

定义 0.1

设 V 是 n 维欧式空间, A 是 V 内的一个线性变换。如果对任意 $\alpha, \beta \in V$ 都有

$$(\mathbf{A}\alpha, \mathbf{A}\beta) = (\alpha, \beta)$$

则称 A 为 V 内的一个正交变换.

对 V 内任意线性变换 A, 定义 V 内二元函数

$$f(\alpha, \beta) = (\mathbf{A}\alpha, \mathbf{A}\beta)$$

我们有 $f(\alpha,\beta)$ 是对称双线性函数。

在 V 内取定一组基 $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$, 设

$$\alpha = (\varepsilon_1, \cdots, \varepsilon_n)X, \quad \beta = (\varepsilon_1, \cdots, \varepsilon_n)Y$$

A 为正交变换 $\Leftrightarrow f(\alpha, \beta) \equiv (\alpha, \beta) \Leftrightarrow A'GA = G^a$

 ${}^{\mathrm{a}}G$ 是 $(\varepsilon_1,\cdots,\varepsilon_n)$ 的 Gram 矩阵

例题 0.1. p39 第 3 题

设 $\alpha_1, \cdots, \alpha_s$ 和 β_1, \cdots, β_s 是 n 维欧氏空间 V 中的两个向量组,证明存在一个正交变换 **A**,使

$$\mathbf{A}\alpha_i = \beta_i \quad (i = 1, 2, \cdots, s) \tag{1}$$

的充分必要条件是

$$(\alpha_i, \alpha_j) = (\beta_i, \beta_j) \quad (i, j = 1, 2, \dots, s). \tag{2}$$

证明

• 充分性: 若 $(\alpha_i, \alpha_j) = (\beta_i, \beta_j)$, $\forall i, j$, 我们不妨设 (α_i) , (β_i) 本身构成极大线性无关组,否则取其极大线性无关组即可,公式0.3保证了这两个极大线性无关组等秩。我们直接构造线性变换 **A**,将每个 α_i 对应到 β_i 。由于 (α_i) , (β_i) 是 n 维欧氏空间 V 的一个 s 维子空间 V_s 中的两组基,若有 **A** 在 V_s 上构成正交变换,则可以把 **A** 扩充到 V 上,同样构成线性变换。因此,不妨设 s=n,于是 (α_i) , (β_i) 是 n 维欧氏空间 V 中的两组基。

下面验证: A 正交.

 $\forall \alpha, \beta \in V$, 我们有分解 $\alpha = \sum_{k=1}^{n} a_k \alpha_k, \beta = \sum_{k=1}^{n} b_k \beta_k$ 。故

$$(\mathbf{A}\alpha, \mathbf{A}\beta) = (\mathbf{A}\sum_{k=1}^{n} a_k \alpha_k, \mathbf{A}\sum_{k=1}^{n} b_k \beta_k)$$
(3)

$$= \left(\sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} c_i d_j(\mathbf{A}\alpha_i, \mathbf{A}\alpha_j)\right) \tag{4}$$

$$= (\sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} c_i d_j(\beta_i, \beta_j))$$
 (5)

$$= \left(\sum_{i=1}^{n} \sum_{i=1}^{n} c_i d_j(\alpha_i, \alpha_j)\right) \tag{6}$$

$$= (\alpha, \beta), \quad \forall \alpha, \beta \in V \tag{7}$$

• 必要性: 由正交线性变换的定义可知:

$$(\beta_i, \beta_j) = (\mathbf{A}\alpha_i, \mathbf{A}\alpha_j) = (\alpha_i, \alpha_j) \tag{8}$$

1

例题 0.2. p55 第 15 题

设 **A** 是 n 维酉空间 V 内的一个线性变换。如果存在一个复系数多项式 $f(\lambda)$,使 **A** = $f(\mathbf{A}^*)$,证明在 V 内存在一组标准正交基,使 **A** 在这组基下的矩阵成对角形。

定理 0.1

设 \mathbf{A} 使 \mathbf{n} 维酉空间 \mathbf{V} 内的一个正规变换,则在 \mathbf{V} 内存在一组标准正交基,使 \mathbf{A} 在这组基下的矩阵成对 角形。

证明 根据定理0.1,只需证明 \mathbf{A} 使 \mathbf{n} 维酉空间 \mathbf{V} 内的一个正规变换即可。

因为

$$A = f(A^*), \quad A^* = f(A) \tag{9}$$

所以

$$AA^* = f(A^*)A^* = A^*f(A^*) = A^*A$$
(10)

例题 0.3. p55 第 29 题

设 V 是 n 维酉空间.

1. 设 M 是 V 的子空间。在商空间 V/M 内定义内积如下: 设 $\bar{\alpha} = \alpha + M, \bar{\beta} = \beta + M$ 。若

$$\alpha = \alpha_1 + \alpha_2 \quad (\alpha_1 \in M, \alpha_2 \in M^{\perp})$$
$$\beta = \beta_1 + \beta_2 \quad (\beta_1 \in M, \beta_2 \in M^{\perp})$$

则令 $(\bar{\alpha}, \bar{\beta}) = (\alpha_2, \beta_2)$ 。证明 V/M 关于此内积成酉空间。

2. 设 A 为 V 内的一个线性变换。证明在 V 内存在一组标准正交基,使 A 在该组基下的矩阵成上三 角形.

定义 0.2

设 V 是复数域 C 上的线性空间,如果给定一个法则,使 V 内任意两个向量 α,β 都按照这个法则对应于 C 内一个唯一确定的数,记作 (α,β) ,且满足:

1. 对任意 $k_1, k_2 \in \mathbb{C}, \alpha_1, \alpha_2, \beta \in V$, 有

$$(k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2, \beta) = k_1(\alpha_1, \beta) + k_2(\alpha_2, \beta)$$
(11)

- 2. $(\alpha, \beta) = \overline{(\beta, \alpha)}$, 因此对任意 $\alpha \in V, (\alpha, \alpha)$ 都是实数
- 3. 对任意 $\alpha \in V, (\alpha, \alpha) \geq 0$, 且 $(\alpha, \alpha) = 0 \Leftrightarrow \alpha = 0$

则称二元函数 (α,β) 为 V 内向量 α,β 的内积. 定义了这种内积的 $\mathbb C$ 上的线性空间称为酉空间.

证明

- 验证可知:
 - 1. 对任意 $k_1, k_2 \in \mathbb{C}, \alpha_1, \alpha_2, \beta \in V/M$, 有

$$(k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2, \beta) = k_1(\alpha_1, \beta) + k_2(\alpha_2, \beta)$$
(12)

- 2. $(\alpha, \beta) = \overline{(\beta, \alpha)}$, 因此对任意 $\alpha \in V/M$, (α, α) 都是实数
- 3. 对任意 $\alpha \in V/M$, $(\alpha, \alpha) \ge 0$, 且 $(\alpha, \alpha) = 0 \Leftrightarrow \alpha = 0$

• 考虑酉空间中的 Schmidt 正交化和 QR 分解, 显然得证!

例题 0.4. p39 习题 1

设 η 是 n 维欧氏空间 V 内的一个单位向量,定义 V 内一个线性变换如下:

$$\mathbf{A}\alpha = \alpha - 2(\eta, \alpha)\eta\tag{13}$$

称这样的线性变换为一个镜面反射. 证明:

- 1. A 是正交变换^a
- 2. A 是第二类的b
- 3. $A^2 = E$
- 4. 设 B 是 V 内的一个第二类正交变换,则必有

$$\mathbf{B} = \mathbf{A} \cdot \mathbf{B_1} \tag{14}$$

其中 B_1 是 V 内的一个第一类线性变换°.

^a等价于 $(\alpha, \beta) = (\mathbf{A}\alpha, \mathbf{A}\beta), \forall \alpha, \beta \in V$

bA 在任一组基下行列式为-1

 $^{c}B_{1}$ 在任一组基下行列式为 1

证明

1.

$$(\mathbf{A}\alpha, \mathbf{A}\beta) = (\alpha - 2(\eta, \alpha)\eta, \beta - 2(\eta, \beta)\eta) \tag{15}$$

$$= (\alpha, \beta - 2(\eta, \beta)\eta) - 2((\eta, \alpha)\eta, \beta - 2(\eta, \beta)\eta)$$
(16)

$$= (\alpha, \beta) - 2(\alpha, (\eta, \beta)\eta) - 2((\eta, \alpha)\eta, \beta) + 4((\eta, \alpha)\eta, (\eta, \beta)\eta)$$

$$\tag{17}$$

$$= (\alpha, \beta) - 2(\eta, \beta)(\alpha, \eta) - 2(\eta, \alpha)(\eta, \beta) + 4(\eta, \alpha)(\eta, \beta)(\eta, \eta)$$
(18)

$$= (\alpha, \beta) - 2(\eta, \beta)(\alpha, \eta) - 2(\eta, \alpha)(\eta, \beta) + 4(\eta, \alpha)(\eta, \beta)$$

$$\tag{19}$$

$$= (\alpha, \beta) \tag{20}$$

- 2. 考虑 $\langle \eta \rangle$ 的正交补空间 $\langle \eta \rangle^{\perp}$,这是 V 中的一个 n-1 维子空间,取其中一组标准正交基 $\eta_2, \eta_3, \cdots, \eta_n$,满足 $\mathbf{A}\eta_i = \eta_i 2(\eta, \eta_i)\eta_i = \eta_i$, $i = 2, 3, \cdots, n$. 与 η 拼成 V 中的一组标准正交基 $\eta, \eta_2, \eta_3, \cdots, \eta_n$, $\mathbf{A}\eta = \eta 2(\eta, \eta)\eta = -\eta$. 于是,在 $\eta, \eta_2, \eta_3, \cdots, \eta_n$ 这组基下, \mathbf{A} 的表示矩阵为 diag $\{-1, 1, 1, \cdots, 1\}$.
- 3. 任取 $\alpha \in V$

$$A^{2}\alpha = A\left(\alpha - 2\left(\eta, \alpha\right)\eta\right) \tag{21}$$

$$= (\alpha - 2(\eta, \alpha)\eta) - 2(\eta, \alpha - 2(\eta, \alpha)\eta)\eta \tag{22}$$

$$= \alpha - 2(\eta, \alpha)\eta - 2(\eta, \alpha)\eta + 4(\eta, \alpha)(\eta, \eta) \tag{23}$$

$$=\alpha$$
 (24)

(25)

所以 $\mathbf{A}^2 = \mathbf{E}$.

4. 就选取 2. 中构造的 V 中的一组标准正交基 $\eta, \eta_2, \eta_3, \dots, \eta_n$, 在这组基下, A 的表示矩阵为 diag{-1,1,1,...,1}. 记 B 的表示矩阵为 $(e_1 \ e_2 \ \dots \ e_n)$, 于是不难看出 B₁ 的表示矩阵为 $(-e_1 \ e_2 \ \dots \ e_n)$.



例题 0.5. p39 习题 2

设 V 是一个 n 维欧式空间, V 中一个正交变换 **A** 有特征值 $\lambda_0 = 1$, 且 dim $V_{\lambda_0} = n - 1$, 证明 **A** 是一个镜面反射.

