

28. 正定矩阵和最小值

1. 正定矩阵

判断一个方阵是否为正定矩阵，有关条件在引入正定性的时候就给了。那么对于一个 2 阶矩阵 A ：

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

该方阵正定的等价条件为：

1. $\lambda_1 > 0, \lambda_2 > 0$
2. $a > 0, ad - bc > 0$
3. $a > 0, \frac{ac - b^2}{a} > 0$

第二条和第三条看起来差不多，但是 2 应用的是主子式，而 3 使用了主元-特征值关系判断。

那么还有没有其他的判定条件呢？

这里给出一个矩阵 A ：

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 6 & 18 \end{bmatrix}$$

（当矩阵右下角是 18，此时行列式为 0 的时候，矩阵称作半正定矩阵。特征值为 20 和 0。）

2. 二次型

奇思妙想地构造这样一个式子：

$$x^T A x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 6 & 18 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 2x_1^2 + 18x_2^2 + 12x_1x_2 = 2(x_1 + 3x_2)^2$$

看着最后一个等号右边的结构。线性代数从开始到现在，主要描述线性系统。即使出现了矩阵幂，那最终也还是线性代数的表示。

而这里出现了未知数的幂，可见这是非线性的，甚至一点线性部分都没有。

我们现在来看这个多项式的结果。由于被写成了多项式形式，然后这个式子是一个平方项。因此对于任意 x_1, x_2 恒为非负。

现在假设只变化右下角的元素。

试想，如果右下角的元素不是 18，而是 19，那么肯定得到的 多项式恒为正。

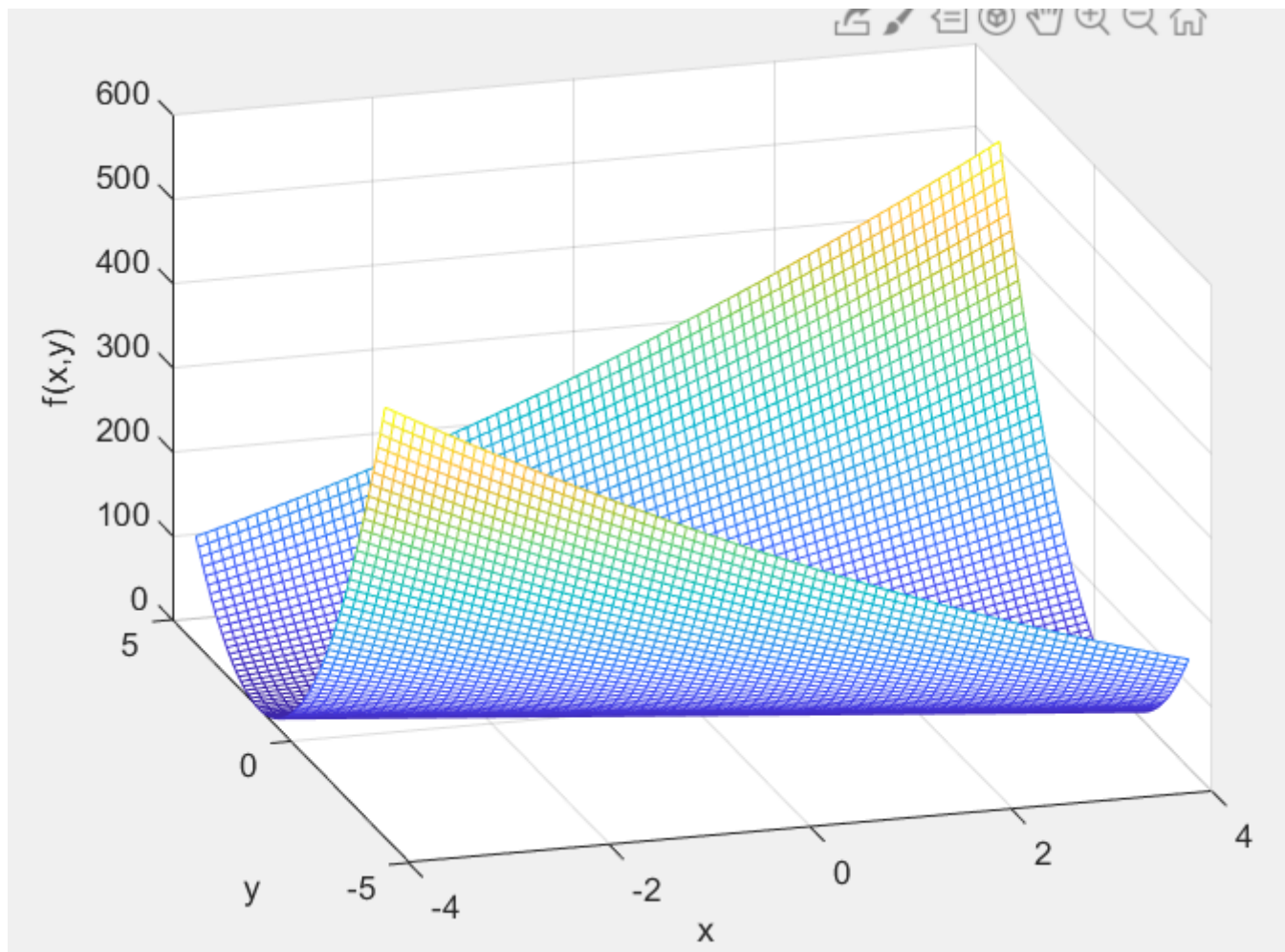
如果右下角元素是 17，那么多项式的正负性不确定。

如果连左上角的元素都可以发生改变，那么我甚至可以通过 某些操作，使得多项式恒为负。

3. 图像

对于矩阵通过上述转化变成的多项式，可以画出相关图像：

```
[x,y] = meshgrid(-4:0.1:4);  
  
z = 2 * x .* x + 12 * x .* y + 18 * y .* y;  
mesh(x,y,z),xlabel('x'),ylabel('y'),zlabel('f(x,y)')  
grid on
```

