❤ 行列式

② 二元线性方程组的求解: $egin{cases} a_{11}x_1+a_{12}x_2=b_1\ a_{21}x_1+a_{22}x_2=b_2 \end{cases}$ $(a_{11}a_{22}-a_{12}a_{21})x_1=b_1a_{22}-a_{12}b_2$ $(a_{11}a_{22}-a_{12}a_{21})x_2=a_{11}b_2-b_1a_{21} \end{cases}$

$$x_{1} = \frac{b_{1}a_{22} - a_{12}b_{2}}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \qquad x_{2} = \frac{a_{11}b_{2} - b_{1}a_{21}}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}}$$

❤ 行列式

❷ 看起来好像有些规律呀

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{cases} \longrightarrow \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} \longrightarrow \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix}$$

$$D = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$
 其中 a_{ij} ($i = 1, 2; j = 1, 2$) 称为元素。
i代表行标,j代表列标。

✅ 三阶行列式

❷ 二阶看起来挺容易就算出来了,三阶的呢?

主对角线
$$a_{11}$$
 a_{12} a_{23} a_{2

❤ 行列式

$$D = 1 \times 2 \times (-2) + 2 \times 1 \times (-3) + (-4) \times (-2) \times 4$$

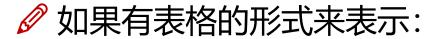
$$-1 \times 1 \times 4 - 2 \times (-2) \times (-2) - (-4) \times 2 \times (-3)$$

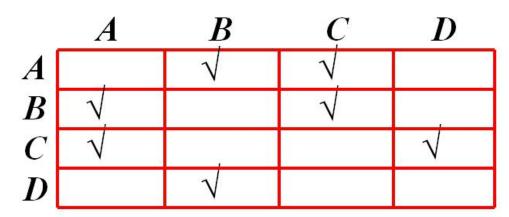
$$= -4 - 6 + 32 - 4 - 8 - 24$$

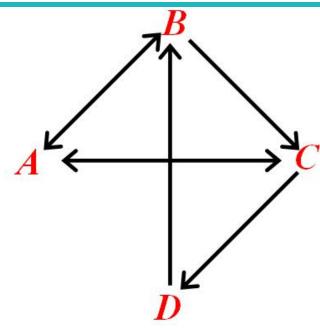
$$= -14.$$

❤ 矩阵和数据之间的关系。

Ø A B C D代表四座城市,它们之间可通行的关系:
▲







0	1	1	0
1	0	1	0
1	0	0	1
0	1	0	0

❤ 行列式与矩阵的区别

行列式	矩阵			
$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}$ $= \sum_{p_1 p_2 \cdots p_n} (-1)^{t(p_1 p_2 \cdots p_n)} a_{1p_1} a_{2p_2} \cdots a_{np_n}$	$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{m1} & a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$			
■行数等于列数 ■共有n ² 个元素	■行数不等于列数 ■共有m×n个元素 ■本质上就是一个数表			

✓ 何为矩阵?

∅ 输入的数据就是矩阵,对数据做任何的操作都是矩阵的操作了。

	Α	В	С	D	(80	75	75	
1	80	75	75	78	98	75 70 75	85	
2	98	70	85	84	90	75	90	
3	90	75	90	90	88	70	82	
4	88	70	82	80				

❤ 矩阵的组成

 \emptyset 矩阵是由行和列来组成的: A =

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \longrightarrow \hat{\mathfrak{A}} \xrightarrow{\mathfrak{A}} \hat{\mathfrak{A}}$$

第一列 第二列

✅ 方阵是什么

♂ 行和列一样就是方阵啦,一般叫做n阶方阵。

$$A = A_{n \times n} = A_{n} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & & & \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix} = (a_{ij})_{n \times n}$$

❤ 几种特别的东东

Ø		上三角	下三角矩				
	$\left(a_{11}\right)$	a_{12}	•••	a_{1n}	(a_{11})	0	•
	0	a_{22}	•••	a_{2n}	a_{21}	a_{22}	•
	:	:	•	:	:	:	
	0	0	•••	a_{nn}	a_{n1}	a_{n2}	•

❤ 几种特别的东东

∅ 对角阵

 $\begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{pmatrix}$

单位矩阵

 $\begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$

✓ 同型矩阵和矩阵相等是一个事吗?