证明 正交变换 **A** 的特征值要么是 1, 要么是-1. 由题意, **A** 特征值 1 的子空间维数为 n-1, 于是特征值-1 的子空间维数为 1. 选取 η 作为特征值-1 的子空间中的单位特征向量就有:

$$\mathbf{A}\alpha = \alpha - 2(\eta, \alpha)\eta, \ \forall \alpha \in V \tag{26}$$

例题 0.6. p39 习题 4

设 α, β 是欧式空间中两个不同的单位向量,证明存在一个镜面反射 **A**,使 $\mathbf{A}\alpha = \beta$.

证明 取
$$\eta = \frac{\alpha - \beta}{\sqrt{(\alpha - \beta, 2\alpha)}}$$
 即可.

例题 0.7. p39 习题 5

证明: n 维欧式空间中任一正交变换都可以表示成一系列镜面反射的乘积.

证明 记 n 维欧式空间中一个正交变换 A 在某组基 (e_1, e_2, \cdots, e_n) 下表示矩阵为

$$A = \operatorname{diag}\left\{\underbrace{1 \quad \cdots \quad 1}_{s \uparrow} \quad \underbrace{-1 \quad \cdots \quad -1}_{t \uparrow}\right\}, s + t = n \tag{27}$$

于是这组基下存在反射变换的表示矩阵 A_1,A_2,\cdots,A_t ,其中

$$A_k = \operatorname{diag} \left\{ \begin{matrix} 1 & \cdots & 1 & \underbrace{-1}_{\widehat{\#}s+k \uparrow} & 1 & \cdots & 1 \\ \end{matrix} \right\}, \quad \forall k$$
 (28)

所以

$$A = A_1 A_2 \cdots A_t \tag{29}$$

例题 0.8. p39 习题 7

设 V 是 n 维欧式空间, **A** 是第 1 题中定义的镜面反射, **B** 是 V 内一正交变换. 证明 $\mathbf{B}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{B}$ 也是 V 内一镜面反射.

证明 由于 B 是正交变换,所以 B^{-1} 也是正交变换. 先由镜面反射定义,有一个 η ,使得

$$A\alpha = \alpha - 2(\eta, \alpha)\eta \tag{30}$$

于是

$$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{B}\alpha = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{A}\left(\mathbf{B}\alpha\right) \tag{31}$$

$$= \mathbf{B}^{-1} \left[\mathbf{B} \alpha - 2 \left(\eta, \mathbf{B} \alpha \right) \eta \right] \tag{32}$$

$$= \alpha - 2(\eta, \mathbf{B}\alpha) \mathbf{B}^{-1} \eta \tag{33}$$

$$= \alpha - 2(\mathbf{B}^{-1}\eta, \alpha)(\mathbf{B}^{-1}\eta) \tag{34}$$

所以 $B^{-1}AB$ 也是 V 内一个镜面反射.



例题 0.9. p39 习题 9(1)

给定正交矩阵:

$$A = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$$
 (35)

试求一正交矩阵 T,使 $T^{-1}AT = J$ 为定理 2.1 中所指出的准对角矩阵^a,并写出 J.

a就是实正交标准型

引理 0.1

对于一个复特征值 λ ,和它对应的特征向量 ν ,有

$$A\left(\operatorname{Re}\left(v\right),\operatorname{Im}\left(v\right)\right) = \left(\operatorname{Re}\left(v\right),\operatorname{Im}\left(v\right)\right) \begin{pmatrix} \operatorname{Re}\left(\lambda\right) & -\operatorname{Im}\left(\lambda\right) \\ \operatorname{Im}\left(\lambda\right) & \operatorname{Re}\left(\lambda\right) \end{pmatrix}$$

$$(36)$$

\$

笔记 该结论按部就班地验证即可得到.

