阵表示: Ax = b
- 利用列向量表示:

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \cdots + \alpha_n x_n = b$$

• 利用行向量表示: $lpha_i^Tx=b_i, i=1,2,\cdots,m$

(3) 矩阵乘法的分块

$$A_{m imes n}B_{n imes s}=C_{m imes s}$$

分块策略:

- 对B按列分块的讨论
- 对A按列分块的讨论
- 对B按行分块的讨论
- 对A按行分块的讨论

(4) 对角矩阵的分块

$$A_{m imes n} imes \Lambda = egin{bmatrix} \lambda_1lpha_1 & \lambda_2lpha_2\cdots\lambda_nlpha_n \end{bmatrix} \ \Lambda imes A_{m imes n} = egin{bmatrix} \lambda_1lpha_1^T \ \lambda_2lpha_2^T \ \cdots \ \lambda_mlpha_m^T \end{bmatrix}$$

(5) 定理与推论

定理: 若 $m \times n$ 矩阵满足 $A^TA = 0$,则A = 0。

推论: 若 $m \times n$ 矩阵满足 $tr(A^TA) = 0$,则A = 0。

2.2.4 练习

画出如下矩阵分隔线使每个矩阵分成四块: