

## Lecture 29

### 一、正定矩阵的补充

#### 1. 正定矩阵的逆

若矩阵  $A$  是正定矩阵, 则  $A$  的逆也一定是正定矩阵,  $A^{-1}$  的特征值等于  $A$  的特征值的倒数, 也一定是正数。

#### 2. $A$ 、 $B$ 均为正定矩阵, $A+B$ ?

因为  $A$ 、 $B$  为正定矩阵, 有  $x^T A x > 0$ 、 $x^T B x > 0$ , 可以推出  $x^T (A+B) x > 0$ 。

#### 3. 假设 $A_{m \times n}$ , $A^T A$

之前投影的知识可知,  $A^T A$  是对称的方阵,  $x^T A^T A x = (Ax)^T (Ax)$ , 相当于  $Ax$  的模, 所以有  $x^T A^T A x = (Ax)^T (Ax) \geq 0$ , 若保证  $A$  的零空间中只有  $0$  向量, 即  $A$  的各列线性无关,  $\text{rank}(A)=n$ , 即可说明  $A^T A$  是正定矩阵。

#### 4. 在矩阵数值计算中, 正定矩阵消元不需要进行“行交换”操作, 也不必担心主元过小或为零, 它们是容易计算的矩阵。

### 二、相似矩阵

#### 1. 定义

若矩阵  $A$  与  $B$  相似, 则存在某可逆矩阵, 满足  $B=M^{-1}AM$  时, 称  $A$  与  $B$  互为相似矩阵

在对角化中, 学习过  $\Lambda = S^{-1}AS$ , 则  $A$  与  $\Lambda$  相似

例 1:

$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ , 计算对角阵为  $\Lambda = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ , 取  $M = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ , 则有:

$$B = M^{-1}AM = \begin{bmatrix} 1 & -4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & -15 \\ 1 & -6 \end{bmatrix}$$

称  $A$ 、 $B$ 、 $\Lambda$  均为相似矩阵, 计算  $A$ 、 $B$ 、 $\Lambda$  的特征值, 发现均为 3、1, 即相似矩阵有相同的特征值。

在这个例子中, 有特征值 3、1 的这一族矩阵都是相似矩阵, 如  $\begin{bmatrix} 3 & 7 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ , 其中最特殊的就是  $\Lambda$ 。

对于相似矩阵来说, 特征值相同, 特征向量的数目一定相同。

#### 2. 证明

$$\begin{aligned} Ax &= \lambda x \\ \Rightarrow AMM^{-1}x &= \lambda x \\ \Rightarrow M^{-1}AMM^{-1}x &= \lambda M^{-1}x \\ \Rightarrow M^{-1}AMM^{-1}x &= \lambda M^{-1}x \\ \Rightarrow BM^{-1}x &= \lambda M^{-1}x \end{aligned}$$

可以将  $BM^{-1}x = \lambda M^{-1}x$  看做是特征值为  $\lambda$ , 特征向量为  $M^{-1}x$

#### 3. 特征值重复

令  $\lambda_1 = \lambda_2 = 4$ , 具有这样的特征值的具有为:  $\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$ 、 $\begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$ 。其中  $\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$  只与自己相似:  $M^{-1} \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix} M = 4I = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$ , 所以  $\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$ 、 $\begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$  并不相似, 将这一族矩阵分为两类,  $\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$  自己为一类, 其余的为一类, 其中  $\begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$  为最“好”的矩阵, 称为若尔当形。

### 三、若尔当标准型

我们在看一个例子： $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ ，计算出矩阵 A 的特征值为四个 0，矩阵的秩为

2，所以无关的特征向量的个数为 2。矩阵  $B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ ，同样四个特征值均为 0，

无关的特征向量的个数为 2，从特征值和特征向量看 A 与 B 矩阵相似，其实不然。

若尔当认为第一个矩阵是由一个  $3 \times 3$  的块与一个  $1 \times 1$  的块组成的： $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ ，

而第二个矩阵由由一个  $2 \times 2$  的块与一个  $2 \times 2$  的块组成的： $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ ，其中这些分

块称为若尔当块，只有当分块大小相同时，两个矩阵才可以认为相似。

若尔当块的定义形为： $J_i = \begin{bmatrix} \lambda_i & 1 & & \\ & \lambda_i & 1 & \\ & & \lambda_i & \\ \vdots & & & \ddots & \\ & & & & \lambda_i \end{bmatrix}$ ，对角线行均为同一个数，仅有一个特

征向量。所以每一个矩阵 A 都相似一个若尔当矩阵  $J = \begin{bmatrix} J_1 & & & \\ & J_2 & & \\ & & J_3 & \\ & & & \ddots \\ & & & & J_d \end{bmatrix}$ 。若尔当

块的个数就是特征值的个数。

对于一个“好”矩阵，n 阶矩阵有 n 个不同的特征值，可以对角化，若尔当矩阵就是  $\Lambda$ ，n 个特征向量，n 个若尔当块。