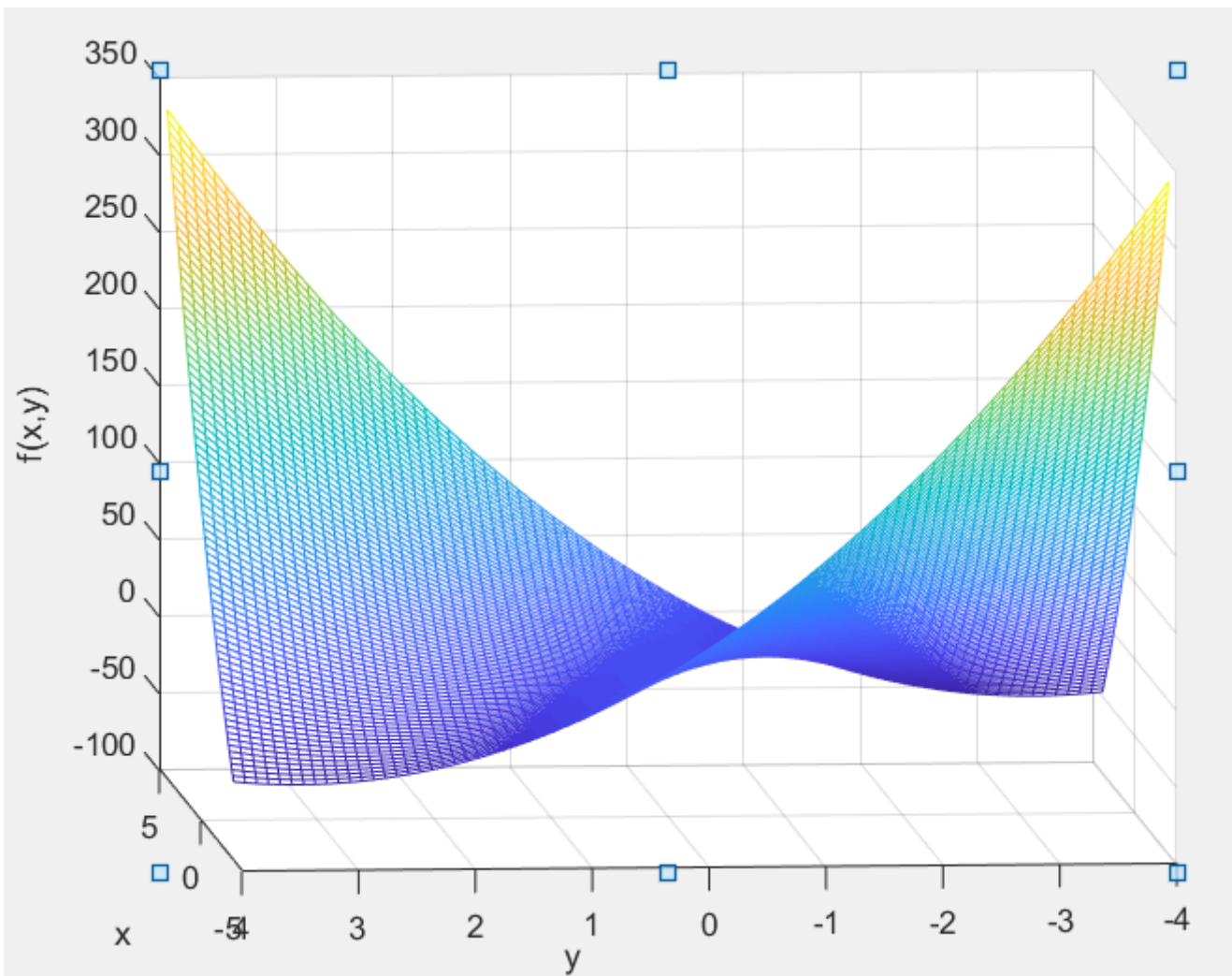


可以看出的确在最有可能为负的地方，图像都表现为非负。

然后如果将右下数字从 18 改为 7。

```
[x,y] = meshgrid(-4:0.1:4);

z = 2 * x .* x + 12 * x .* y + 7 * y .* y;
mesh(x,y,z),xlabel('x'),ylabel('y'),zlabel('f(x,y)')
grid on
```