Ø 两个矩阵行列数相同的时候称为同型矩阵 $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 5 & 6 \\ 3 & 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 14 & 3 \\ 8 & 4 \\ 3 & 9 \end{pmatrix}$

∅ 在同型的前提下,并且各个元素相等,这就是矩阵相等了:

$$a_{ij} = b_{ij} (i = 1, 2, \dots, m; j = 1, 2, \dots, n)$$

❤ 矩阵基本运算

Ø 有两个m*n的矩阵 $A = (a_{ij}), B = (b_{ij})$

が加減法:
$$A + B = \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2n} + b_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} + b_{m1} & a_{m2} + b_{m2} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{pmatrix}$$

✅ 矩阵基本运算

∅ 数乘运算,数λ与矩阵A的乘积

$$\lambda A = A\lambda = \begin{pmatrix} \lambda a_{11} & \lambda a_{12} & \cdots & \lambda a_{1n} \\ \lambda a_{21} & \lambda a_{22} & \cdots & \lambda a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \lambda a_{m1} & \lambda a_{m2} & \cdots & \lambda a_{mn} \end{pmatrix}$$

✅ 矩阵的乘法

Ø两个商场,三种电视机,求销售额? (A的列数和B的行数要相等)

$$A = \begin{pmatrix} 12 & 8 & 10 \\ 14 & 9 & 6 \end{pmatrix}$$
百佳
 \mathbb{K} 康 创 维
$$B = \begin{pmatrix} 2.5 \\ 3 \\ 3.5 \end{pmatrix}$$
 快虹
 \mathbb{K} 康 创 维

$$C = AB = \begin{pmatrix} 12 & 8 & 10 \\ 14 & 9 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2.5 \\ 3 \\ 3.5 \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} 12 \times 2.5 + 8 \times 3 + 10 \times 3.5 \\ 14 \times 2.5 + 9 \times 3 + 6 \times 3.5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 89 \\ 83 \end{pmatrix}$$

❤ 乘法没有交换律

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 4 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} B = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ -3 & -6 \end{pmatrix} \quad AB = \begin{pmatrix} -16 & -32 \\ 8 & 16 \end{pmatrix} \quad BA = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(AB)C = A(BC)$$

$$\lambda(AB) = (\lambda A)B = A(\lambda B)$$

② 但是可以这么玩:

$$A(B+C) = AB + AC$$
$$(B+C)A = BA + CA$$

✓ 方程该怎么玩? A为系数矩阵, X是未知数矩阵, B是常数矩阵。

$$AX = b \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad b = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

❤ 矩阵转置

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

② 公式由来了:
$$\frac{(A+B)^T = A^T + B^T}{(\lambda A)^T = \lambda A^T}$$

$$(AB)^T = B^T A^T \implies (A_1 A_2 \cdots A_n)^T = A_n^T \cdots A_2^T A_1^T$$

❤ 对称矩阵

Ø 如果满足 $A^T = A$ 那么A就是对阵矩阵。

$$a_{ij} = a_{ji} \iff \begin{pmatrix} 10 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} -3 & 2 & -4 \\ 2 & 0 & 7 \\ -4 & 7 & 5 \end{pmatrix}$$

✅ 逆矩阵

Ø A为n阶方阵,如果存在n阶方阵B,使得:AB=BA=I(单位阵)

记作: $B = A^{-1}$

性质 (可逆前提) :
$$(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$$

$$(A^{-1})^{-1} = A$$

$$(\lambda A)^{-1} = \frac{1}{\lambda} A^{-1}$$

$$(AB)^{-1} = B^{-1} A^{-1}$$

矩阵的秩

於 对于一个S*N的矩阵:
$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{s1} & a_{s2} & \cdots & a_{sn} \end{bmatrix}$$

∅ 矩阵A的每一行可以看作一个N维向量: $\alpha_i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in}), i = 1, 2, \dots, s$

$$\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_s$$
 叫作A的行向量

 $egin{aligned} &lpha_1,lpha_2,\cdots,lpha_s & \mathrm{叫作A的行向量} \ & extcolor{pm} &$

矩阵的秩

$$\alpha_1 = (1, 1, 3, 1), \ \alpha_2 = (0, 2, -1, 4),$$
 $\alpha_3 = (0, 0, 0, 5), \ \alpha_4 = (0, 0, 0, 0).$

分 秩表示什么呢?

 分 行向量组:

$$\alpha_1 = (1, 1, 3, 1), \ \alpha_2 = (0, 2, -1, 4),$$
 $\alpha_3 = (0, 0, 0, 5), \ \alpha_4 = (0, 0, 0, 0).$
 $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

② 求其极大线性无关组假设有: $k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + k_3\alpha_4 = 0$

$$\begin{cases} k_1=0\,,\\ k_1+2k_2=0\,,\\ 3k_1-k_2=0\,,\\ k_1+4k_2+5k_3=0 \end{cases}$$
解得: $k_1=k_2=k_3=0$ 即: α_1 , α_2 , α_3 线性无关