证明 经过计算可知,矩阵 A 的特征值为:

$$\lambda_1 = 1, \lambda_2 = \frac{1 + i\sqrt{3}}{2}, \lambda_3 = \frac{1 - i\sqrt{3}}{2}$$
 (37)

分别对应的特征向量为

$$v_{1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, v_{2} = \begin{pmatrix} \frac{-1-i\sqrt{3}}{2} \\ \frac{-1+i\sqrt{3}}{2} \\ 1 \end{pmatrix}, v_{3} = \begin{pmatrix} \frac{-1+i\sqrt{3}}{2} \\ \frac{-1-i\sqrt{3}}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$
(38)

于是

$$A(v_1, \operatorname{Re}(v_2), \operatorname{Im}(v_2)) = (v_1, \operatorname{Re}(v_2), \operatorname{Im}(v_2)) \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \operatorname{Re}(\lambda_2) & -\operatorname{Im}(\lambda_2) \\ & \operatorname{Im}(\lambda_2) & \operatorname{Re}(\lambda_2) \end{pmatrix}$$
(39)

即

$$A \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$
(40)

也就是说

$$T = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$
 (41)

$$J = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \tag{42}$$



例题 0.10. p39 习题 14

求正交矩阵 T, 使 T'AT 成对角形:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & -2 \\ 2 & 5 & -4 \\ -2 & -4 & 5 \end{bmatrix} \tag{43}$$

证明 计算特征向量可知:

$$T = \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{2}{\sqrt{5}} & -\frac{2}{\sqrt{5}} \\ -\frac{2}{3} & 0 & \frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{3} & \frac{1}{\sqrt{5}} & 0 \end{pmatrix}$$
(44)

例题 0.11. p39 习题 15(1)

用正交线性变数替换化下列实二次型成标准型:

$$f = x_1^2 + 2x_2^2 + 3x_3^2 - 4x_1x_2 - 4x_2x_3 \tag{45}$$

证明

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ -2 & 2 & -2 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} =: (x_1, x_2, x_3) A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$
(46)

计算可得:

$$A = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & \\ & 2 & \\ & & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} = : T'JT$$

$$(47)$$

于是

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1, x_2, x_3) T' J T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \int J T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$
(48)

所以

$$f(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} \frac{1}{3}x_1 - \frac{2}{3}x_2 + \frac{2}{3}x_3 \\ -\frac{2}{3}x_1 + \frac{1}{3}x_2 + \frac{2}{3}x_3 \\ \frac{2}{3}x_1 + \frac{2}{3}x_2 + \frac{1}{3}x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{3}x_1 - \frac{2}{3}x_2 + \frac{2}{3}x_3 \\ -\frac{2}{3}x_1 + \frac{1}{3}x_2 + \frac{2}{3}x_3 \\ \frac{2}{3}x_1 + \frac{2}{3}x_2 + \frac{1}{3}x_3 \end{pmatrix}$$
(49)

$$= 5\left(\frac{1}{3}x_1 - \frac{2}{3}x_2 + \frac{2}{3}x_3\right)^2 + 2\left(-\frac{2}{3}x_1 + \frac{1}{3}x_2 + \frac{2}{3}x_3\right)^2 - \left(\frac{2}{3}x_1 + \frac{2}{3}x_2 + \frac{1}{3}x_3\right)^2$$
 (50)

例题 0.12. p39 习题 17

设 A,B 都是 n 阶实对称矩阵,证明:存在正交矩阵 T,使 $T^{-1}AT=B$ 的充分必要条件是 A 与 B 的特征 多项式相同.



引理 0.2

任何 n 阶实对称矩阵都可以正交相似对角化.

证明 A = B 的特征多项式相同 $\Leftrightarrow A = B$ 的特征值相同 $\Leftrightarrow A = B$ 正交相似于同一个对角阵 \Leftrightarrow '存在正交矩阵 T,使 $T^{-1}AT = B$ '

例题 0.13. p39 习题 18

设 A, B 都是 n 阶实对称矩阵, A 正定. 证明: 存在一可逆矩阵 T, 使 T'AT 和 T'BT 同时成对角形.