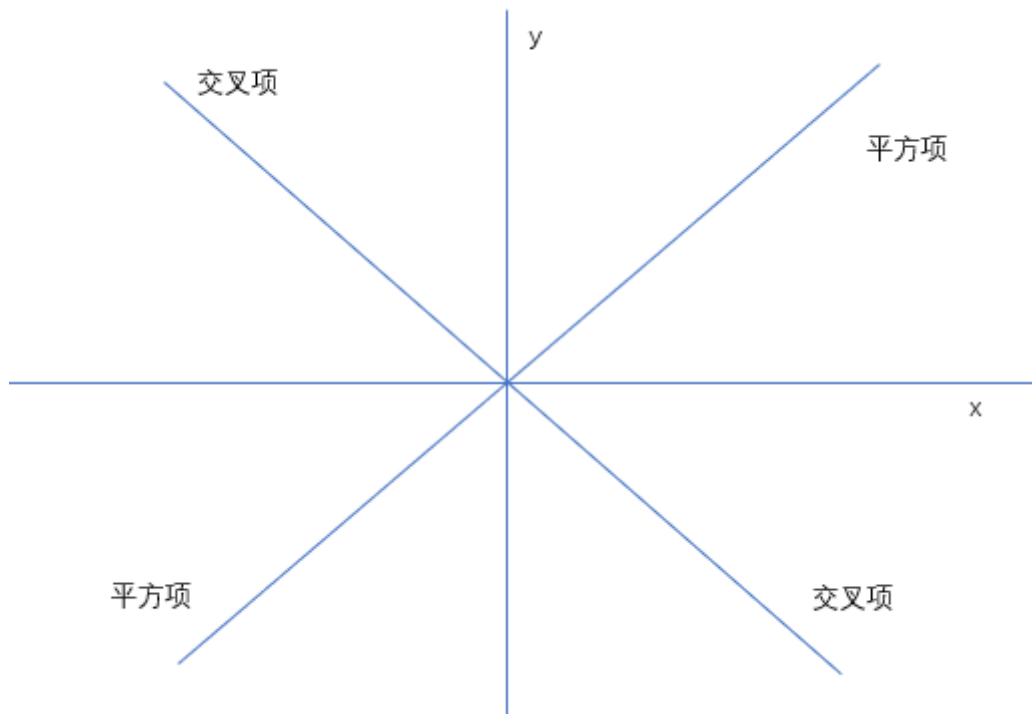
（马鞍面，原点为鞍点 —— 某个方向的最大值，同时是另外某个方向的最小值）

这么看起来马鞍面好像就是把前面非负的图像，沿与 **增长最迅速 垂直** 的方向，将函数图像往下弯折。

而这就表明了函数表达式中的 **交叉项**。

如果我把交叉项减小，那么函数图像就向上弯曲。

（进而水平 xOy 切面由 **双曲线** 变为 **椭圆**）



那对于矩阵而言，数值的正负就被类比为矩阵的正定性。

对于一个多项式： $f(x, y) = 2x^2 + 12xy + 20y^2$ ，如果其可以写作一个正平方项（或是再加上一个非负数），那么其就是恒为非负的。

$$f(x, y) = 2x^2 + 12xy + 20y^2 = 2(x + 3y)^2 + 2y^2$$

（如果没有后面的 $2y^2$ ，那么函数图像在 $x = -3y$ 上都为 0，但由于加上这样一项，所以只有在原点处非负）

上面说过，如果把一个图像水平切割，其剖面的形状可能是个双曲线，可能是个椭圆。

那么现在要说，在具有鞍点的情况下，切割得到的是双曲线；

而在极小值情况下，切割得到的是椭圆。

4. 极小值

看向马鞍面或抛物面，前者有鞍点，而后者有极小值点。在高数当中，为了判定一个函数图像中某点是否为极大 / 极小值点。

首先，导数为 0，是必然需要的。但是这不能确定一个点究竟是极大值还是极小值。

所以其次，还需要判断那一点的二阶导数的正负性。

如果在某一点函数取得极小值，那么：

$$\frac{du}{dx} = 0, \quad \frac{d^2u}{dx^2} > 0$$

再回顾例子中的矩阵 A :

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 6 & 20 \end{bmatrix}$$

我们计算二次型函数的各种二阶导数:

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f_{xx} = 2 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = f_{xy} = f_{yx} = 6 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = f_{yy} = 20 \end{cases}$$

发现这些数字和矩阵中的各个元素刚好对应相同: (那是因为本来就是这么算出来的, 虽然意义不同, 但是计算过程却差不多)

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 6 & 20 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{xy} & f_{yy} \end{bmatrix}$$

假使我要一矩阵表现正定性。

所以应该有以下式子 (**1 阶**, **2 阶主子式**分别 > 0):

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f_{xx} > 0 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} - \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \right)^2 = f_{xx} f_{yy} - f_{xy}^2 > 0 \end{cases}$$

