# 矩阵理论与方法

### 内容提要 CONTENTS

- □ 课程信息
- □ 课程介绍
- □ 矩阵理论与方法

第1章 线性空间与线性变换

1.3 两个特殊的线性空间

问题c

V是数域K上的线性空间,对任意 $x \in V$  求一组基 $e_1,...,e_n$ ,和x在这组基下的坐标

解:0、定义V的内积运算(X,Y)

1) 內积

- 1、求出<math>V的一组基 $e_1,...,e_n$
- 使得 $(e_i, e_i) = 1, (e_i, e_i) = 0, i \neq j$

2) Schmidt正交化方法

1) 內积

2) Schmidt正交化方法

定义 1.26 如果欧氏空间中一组非零向量两两正交,则称为正交向量组.

定义 1.26 如果欧氏空间中一组非零向量两两正交,则称为正交向量组.

**定理 1.32** 设  $x_1$ ,  $x_2$ , …,  $x_m$  是正交向量组,则它们必线性 无关.

定义 1.26 如果欧氏空间中一组非零向量两两正交,则称为正交向量组.

**定理 1.32** 设  $x_1$ ,  $x_2$ , …,  $x_m$  是正交向量组,则它们必线性 无关.

证 假定它们之间有线性关系

$$k_1 x_1 + k_2 x_2 + \cdots + k_m x_m = 0$$

欲证明一切  $k_i(i=1,2,\dots,m)$  都必须为零.为此,用  $x_i(i=1,2,\dots,m)$  与上式两端作内积,得到

$$k_i(x_i, x_i) = 0 \quad (i = 1, 2, \dots, m)$$

由于  $x_i \neq 0$ ,故 $(x_i, x_i) \neq 0$ ,从而  $k_i = 0$   $(i = 1, 2, \dots, m)$ .

证毕

定义 1.27 在欧氏空间  $V^n$  中,由 n 个非零向量组成的正交向量组称为  $V^n$  的正交基;由单位向量组成的正交基称为标准正交基或法正交基.

设  $x_1, x_2, \dots, x_n$  为标准正交基,

$$(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & (\mathbf{i} = j \mathbf{H}) \\ 0 & (\mathbf{i} \neq j \mathbf{H}) \end{cases}$$

定理 1.33 对于欧氏空间  $V^n$  的任一基  $x_1, x_2, \dots, x_n$ ,都可找到一个标准正交基  $y_1, y_2, \dots, y_n$ . 换言之,任一非零欧氏空间都有正交基和标准正交基.

定理 1.33 对于欧氏空间  $V^n$  的任一基  $x_1, x_2, \dots, x_n$ ,都可找到一个标准正交基  $y_1, y_2, \dots, y_n$ . 换言之,任一非零欧氏空间都有正交基和标准正交基.

证 应用下面论述的关于向量组的 Schmidt 正交化方法(或过程),给出定理的构造性证明.为此取  $y_1' = x_1$ ,作为所求正交基中的第一个向量.

定理 1.33 对于欧氏空间  $V^n$  的任一基  $x_1$ ,  $x_2$ , …,  $x_n$ ,都可找到一个标准正交基  $y_1$ ,  $y_2$ , …,  $y_n$ .换言之,任一非零欧氏空间都有正交基和标准正交基.

$$egin{aligned} oldsymbol{y}_1' &= oldsymbol{x}_1 \ oldsymbol{\Xi} & oldsymbol{\varphi}_2' &= oldsymbol{x}_2 + k oldsymbol{y}_1' \end{aligned}$$

由正交条件 $(y_2', y_1') = 0$ 来决定待定常数 k.

定理 1.33 对于欧氏空间  $V^n$  的任一基  $x_1, x_2, \dots, x_n$ ,都可找到一个标准正交基  $y_1, y_2, \dots, y_n$ . 换言之,任一非零欧氏空间都有正交基和标准正交基.

$$egin{aligned} oldsymbol{y}_1' &= oldsymbol{x}_1 \ oldsymbol{\mathfrak{p}}_2' &= oldsymbol{x}_2 + k oldsymbol{y}_1' \end{aligned}$$

由正交条件 $(y_2', y_1') = 0$ 来决定待定常数 k.

$$(x_2 + ky_1', y_1') = (x_2, y_1') + k(y_1', y_1') = 0$$

$$k = -\frac{(x_2, y_1')}{(y_1', y_1')}$$

得

定理 1.33 对于欧氏空间  $V^n$  的任一基  $x_1, x_2, \dots, x_n$ ,都可找到一个标准正交基  $y_1, y_2, \dots, y_n$ . 换言之,任一非零欧氏空间都有正交基和标准正交基.