证明 存在 $R, S \in O(n)$,s.t.

$$R'AR = \Lambda_1 \tag{51}$$

$$S'R'BRS = \Lambda_2 \tag{52}$$

取 $T = RS \in O(n)$, 则有

$$T'AT = S'\Lambda_1 S = \Lambda_1 \tag{53}$$

$$T'BT = \Lambda_2 \tag{54}$$

例题 0.14. p39 习题 19

设 A 为正定矩阵, B 为实数矩阵.

- 1. 证明:对于任意正整数 k, A^k 也正定
- 2. 如果对于某一正整数 r 有 $A^rB = BA^r$, 证明:

$$AB = BA \tag{55}$$

证明

- 1. A 正定,故实对称,显然 A^k 也实对称. 从而实对称 A 正定等价于 A 的所有特征值大于 0,显然有实对称 A^k 的所有特征值大于 0,故 A^k 正定.
- 2. 存在 n 阶可逆 P, 使得 $A = P\Lambda P^{-1}$. 于是

$$A^{r}B = BA^{r} \Leftrightarrow \left(P\Lambda P^{-1}\right)^{r}B = B\left(P\Lambda P^{-1}\right)^{r} \tag{56}$$

$$\Leftrightarrow P\Lambda^r P^{-1} B = BP\Lambda^r P^{-1} \tag{57}$$

$$\Leftrightarrow \Lambda^r \left(P^{-1} B P \right) = \left(P^{-1} B P \right) \Lambda^r \tag{58}$$

其中 $\Lambda^r = \operatorname{diag}\left\{\lambda_1^r, \lambda_2^r, \cdots, \lambda_n^r\right\}, \lambda_i > 0, \forall i.$ 设 $P^{-1}BP = \left(b_{ij}\right)_{i,i=1}^n$. 于是

$$\Lambda^{r}(P^{-1}BP) = (P^{-1}BP)\Lambda^{r} \Leftrightarrow \begin{pmatrix}
\lambda_{1}^{r}b_{11} & \lambda_{1}^{r}b_{12} & \cdots & \lambda_{1}^{r}b_{1n} \\
\lambda_{2}^{r}b_{21} & \lambda_{2}^{r}b_{22} & \cdots & \lambda_{2}^{r}b_{2n} \\
\vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\
\lambda_{n}^{r}b_{n1} & \lambda_{n}^{r}b_{n2} & \cdots & \lambda_{n}^{r}b_{nn}
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
\lambda_{1}^{r}b_{11} & \lambda_{2}^{r}b_{12} & \cdots & \lambda_{n}^{r}b_{1n} \\
\lambda_{1}^{r}b_{21} & \lambda_{2}^{r}b_{22} & \cdots & \lambda_{n}^{r}b_{2n} \\
\vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\
\lambda_{1}^{r}b_{n1} & \lambda_{2}^{r}b_{n2} & \cdots & \lambda_{n}^{r}b_{nn}
\end{pmatrix} (59)$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & \left(\lambda_1^r - \lambda_2^r\right) b_{12} & \cdots & \left(\lambda_1^r - \lambda_n^r\right) b_{1n} \\ \left(\lambda_2^r - \lambda_1^r\right) b_{21} & 0 & \cdots & \left(\lambda_2^r - \lambda_n^r\right) b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \left(\lambda_n^r - \lambda_1^r\right) b_{n1} & \left(\lambda_n^r - \lambda_2^r\right) b_{n2} & \cdots & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$(60)$$

$$\Leftrightarrow \left(\lambda_i^r - \lambda_j^r\right) b_{ij} = 0, \forall i \neq j \tag{61}$$

$$\Leftrightarrow (\lambda_i - \lambda_i) \left(\lambda_1^{r-1} + \lambda_1^{r-2} \lambda_2 + \dots + \lambda_2^{r-1} \right) b_{ij} = 0, \forall i \neq j$$
(62)

