

Lecture 28. Similar Matrices & Jordan Form.

1. Overview

Even More Important.

2. 正定矩阵

若矩阵 A 满足对任意向量 x 有 $x^T A x > 0$, 则称 A 为正定矩阵。通过入, pivot, 行列式的办法来判断正定性。

那么, 正定矩阵从何而来呢?

正定矩阵来自于 Least Square. 有大量的实际问题用到 rectangular matrices, 而 Least Square 中用到了 $A^T A$, 它是正定矩阵。
(正数)

如果一个对称矩阵 A 是正定的, A^{-1} 也是正定的, 逆矩阵的特征值是原矩阵特征值的倒数。

证明①: $\because A$ 是 positive definite ①

$\therefore A$ 是 symmetric, $A^T = A$

$\therefore (A^{-1})^T = (A^T)^{-1} = A^{-1}$

$\therefore A^{-1}$ 也是 symmetric.

如果 A^{-1} 正定, 则 $x^T A^{-1} x > 0, x \neq 0$.

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

$$= x^T (A^{-1})^T A \cdot A^{-1} x$$

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

$$A^{-1} x \neq 0$$

$$\therefore x^T A^{-1} x > 0$$

A^{-1} 正定。

证明② Suppose λ 是 A 的一个特征值, x 是

对应的特征向量, $Ax = \lambda x$.

同时乘 A^{-1} 得 $A^T A x = \lambda A^{-1} x \Rightarrow x = \lambda A^{-1} x$.

$$\therefore A^{-1} x = \frac{1}{\lambda} x$$

如果 A 和 B 都是正定的, 那么 $A+B$ 也是正定矩阵: $x^T A x > 0, x^T B x > 0$, 有 $x^T (A+B) x > 0$.

如果 A 是一个 $m \times n$ 的 rectangular matrix, 则 $A^T A$ 是对称矩阵。

证: $(A^T A)^T = A^T (A^T)^T = A^T A$

证毕

$A^T A$ 在什么情况下正定。

要使 $x^T (A^T A) x > 0 \Rightarrow x^T A^T A x = (Ax)^T Ax > 0 \Rightarrow |Ax|^2 > 0$ 只有当 $x=0$ 时, $Ax=0$.

也就是说 $Ax=0$ 只有 $x=0$ 时满足, $N(A)$ 有且只有 0 向量。所以 A 不是 singular, A 非积。

所以 A 非积时, $A^T A$ 正定

3. 相似矩阵

3.1 定义

A 和 B 都是 $n \times n$ 矩阵, 如果存在可逆矩阵 M , 使得 $B=M^{-1}AM$, 则 A 和 B 相似。

eg. 如果 A 有 n 个线性无关的 eigenvectors, 可对角化 $S^{-1}AS = \Lambda$, A 与 Λ 相似。这里 M 和 S , 如果 M 是其它可逆矩阵, 可以得到另一个相似矩阵 B 。 A 的相似矩阵类似于一个 family, Λ 是其中最简洁的。

$$\text{eg. } A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \text{ 则 } \Lambda = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad A \sim \Lambda$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & -15 \\ 1 & 6 \end{bmatrix} \quad A \sim B.$$

3.2 相似矩阵的主要性质 A与B相似。

- A和B有相同的特征值，且线性无关的特征向量个数相同。

证明矩阵A的相似矩阵B具有相同的特征值。

$$Ax = \lambda x$$

$$\therefore A \sim B, B = M^{-1}AM.$$

$$Ax = \lambda x$$

$$\Rightarrow A M M^{-1}x = \lambda x$$

$$\Rightarrow M^{-1}AMM^{-1}x = M^{-1}\lambda x$$

$$\Rightarrow BM^{-1}x = \lambda M^{-1}x$$

\Rightarrow B的特征值是 λ , 特征向量是 $M^{-1}x$.

我们记得, 如果一个矩阵有相同的多个特征值, 那么有可能有多个特征向量, 也可能只有一个($<n>$), 则无法对角化, 由此引出 Jordan Form.

4. Jordan Form

4.1. 标准型.

如果有 repeated eigenvalues, 可能无法对角化。

例 A. 二阶矩阵有相同的特征值, $\lambda_1 = \lambda_2 = 4$.

第一类: $\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$ 只与自己相似, $M^{-1}\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}M = 4M^{-1}IM = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$.

这个 Family 只有本身

第二类: 包含其它所有 repeated eigenvalues 为4的矩阵:

其中, 最简洁的是 $\begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$, 1换成其它值, 仍是相似矩阵。
(不为0)

这个形式就叫 Jordan Form.

Jordan Form: 近乎对角化矩阵。除主对角线, 主对角线上方的系数可以为0或1, 其余为0.

例子中第二类可以构造出很多相似矩阵, $\text{trace} = 8$, $|A| = 16$.

4.2 Jordan Block.

例: $\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, 4个重特征值。

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = 0$$

A的秩为2, $N(A)$ 的维数大于 $4 - 2 = 2$. 因为 $Ax = \lambda x$, $\lambda = 0$, 所以特征向量在 A 的 $N(A)$ 中, 有2个。

如果 Jordan Form. 主对角线上系数增加一个, 矩阵就会减一个特征向量。

例 B. $B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$. B 与 A 相似。

$C = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, C 与 A 不相似。

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

- Jordan Block:

$$J_i = \begin{bmatrix} \lambda_i & 1 & 0 \\ 0 & \lambda_i & 1 \\ 0 & 0 & \ddots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda_i \end{bmatrix}$$

主对角线上是重复的特征值，对角线上方系数为1，其余为0。每个 Block 只有一个特征值和特征向量。

若干个 Jordan Block 组成了 Jordan Matrix.

$$J = \begin{bmatrix} J_1 & & 0 \\ & J_2 & \\ 0 & & \ddots & J_d \end{bmatrix}$$

两个矩阵有相同的特征值和特征向量个数，但其 Jordan Block 尺寸不同，两个矩阵不相似。

4.3 Jordan 理论。

任意 n 阶矩阵 A 都与一个 Jordan Matrix 相似。Jordan Matrix 中每一个 Jordan Block 对应一个 Eigenvector。如果 A 有 n 个特征向量，则可以对角化，此时其 Jordan Form: J 就是对角矩阵 Λ 。如果有重复的 eigenvalues，则特征向量个数变少。