

线性代数基本概念与方法: 二次型

Collection of Linear Algebra Tips:

Quadratic

王浩铭

2018 年 · 春

这篇笔记的参考资料为全国大学生数学竞赛习题, 历年考研真题, 历年西南财经大学高等代数 I 期末考试真题, 部分内容根据我的理解进行调整. 本笔记系应试技巧集锦, 其中多数定理均在 *Linear Algebra (CN)* 笔记中给出, 因此不再提供证明. 因为本人水平有限, 无法保证本文内容正确性, 这篇笔记仅供参考. 若您发现本文的错误, 请将这些错误发送到我的邮箱 wanghaoming17@163.com, 谢谢! 您可以在我的[主页](#)中浏览更多笔记.

目录

1 二次型与合同	1
1.1 确定参数	1
1.2 配方法求变换矩阵 P	2
1.3 矩阵等价、合同、相似	5
2 正定二次型的判断	5
2.1 正定的性质	5
2.2 判定具体矩阵正定	5
2.3 判定抽象矩阵正定	6

1 二次型与合同

1.1 确定参数

1. 若 A 经正交变换与 B 合同, 则 A 与 B 相似, 参数确定的方法同??节, 即

- 利用秩
- 利用特征值运算性质
- 利用特征向量构造方程组

2. 若 A 正定, 则

- 利用各阶顺序主子式大于零
- 利用所有特征值大于零 (将含参特征值按从大到小的顺序排列, 从而确定)

例 1.1. 已知 $f = 2x_1^2 + ax_3^2 + 2x_2x_3$ 经正交变换 $x = Py$ 可化为标准型 $y_1^2 + by_2^2 - y_3^2$, 求 a .

易知

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & a \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & & \\ & b & \\ & & -1 \end{bmatrix} = B$$

则 $\text{tr}(A) = \text{tr}(B)$, $|A| = |B|$, 所以 $a = 0, b = 2$.

例 1.2. 二次型 $x_1^2 + 4x_2^2 + 4x_3^2 + 2tx_1x_2 - 2x_1x_3 + 4x_2x_3$ 正定, 求 t 的范围.

易知对应的矩阵

$$A = \begin{bmatrix} 1 & t & -1 \\ t & 4 & 2 \\ -1 & 2 & 4 \end{bmatrix}$$

正定, 则顺序主子式均大于 0, 因此 $\Delta_1 = 1 > 0, \Delta_2 = \begin{vmatrix} 1 & t \\ t & 4 \end{vmatrix} = 4 - t^2 > 0$, 即 $-2 < t < 2$;

$\Delta_3 = |A| = -4t^2 - 4t + 8 > 0$, 即 $-2 < t < 1$.

因此 $-2 < t < 1$.

例 1.3. A 是 3 阶非零实对称矩阵, 且满足 $A^2 + 2A = O$, 若 $kA + E$ 是正定矩阵, 求 k .

易知 $A(A + 2E) = O$, 即 A 的特征值为 0 或 -2, 因为 A 是 3 阶非零实对称矩阵, 所以 A 的特征值不全为 0, 即存在特征值 -2, 从而 $kA + E$ 存在特征值 $1 - 2k$, 因为 $kA + E$ 正定, 所以 $1 - 2k > 0$, 即 $k < \frac{1}{2}$.

例 1.4. 已知 $x^T Ax = x_1^2 - 5x_2^2 + x_3^2 + 2ax_1x_2 + 2x_1x_3 + 2bx_2x_3$ 的秩为 2, $(2, 1, 2)^T$ 是 A 的特征向量, 那么经正交变换二次型的标准型为.

易知

$$\begin{bmatrix} 1 & a & 1 \\ a & -5 & b \\ 1 & b & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \lambda_1 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2\lambda_1 \\ 1\lambda_1 \\ 2\lambda_1 \end{bmatrix}$$

所以方程组

$$\begin{cases} 2 + a + 2 = 2\lambda_1 \\ 2a - 5 + 2b = \lambda_1 \\ 2 + b + 2 = 2\lambda_1 \end{cases}$$

解得 $a = b = 2, \lambda_1 = 3$, 因为 $r(A) = 2$, 所以 $\lambda_2 = 0$, 又因为 $tr(A) = \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = -3$, 所以 $\lambda_3 = -6$, 因为 $f = 3y_1^2 - 6y_3^2$.

1.2 配方法求变换矩阵 P

每次变换都应化为 $x \rightarrow y \rightarrow z$ 的顺序.