这个其实就是多元函数中, 取得极小值的条件。

那么也就是说, 若有最小值, 必定在原点处取得。

于是就从 **二阶导数与极小值** 的关系角度, 论证了 **正定性** 与 **函数图像** 的关系。

5. 高斯消元法 - 二次型配方法

重新回顾高斯消元法, 对于一个矩阵 A :

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 6 & 20 \end{bmatrix}$$

如果进行高斯消元，我们不妨令第一行不变，第一列主元就为 2。
那么第二行主元要被计算出，必须要消去左下角的 6。

$$r_2 - 3r_1: \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

从得到的上三角阵，可以看出第二列的主元也是 2。

由 LU 分解，我们知道原矩阵必定可以被分解为 上三角阵左乘下三角阵：

$$A = LU = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

对应多项式 $f(x, y) = 2x^2 + 12xy + 20y^2 = 2(x + 3y)^2 + 2y^2$ 观察，好像：

1. 多项式平方项外面的系数，就是主元；
2. 多项式平方项里面的系数，就是消元的倍数因子。

对于每一个二次型，都可以通过配方，写成一组仅仅由平方项组成的多项式。

（这就是将 普通二次型 化为 标准型 的过程）

其中 n 个未知数的二次型，配方后可以表示为：

$$f = a_n(x_n + b_{n2}x_{n-1} + \cdots + b_{nn}x_1)^2 + a_{n-1}(x_{n-1} + b_{(n-1)3}x_{n-2} + \cdots + b_{(n-1)n}x_1)^2 + \cdots$$

$$f = \sum_{i=1}^n a_i \left(x_i + \sum_{j=1}^{n-1} b_{(n+1-i)(n+1-j)} x_j \right)^2$$

这里， a_i 就是主元， $b_{(n+1-i)(n+1-j)}$ 就是 $\frac{n(n-1)}{2}$ 个消元系数。

（ $\frac{n(n-1)}{2}$ 是 n 阶下三角阵除对角元之外的元素个数）

6. 三阶例子

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

这个矩阵对应的二次型是： $f = 2x_1^2 + 2x_2^2 + 2x_3^2 - 2x_1x_2 - 2x_2x_3$

计算这个矩阵的 3 个主子式：

$$\begin{cases} D_1 = 2 \\ D_2 = 3 \\ D_3 = 4 \end{cases}$$

3 个主子式都大于 0，那么本矩阵一定是一个正定矩阵。

如果假设第一列的主元 *Pivot* 就是 2，那么依据 主元-行列式 的关系：

$$\begin{cases} Pivot_1 = 2 \\ Pivot_2 = \frac{3}{2} \\ Pivot_3 = \frac{4}{3} \end{cases}$$