

一、知识概要

本节为习题课，主要回顾了下 26~32 课的学习内容，并通过习题进行复习。

二. 复习

2.1 回顾知识

首先我们回顾了特征值与特征向量, $Ax = \lambda x$ 方程, 以及求特征向量的方程。并介绍了微分方程的求解。之后我们学习了特殊形式的矩阵, 从对称矩阵开始, 对称矩阵特征值永远为实数。并且总存在足够的特征向量。即使特征值重复, 特征向量也是足够的, 我们选取正交的特征向量, 将对称矩阵对角化为 $A = A^T = Q \Lambda Q^T$ 。并通过对称矩阵, 引出了正定矩阵概念。

之后我们还介绍了相似矩阵 $B = M^{-1}AM$ 。相似矩阵实际上就是在用不同的基表示同一样东西。同时, A 与 B 也具有同样的特征值。同样, 这个形式也帮助我们更加方便的计算矩阵的幂。

最后我们还介绍了 SVD 分解方式: $A = U \Sigma V^T$ 。

2.2 例题

【例 1】解方程: $\frac{du}{dt} = Au = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} u$

解:

之前介绍过通解形式:

$$u(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} x_1 + c_2 e^{\lambda_2 t} x_2 + c_3 e^{\lambda_3 t} x_3$$

首先, 我们要求解其特征值与特征向量, 然后通过 $u(0)$ 来确定这三个常数。

显然 A 是一个奇异矩阵, 于是可以得到: $\lambda_1 = 0$

令行列式:

$$|A - \lambda I| = 0$$

可以求得另外两个特征值:

$$\lambda_2 = \sqrt{2}i, \lambda_3 = -\sqrt{2}i$$

在这里先暂停继续求解。思考几个问题。

问题一：最终的稳定状态是否会趋向零？

分析：

根据特征值， $u(t)$ 的大小会保持不变，解既不发散，也并不收敛于 0。

问题二：当 t 为何值时，会有： $u(t) = u(0)$ ？

分析：

由复数的几何意义，我们可以得到其周期 T 满足等式，而我们知道， $e^0 = e^{2\pi i} = 1$ ，设 T 是一个周期，这就意味着当 $\sqrt{2}iT = 2\pi i$ 时，它就回到了 $u(0)$ 。

解得：

$$T = \sqrt{2}\pi$$

注：除了上面两个问题，这里还给出了一个结论：

当 $AA^T = A^T A$ 时，矩阵 A 具有正交的特征向量。

对称阵、反对称阵和正交阵就满足这样的条件

下面继续考虑解方程：

如何将 $u(t)$ 表示成矩阵指数的形式？

方程的解：

$$u(t) = e^{At}u(0)$$

而如果 A 可以对角化，使用 23 课学习的分解方法与结论，得到；

$$e^{At} = S e^{\Lambda t} S^{-1}$$

S 可以直接求特征向量得到，因为这里的 A 满足 $AA^T = A^T A$ ，所以求得特征向量是正交的，必然线性无关，直接写入矩阵 S 即可。而 λ 通过我们的求解已知，方程的解代入即可。

【例 2】已知一个 3×3 矩阵 A 的特征值 $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = c, \lambda_3 = 2$ ，对应特征向量：

$$x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, x_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, x_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

有以下问题：

(1) 满足什么条件时，这个矩阵 A 可以被对角化，请给出对应 c 的范围。

事实上，对于所有的 c 都可以对角化。因为这三个特征向量是相互正交的，所以这个矩阵具有三个线性无关的特征向量，可以构成 S ，可以对角化。

(2) c 取何值时，矩阵对称？

对称阵的特征值都是实数，所以 c 取实数。

(3) c 取何时，得到正定矩阵？

不可能（已经有特征值为 0）

(4) 什么时候矩阵正半定？

当 c 不小于零的时候。

(5) 可能是马尔可夫矩阵吗？

不可能；因为马尔可夫矩阵最大特征值为 1，但是这里有一个特征值大于 1。

(6) 矩阵可能是一个投影矩阵的两倍吗？

符号化这个问题，即是： $A/2$ 可能是 P 吗？

对于投影矩阵 P ，满足： $P^2 = P$ ，从特征值的角度可以推得： $\lambda^2 = \lambda$
解得：

$$\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 1$$

这里要求：

$$2P = A$$

所以取： c 为 0 或 2

【例 3】已知矩阵 A 对称且正交，回答下列问题。

(1) 它的特征值可以等于什么？

分析：

我们知道对称阵的特征值是实数，那么正交矩阵的特征值呢？事实上，正交矩阵的特征值的绝对值为 1（只改变方向，不改变大小）

证明：

• 记正交矩阵为 Q，有：

$$Qx = \lambda x$$

接下来对等式两边取长度，首先我们要知道，正交矩阵不改变向量的长度，因为如果求 Qx 的长度，即为 $x^T Q^T Qx$ ，而 $Q^T Q = I$ ，所以 $x^T Q^T Qx = x^T x$ 。所以 Q 不改变向量长度。

• 对等式两端同时取长度：

$$\|x\| = |\lambda| \|x\| \quad (\text{正交矩阵不改变长度})$$

于是证得结论，特征值绝对值为 1。

所以，该问题的答案是：-1 或者 1

(2) 这样的矩阵一定没有重特征值吗？

不一定，这个如果是 3x3 的矩阵，特征值只有两种选择，这时就有重复的特征值了。

(3) 这样的矩阵可以对角化吗？

A 有重复的特征值，但是任何对称矩阵和任何正交矩阵都可以对角化。不仅如此，还可以选择正交的特征向量构成它们的正交阵 Q。

(4) 这样的矩阵可逆吗？

可逆，因为 (1) 中证明了，正交矩阵特征值不可能是 0。

(5) 证明： $\frac{1}{2}(A+I)$ 是一个投影矩阵。

方法一：

逐一验证投影矩阵的性质 ($P^T=P$, $P^2=P$)

首先验证第一个性质： $\frac{1}{2}(A+I)$ 显然是对称阵。

其外验证第二个性质：

$$P^2 = \frac{1}{4}(A^2 + 2A + I)$$

而 A 是对称矩阵，且是正交矩阵，所以：

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

得到：

$$A^2 = AA^{-1} = I$$

代入上式 P^2 ：

$$P^2 = \frac{1}{4}(A^2 + 2A + I) = \frac{1}{2}(A + I) = P$$

满足性质二，故其为投影矩阵。

方法二：从特征值的角度考虑：

$\frac{1}{2}(A+I)$ 的特征值为： $(-1+1)/2$ 和 $(1+1)/2$ 。即为 0 和 1，且 A 对称，故为投影矩阵。

三. 学习感悟

这一章是对特征值。特征向量的深入讨论。延伸了正定矩阵与对称矩阵的概念。并介绍了相似矩阵与 SVD 分解。这些内容是这门课程的最后一部分。之后只剩下一课需要讨论：左右逆与伪逆。