例 1.5 (重点). 设二次型 $f = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + 2ax_1x_2 + 2ax_1x_3 + 2ax_2x_3$, 经可逆线性变换 $x = Py$ 的 $g = y_1^2 + y_2^2 + 4y_3^2 + 2y_1y_2$.

1. 求 a

2. 求 P .

1.

因为 $g = y_1^2 + y_2^2 + 4y_3^2 + 2y_1y_2 = (y_1 + y_2)^2 + 4y_3^2$, 所以 g 的正负惯性指数为 $p = 2, q = 0$, 因此 f 的正负惯性指数为 $p = 2, q = 0$.

因为 f 的二次型矩阵为

$$A = \begin{bmatrix} 1 & a & a \\ a & 1 & a \\ a & a & 1 \end{bmatrix}$$

因此 A 的特征值为 $1 - a, 1 - a, 1 + 2a$, 因此 $1 - a > 0, 1 + 2a = 0$, 所以 $a = -\frac{1}{2}$.

2.

由配方法知

$$\begin{aligned} f &= x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - x_1x_2 - x_1x_3 - x_2x_3 \\ &= \left[x_1^2 - x_1(x_2 + x_3) + \frac{1}{4}(x_2 + x_3)^2 \right] + x_2^2 + x_3^2 - x_2x_3 - \frac{1}{4}(x_2 + x_3)^2 \\ &= \left(x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 \right)^2 + \frac{3}{4}(x_2 - x_3)^2 \end{aligned}$$

令

$$\begin{cases} y_1 = x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 \\ y_2 = \frac{\sqrt{3}}{2}x_2 + \frac{\sqrt{3}}{2}x_3 \\ y_3 = x_3 \end{cases}$$

则 $f = y_1^2 + y_2^2$, 且

$$\begin{cases} x_1 = y_1 + \frac{1}{\sqrt{3}}y_2 + y_3 \\ x_2 = \frac{2}{\sqrt{3}}y_2 + y_3 \\ x_3 = y_3 \end{cases}$$

再令

$$\begin{cases} y_1 = z_1 + z_2 \\ y_2 = 2z_3 \\ y_3 = z_2 \end{cases}$$

所以 $f = g = z_1^2 + z_2^2 + 4z_3^2 + 2z_1z_2$, 因此

$$\begin{cases} x_1 = y_1 + \frac{1}{\sqrt{3}}y_2 + y_3 = z_1 + 2z_2 + \frac{2}{\sqrt{3}}z_3 \\ x_2 = \frac{2}{\sqrt{3}}y_2 + y_3 = z_2 + \frac{4}{\sqrt{3}}z_3 \\ x_3 = y_3 = z_2 \end{cases}$$

因此 $P = \begin{bmatrix} 1 & 2 & \frac{2}{\sqrt{3}} \\ 0 & 1 & \frac{4}{\sqrt{3}} \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$.

例 1.6. 用配方法化二次型 $f = 2x_1x_2 + 4x_1x_3$ 为标准型, 写出变换矩阵 P .

令

$$\begin{cases} x_1 = y_1 + y_2 \\ x_2 = y_1 - y_2 \\ x_3 = y_3 \end{cases}$$

因此

$$\begin{aligned} f &= 2x_1x_2 + 4x_1x_3 \\ &= 2(y_1 + y_2)(y_1 - y_2) + 4(y_1 + y_2)y_3 \\ &= 2y_1^2 - 2y_2^2 + 4y_1y_3 + 4y_2y_3 \\ &= 2y_1^2 + 4y_1y_3 + 2y_3^2 - 2y_2^2 + 4y_2y_3 - 2y_3^2 \\ &= 2(y_1 + y_2)^2 - 2(y_2 - y_3)^2 \end{aligned}$$

令

$$\begin{cases} z_1 = y_1 + y_2 \\ z_2 = y_2 - y_3 \\ z_3 = y_3 \end{cases}$$

即

$$\begin{cases} y_1 = z_1 - z_3 \\ y_2 = z_2 + z_3 \\ y_3 = z_3 \end{cases}$$

因此 $f = 2z_1^2 - 2z_2^2$. 其中

$$\begin{cases} x_1 = y_1 + y_2 = z_1 + z_2 \\ x_2 = y_1 - y_2 = z_1 - z_2 - 2z_3 \\ x_3 = y_3 = z_3 \end{cases}$$