≫ 矩阵的秩

❷ 由于含有零向量,比线性相关。

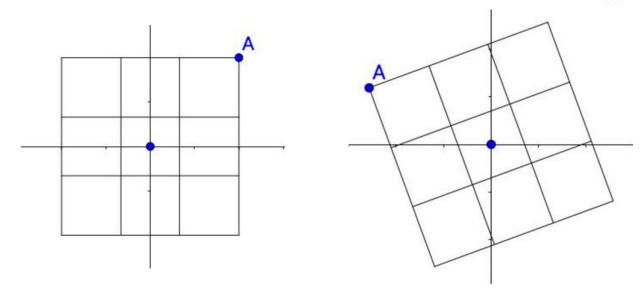
所以向量组: α_1 , α_2 , α_3 , α_4 的秩为3

Ø 对于列向量组同理可得: $\beta_3 = \frac{7}{2}\beta_1 - \frac{1}{2}\beta_2 + 0\beta_4$ 但 β_1 , β_2 , β_4 线性无关 所以向量组: β_1 , β_2 , β_3 , β_4 的秩为3

∅ 矩阵的行秩=列秩

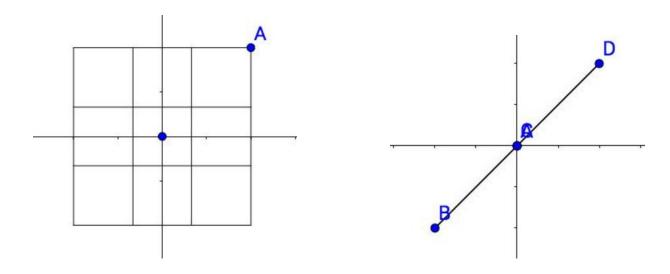
❤ 秩该怎么理解

 ${
m 0}$ 可以对二维图形进行旋转,比如用旋转矩阵: ${\cos(\theta) - \sin(\theta) \brack \sin(\theta) - \cos(\theta)}$



❷ 变换后依然是二维的,所以旋转矩阵的秩为2

❤ 秩该怎么理解



∅ 变换后是一维的, 所以矩阵的秩为1

❤ 秩该怎么理解

∅ 矩阵中最大不相关向量的个数就是秩了。

比如咱们家中有很多张照片(N),但是一家只有三口(R),我们就把R当做矩阵的秩。





✅ 向量的内积

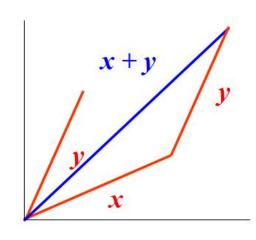
$$② 设有n维向量: x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix},$$

Ø [x,y] = x1 y1 + x2 y2 + ... + xn yn, 此时我们就把[x,y]叫做向量的内积。

✅ 向量的长度

Ø n维向量x的长度:
$$\|x\| = \sqrt{[x,x]} = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2} \ge 0$$

② 三角不等式: || x + y || ≤ || x || + || y ||



✅ 向量的正交

两两正交的非零向量组成的向量组成为正交向量组。

 \emptyset 若 $a_1, a_2, ..., a_r$ 是两两正交的非零向量,则 $a_1, a_2, ..., a_r$ 线性无关。

例: 已知3 维向量空间 R^3 中两个向量 $a_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $a_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

正交,试求一个非零向量 a_3 ,使 a_1 , a_2 , a_3 两两正交.

✓ 向量的正交

显然 $a_1 \perp a_2$.

设
$$a_3=(x_1,x_2,x_3)^{\mathrm{T}}$$
,若 $a_1\perp a_3$, $a_2\perp a_3$,则
$$[a_1,a_3]=a_1^{\mathrm{T}}\,a_3=x_1+x_2+x_3=0$$

$$[a_2,a_3]=a_2^{\mathrm{T}}\,a_3=x_1-2\,x_2+x_3=0$$

$$Ax = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

✓ 向量的正交

$$Ax = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}^r \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -3 & 0 \end{pmatrix}^r \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}^r \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases}
x_1 = -x_3 \\
x_2 = 0
\end{cases}$$

从而有基础解系
$$\begin{pmatrix} -1\\0\\1 \end{pmatrix}$$
, 令 $a_3 = \begin{pmatrix} -1\\0\\1 \end{pmatrix}$.

✓ 规范正交基

n 维向量 $e_1, e_2, ..., e_r$ 是向量空间 $V \subset \mathbb{R}^n$ 中的向量,满足

- ✓ $e_1, e_2, ..., e_r$ 是向量空间 V中的一个基;
- \checkmark $e_1, e_2, ..., e_r$ 两两正交;
- ✓ $e_1, e_2, ..., e_r$ 都是单位向量,

则称 $e_1, e_2, ..., e_r$ 是V的一个规范正交基.

$$e_{1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, e_{2} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, e_{3} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e_{4} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{\note} \quad R^{4} \text{ in } - \text{\uparrow} \text{\note} \text{ in } \text{\note} \text{ in$$