$$y_1' = x_1 y_2' = x_2 + ky_1'$$

$$(x_2 + ky_1', y_1') = (x_2, y_1') + k(y_1', y_1') = 0$$

$$k = -\frac{(x_2, y_1')}{(y_1', y_1')}$$

又令  $y_3' = x_3 + k_2 y_2' + k_1 y_1'$  再由正交条件 $(y_3', y_2') = 0$  及 $(y_3', y_1') = 0$  来决定出  $k_1$  和  $k_2$  为  $k_2 = -\frac{(x_3, y_2')}{(y_2', y_2')}, \quad k_1 = -\frac{(x_3, y_1')}{(y_1', y_1')}$ 

定理 1.33 对于欧氏空间  $V^n$  的任一基  $x_1, x_2, \dots, x_n$ ,都可找到一个标准正交基  $y_1, y_2, \dots, y_n$ . 换言之,任一非零欧氏空间都有正交基和标准正交基.

$$y_1' = x_1$$
  $y_2' = x_2 + ky_1'$   $y_3' = x_3 + k_2 y_2' + k_1 y_1'$ 

令 
$$\mathbf{y}'_{m+1} = \mathbf{x}_{m+1} + l_m \mathbf{y}'_m + l_{m-1} \mathbf{y}'_{m-1} + \dots + l_2 \mathbf{y}'_2 + l_1 \mathbf{y}'_1$$
 使用  $m$  个正交条件

$$(y'_{m+1}, y'_i) = 0$$
  $(i = 1, 2, \dots, m)$   
 $(x_{m+1}, y'_i) + l_i(y'_i, y'_i) = 0$   
 $l_i = -\frac{(x_{m+1}, y'_i)}{(y'_i, y'_i)}$   $(i = 1, 2, \dots, m)$ 

定理 1.33 对于欧氏空间  $V^n$  的任一基  $x_1, x_2, \dots, x_n$ ,都可找到一个标准正交基  $y_1, y_2, \dots, y_n$ . 换言之,任一非零欧氏空间都有正交基和标准正交基.

采用上述 Schmidt 正交化方法,可由已知基构造出 n 个两两正交的非零向量  $y_1'$ ,  $y_2'$ , …,  $y_n'$ . 根据定理 1.32, 知  $y_1'$ ,  $y_2'$ , …,  $y_n'$  线性无关,从而它们形成  $V^n$  的一个正交基.再以  $|y_i'|$  除  $y_i'$  (i=1,2,…,n),就得到定理所要求的标准正交基

$$y_i = \frac{1}{|y_i'|} y_i' \quad (i = 1, 2, \dots, n)$$
 证毕

例 1.33 试把向量组  $x_1 = (1, 1, 0, 0), x_2 = (1, 0, 1, 0),$  $x_3 = (-1, 0, 0, 1), x_4 = (1, -1, -1, 1)$  正交单位化.

 $x_3 = (-1, 0, 0, 1), x_4 = (1, -1, -1, 1)$  正交单位化. 先把它们正交化.使用式(1.3.18),可得  $\mathbf{v}_1' = \mathbf{x}_1 = (1, 1, 0, 0)$  $y_2' = x_2 - \frac{(x_2, y_1')}{(y_1', y_2')} y_1' = (\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, 1, 0)$  $y_3' = x_3 - \frac{(x_3, y_2')}{(y_2', y_2')} y_2' - \frac{(x_3, y_1')}{(y_2', y_2')} y_1' =$  $\left(-\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3}, 1\right)$  $y_4' = x_4 - \frac{(x_4, y_3')}{(y_2', y_2')} y_3' - \frac{(x_4, y_2')}{(y_2', y_2')} y_2' - \frac{(x_4, y_1')}{(y_2', y_2')} y_1' =$ 

(1, -1, -1, 1)

#### 再单位化,便有

$$y_{1} = \frac{1}{|y_{1}'|} y_{1}' = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0, 0\right)$$

$$y_{2} = \frac{1}{|y_{2}'|} y_{2}' = \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{-1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}}, 0\right)$$

$$y_{3} = \frac{1}{|y_{3}'|} y_{3}' = \left(-\frac{1}{\sqrt{12}}, \frac{1}{\sqrt{12}}, \frac{1}{\sqrt{12}}, \frac{3}{\sqrt{12}}\right)$$

$$y_{4} = \frac{1}{|y_{4}'|} y_{4}' = \left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

# 1.3 作业 (第五版)

1、定义: 1.28、1.29、1.30

2、定理: 1.33、1.36、1.38

3、例题: 1.33

4、习题1.3:5

# 1.3 作业 (第三版)

1、定义: 1.28、1.29、1.30

2、定理: 1.33、1.36、1.38

3、例题: 1.33

4、习题1.3:5

# 下课, 谢谢大家!