1.3 矩阵等价、合同、相似

1. A, B 同型, 则 A 与 B 等价
 $\Leftrightarrow A$ 经过初等变换得到 B
 $\Leftrightarrow PAQ = B, P, Q$ 可逆
 $\Leftrightarrow r(A) = r(B)$
2. A, B 均为 n 阶矩阵, A 与 B 相似
 \Leftrightarrow 存在可逆矩阵 P 使得 $P^{-1}AP = B$
 $\Leftrightarrow \lambda_A = \lambda_B$ 且 $r(\lambda_{A_i}E - A) = r(\lambda_{B_i}E - B)$
3. A, B 均为 n 阶矩阵, A 与 B 合同
 \Leftrightarrow 存在可逆矩阵 C 使得 $C^TAC = B$
 $\Leftrightarrow p_A = p_B, q_A = q_B$

易知: 相似 \Rightarrow 合同 \Rightarrow 等价.

2 正定二次型的判断

2.1 正定的性质

n 元二次型 $x^T Ax$ 正定的充要条件

1. $p_A = n$;
2. $\lambda_A > 0$;
3. $A \simeq E$;
4. 存在可逆矩阵 C , 使得 $A = C^T C$

n 元二次型 $x^T Ax$ 正定的必要条件

1. A 的各阶顺序主子式 Δ_i 大于零 ($|A| > 0$)

2. 若 A 为正定矩阵, 则 A^{-1}, A^*, A^k (k 为正整数) 都是正定矩阵;
3. 若 A, B 为 n 阶正定矩阵, 则 $A + B$ 为 n 阶正定矩阵;
4. 若 $A = (a_{ij})$ 为 n 阶正定矩阵, 则 $a_{ii} > 0$ (若 $A = (a_{ij})$ 为 n 阶负定矩阵, 则 $a_{ii} < 0$).

2.2 判定具体矩阵正定

判定具体矩阵是否正定首先利用正定的必要条件判断, 若均满足则利用充分条件判定, 主要利用 (1) 顺序主子式; (2) 求特征值

例 2.1. 下列矩阵中正定的是

$$A. \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 5 & 0 \\ 1 & 0 & -3 \end{bmatrix} \quad B. \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 3 & 9 & 2 \\ 4 & 2 & 6 \end{bmatrix} \quad C. \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 7 \\ 3 & 7 & 10 \end{bmatrix} \quad D. \begin{bmatrix} 2 & -2 & 0 \\ -2 & 5 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

A . 因为 $a_{33} = -3 < 0$, 所以 A 不是正定矩阵; B . 因为 $\Delta_2 = \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 9 \end{vmatrix} = 0$, 所以 B 不是正定矩阵; $C. |C| = 0$, 所以 C 不是正定矩阵; D . 因为 $\Delta_1, \Delta_2, \Delta_3 > 0$, 所以 D 是正定矩阵

2.3 判定抽象矩阵正定

第一步: 证明矩阵是实对称矩阵;

第二步: 证明正定, 主要有几种方法:

1. 利用正定的定义, 即证明 $x^T A x > 0$

若直接在 A 左右两侧乘 x 不方便求解, 则应考虑适当的可逆线性变换.

2. 利用特征值, 即证明 $\lambda_A > 0$
3. 利用惯性定理, 即证明 $A \simeq B$, 其中 B 正定
4. 证明 $A \simeq E$, 或者存在可逆矩阵 C , 使得 $A = C^T C$.

对于由 A 正定来证明 $f(A)$ (如 A 的多项式, $A^T A$ 等) 正定的常用方法由特征值法、定义法

例 2.2. 已知 A 正定, 证明 A^{-1} 正定.

因为 $(A^{-1})^T = (A^T)^{-1} = A^{-1}$, 所以 A 是对称矩阵.

法一: 利用定义

已知 A 正定, 则 A 可逆, 对 $x^T A^{-1} x$ 做坐标变换 $x = Ay$ 有

$$x^T A^{-1} x = (Ay)^T A^{-1} Ay = y^T A^T y = y^T A y$$

因为 A 可逆, 所以对于任意 $x \neq \theta$ 有 $y \neq \theta$, 从而 $x^T A^{-1} x = y^T A y > 0$, 即 A^{-1} 正定.

法二: 利用特征值

因为 A 正定, 所以 $\lambda_A > 0$, 从而 $\lambda_{A^{-1}} = \frac{1}{\lambda_A} > 0$, 所以 A^{-1} 正定.

法三: 与已知正定矩阵合同

因为 A 正定, 则 A 可逆且对称, 因此

$$A^T A^{-1} A = A^T = A$$

从而 $A^{-1} \simeq A$, 有惯性定理可知 A^{-1} 正定.