$$\Leftrightarrow (\lambda_i - \lambda_i) b_{ij} = 0, \forall i \neq j \ (\pm \mp \lambda_1^{r-1} + \lambda_1^{r-2} \lambda_2 + \dots + \lambda_2^{r-1} > 0)$$
 (63)

$$\Leftrightarrow \Lambda \left(P^{-1}BP \right) = \left(P^{-1}BP \right) \Lambda \tag{64}$$

$$\Leftrightarrow AB = BA \tag{65}$$

例题 0.15. p39 习题 22

设 A 是 n 阶实对称矩阵. 证明 A 半正定的充分必要条件是存在 n 阶实对称矩阵 B,使 $A = B^2$.

室 筆记 这是半正定矩阵开方问题。

证明 若 A 半正定,则存在正交矩阵 T,使得 $A = T' \operatorname{diag}\{\lambda_1, \lambda_2, \cdots, \lambda_n\}T$,其中 $\lambda_i \geq 0, \forall i$. 直接取 $B = T' \operatorname{diag}\{\sqrt{\lambda_1}, \sqrt{\lambda_2}, \cdots, \sqrt{\lambda_n}\}T$,验证就有 $A = B^2$.

若有 $A=B^2$, 设 B 的全部特征值为 $\lambda_i, i=1,2,\cdots,n$. 则 A 的全部特征值为 $\lambda_i^2, i=1,2,\cdots,n$.

例题 0.16. p39 习题 23

设 A 是实数域上一个 n 阶方阵,证明存在实数域上的 n 阶对称方阵 B,使得 $A'A = B^2$.

引理 0.3

实对称矩阵 A 是半正定矩阵的充要条件是存在矩阵 C, 使得 A = C'C.

证明 根据引理0.3和习题 22 立刻得到.

例题 0.17. p39 习题 24

设 **A**, **B** 是 n 维欧氏空间 V 内的两个对称变换^a. 证明: V 内存在一组标准正交基 $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \cdots, \varepsilon_n$,使 **A**, **B** 在此组基下的矩阵同时成对角形的充分必要条件是 **AB** = **BA**.

a由定理 2.2 可知,对称变换就是在某组基下的对应矩阵可以对角化

全 **笔记** 从矩阵的角度来看,这个题就是说: A,B 可同时相似对角化的充要条件是 AB = BA. 证明 若 A,B 可同时相似对角化,则存在可逆 P,使得 $P^{-1}AP = \Lambda_1, P^{-1}BP = \Lambda_2$,那显然有

$$AB = P\Lambda_1 P^{-1} P\Lambda_2 P^{-1} = P\Lambda_1 \Lambda_2 P^{-1} = P\Lambda_2 \Lambda_1 P^{-1} = P\Lambda_2 P^{-1} P\Lambda_1 P^{-1} = BA$$
(66)

B

1

若 AB = BA 且已知 A,B 都可对角化,下面证明 A,B 可同时相似对角化. 存在可逆 P,Q,使得 $P^{-1}AP = \Lambda_1,Q^{-1}BQ = \Lambda_2$,于是 $P\Lambda_1P^{-1}Q\Lambda_2Q^{-1} = AB = BA = Q\Lambda_2Q^{-1}P\Lambda_1P^{-1}$,即 $\Lambda_1P^{-1}Q\Lambda_2Q^{-1}P = P^{-1}Q\Lambda_2Q^{-1}P\Lambda_1$. 于是我们可以不妨设 A 为对角阵 $\mathrm{diag}\{\lambda_1I_{s_1},\cdots,\lambda_lI_{s_l}\}$,设 $B = (b_{ij})_{i,j=1}^n$. 类似于习题 19 中的分析可知,B 一定是这样的分块对角矩阵: $\mathrm{diag}\{B_{s_1},\cdots,B_{s_l}\}$. 于是只需证, $\forall i$, $\lambda_iI_{s_i}$ 和 B_i 可以同时相似对角化. 这显然.