法四: 与单位阵合同

因为 A 正定, 则存在可逆矩阵 C 使得 $C^T A C = E$ 两侧取逆有

$$(C^T A C)^{-1} = C^{-1} A^{-1} (C^T)^{-1} = C^{-1} A^{-1} (C^{-1})^T = E$$

令 $(C^{-1})^T = Q$, 则 $Q^T = C^{-1}$, 所以存在可逆矩阵 Q 使得 $Q^T A^{-1} Q = E$, 因此 $A^{-1} \simeq E$, A^{-1} 正定.

例 2.3. 已知 A 正定, $A - E$ 正定, 证明 $E - A^{-1}$ 正定.

因为 $(E - A^{-1})^T = E^T - (A^{-1})^T = E - (A^T)^{-1} = E - A^{-1}$, 所以 $E - A^{-1}$ 是对称矩阵.

因为 A 正定, $A - E$ 正定, 所以 $\lambda_A > 0, \lambda_A > 1$, 所以 $\lambda_{E-A^{-1}} = 1 - \frac{1}{\lambda_A} = \frac{\lambda_A - 1}{\lambda_A} > 0$, 因此 $E - A^{-1}$ 正定.

例 2.4. 1. 设 $A - m \times n, r(A) = n$, 证明 $A^T A$ 是正定矩阵

2. 设 $A - m \times n, E - n \times n, B = \lambda E + A^T A$, 证明 $\lambda > 0$ 时 B 正定

3. 设 A 是 n 阶正定矩阵, B 是 n 阶反对称矩阵, 证明 $A - B^2$ 可逆.

1. 易证 $A^T A$ 是对称矩阵. 因为 $r(A) = n$, 所以 $Ax = \theta$ 只有零解, 即对于变换 $x = Ay$, 任意 $y \neq \theta$ 有 $x \neq \theta$, 所以

$$x^T A^T x = (Ax)^T Ax = (Ax, Ax) > 0$$

因此 $A^T A$ 正定;

2. 易证 $B = \lambda E - A^T A$ 是对称矩阵.

法一: 利用定义

$$x^T B x = x^T (\lambda E + A^T A) x = \lambda x^T x + x^T A^T A x = \lambda x^T E x + (Ax)^T A x$$

对于任意 $x \neq \theta$ 有 $\lambda x^T E x > 0, (Ax)^T A x \geq 0$, 所以 $x^T B x > 0$.

法二：利用特征值

设 μ 是 $A^T A$ 的任意特征值, 则 $A^T A x = \mu x$, 因此 $x^T A^T A x = (Ax)^T (Ax) = \mu x^T x$, 对于任意 $x \neq \theta$ 有 $(Ax)^T (Ax) \geq 0, x^T x > 0$, 所以 $\mu \geq 0$, 从而 $\lambda_B = \lambda + \lambda_{A^T A} > 0$, 从而 B 正定.

3. 因为 $B^T = -B$, 所以 $A - B^2 = A - BB = A + B^T B$, 由 2 可知 $A - B^2$ 正定.

例 2.5. A 是 3 阶对称矩阵, 证明矩阵 A 正定的充分必要条件为存在可逆矩阵 C , 使得 $A = C^T C$.

\Rightarrow

若 A 正定, 则存在可逆矩阵 P 使得 $x = Py$ 有 $x^T A x = y^T P^T A P y = d_1 y_1^2 + d_2 y_2^2 + d_3 y_3^2$, 令 $z_i = \sqrt{d_i} y_i$, 即 $y_i = \frac{1}{\sqrt{d_i}}$, 所以 $y = Qz$, 其中 $Q = \text{diag}\{\frac{1}{\sqrt{d_1}}, \frac{1}{\sqrt{d_2}}, \frac{1}{\sqrt{d_3}}\}$, 因此

$$x^T A x = y^T P^T A P y = z^T (Q^T P^T A P Q) z = z_1^2 + z_2^2 + z_3^2 > 0$$

令 $D = PQ$, $x = Dz$, 则 $D^T A D = E$, 所以 $A = (D^T)^{-1} D^{-1} = (D^{-1})^T D^{-1} \stackrel{D^{-1}=C}{=} C^T C$.

\Leftarrow

若存在可逆矩阵 C , 使得 $A = C^T C$, 则

$$A^T = (C^T C)^T = C^T (C^T)^T = C^T C = A$$

所以 A 是对称矩阵, 因为 C 可逆, 则任意 $x \neq \theta$ 有 $Cx \neq \theta$, 因此 $x^T A x = x^T C^T C x = (Cx)^T C x > 0$.
所以 A 正定.