# 线性代数-18

主讲: 吴利苏

wulisu@sdust.edu.cn

2023年12月26日

# 本次课内容

1. 二次型和对称矩阵

2. 二次型的化简

3. 合同不变量和正定二次型

例 (P53 习题 1-(5))

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$
$$= a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + a_{33}x_3^2 + 2a_{12}x_1x_2 + 2a_{13}x_1x_3 + 2a_{23}x_2x_3$$

例 (P53 习题 1-(5))

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$
$$= a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + a_{33}x_3^2 + 2a_{12}x_1x_2 + 2a_{13}x_1x_3 + 2a_{23}x_2x_3$$

- 二次型  $f(X) = X^T A X$  和对称阵 A 一一对应.
- Section-5、6、7的中心任务: 化简二次型/对称阵.

寻找可逆 (正交) 线性变换 
$$X = PY$$
, 使得

$$f(X) = f(PY) = Y^T P^T A P Y = k_1 y_1^2 + \dots + k_n y_n^2$$

矩阵语言: 寻找可逆 (正交) 阵 P, 使得  $P^{-1}AP$  为对角阵. 2/16

例 (P53 习题 1-(5))

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$
$$= a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + a_{33}x_3^2 + 2a_{12}x_1x_2 + 2a_{13}x_1x_3 + 2a_{23}x_2x_3$$

- 二次型  $f(X) = X^T A X$  和对称阵 A 一一对应.
- Section-5、6、7的中心任务: 化简二次型/对称阵.

寻找可逆 (正交) 线性变换 X = PY, 使得

$$f(X) = f(PY) = Y^T P^T A P Y = k_1 y_1^2 + \dots + k_n y_n^2$$

矩阵语言: 寻找可逆 (正交) 阵 P, 使得  $P^{-1}AP$  为对角阵. 2/16

定义

含 n 个变量二次齐次函数

$$f(x_1, \dots, x_n) = a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + \dots + a_{nn}x_n^2 + 2a_{12}x_1x_2 + \dots + 2a_{n-1,n}x_{n-1}x_n$$

称为二次型.

- 例如二次曲线:  $ax^2 + bxy + cy^2 = 1$
- $\Rightarrow a(x + \frac{b}{2a}y)^2 + (c \frac{b^2}{4a})y^2 = 1$

• 组合式

$$f(x_1, \dots, x_n) = a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + \dots + a_{nn}x_n^2 + 2a_{12}x_1x_2 + \dots + 2a_{n-1,n}x_{n-1}x_n$$

$$\Rightarrow f(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij}x_ix_j = \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n a_{ij}x_ix_j.$$

组合式

$$f(x_1, \dots, x_n) = a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + \dots + a_{nn}x_n^2 + 2a_{12}x_1x_2 + \dots + 2a_{n-1,n}x_{n-1}x_n$$

$$\Rightarrow f(x_1, \cdots, x_n) = \sum_{i=1}^n a_{ij} x_i x_j = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j.$$

• 矩阵式

$$f(x_1, \dots, x_n) = (x_1, x_2, \dots, x_n) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}_{4/16}$$

• 对任意矩阵 A,  $f(X) = X^T A X = X^T \frac{A^T + A}{2} X$ , 其中  $\frac{A^T + A}{2}$  为对称阵.

例

$$f(X) = X^{T} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix} X = X^{T} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 3 & 5 & 7 \\ 5 & 7 & 9 \end{pmatrix} X$$

• 对任意矩阵 A,  $f(X) = X^T A X = X^T \frac{A^T + A}{2} X$ , 其中  $\frac{A^T + A}{2}$  为对称阵.

例

$$f(X) = X^{T} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix} X = X^{T} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 3 & 5 & 7 \\ 5 & 7 & 9 \end{pmatrix} X$$

- 若 A 为对称阵,则称 A 为二次型  $f(X) = X^T A X$  的矩阵.
- 二次型和对称矩阵是一一对应的
- 二次型的化简 ⇔对称矩阵 的化简.
- 二次型的秩 = 对称矩阵 的秩, i.e. R(f) = R(A).

- 设  $f(X) = X^T A X$  为二次型, A 为对称矩阵  $(A^T = A)$ .
- 定理 5: 对称矩阵可正交相似对角化,即存在正交阵 P,使得  $P^{-1}AP = P^{T}AP = \Lambda = \text{diag}(\lambda_{1}, \dots, \lambda_{n})$  为对角阵.

- 设  $f(X) = X^T A X$  为二次型, A 为对称矩阵  $(A^T = A)$ .
- 定理 5: 对称矩阵可正交相似对角化,即存在正交阵 P,使得  $P^{-1}AP = P^{T}AP = \Lambda = \text{diag}(\lambda_{1}, \dots, \lambda_{n})$  为对角阵.
  - 对于二次型,存在正交变换 X = PY,使得

$$f(X) = X^T A X = Y^T P^T A P Y = Y^T \Lambda Y = \lambda_1 y_1^2 + \dots + \lambda_n y_n^2$$

- 设  $f(X) = X^T A X$  为二次型, A 为对称矩阵  $(A^T = A)$ .
- 定理 5: 对称矩阵可正交相似对角化,即存在正交阵 P,使得  $P^{-1}AP = P^{T}AP = \Lambda = \text{diag}(\lambda_{1}, \dots, \lambda_{n})$  为对角阵.
  - 对于二次型,存在正交变换 X = PY, 使得  $f(X) = X^T A X = Y^T P^T A P Y = Y^T \Lambda Y = \lambda_1 y_1^2 + \dots + \lambda_n y_n^2$

• 只含平方项的二次型  $f = \lambda_1 y_1^2 + \cdots + \lambda_n y_n^2$  称为二次型 f(X) 的标准形(或法式).

• 设  $f(X) = X^T A X$  为二次型, A 为对称矩阵  $(A^T = A)$ .

• 对于二次型,存在正交变换 X = PY. 使得

• 定理 5: 对称矩阵可正交相似对角化,即存在正交阵 P,使得  $P^{-1}AP = P^{T}AP = \Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$  为对角阵.

 $f(X) = X^T A X = Y^T P^T A P Y = Y^T \Lambda Y = \lambda_1 y_1^2 + \dots + \lambda_n y_n^2$ 

• 只含平方项的二次型 
$$f = \lambda_1 y_1^2 + \cdots + \lambda_n y_n^2$$
 称为二次型  $f(X)$  的标准形(或法式).

• 在标准式的基础上,若  $\lambda_i = 1, -1, 0$ ,则称 f 为二次型 f(X) 的规范形. 标准形都可以化为规范形.

# 二次型化简: 正交相似对角化

例 (例 14)

化简二次型

$$f = -2x_1x_2 + 2x_1x_3 + 2x_2x_3.$$

解法: 将二次型的矩阵 
$$A = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$
 正交相似对角化, 则

X = PY 即为所求.

## 二次型化简: 配方法

例

化简二次型

$$f = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_1x_2 + 2x_1x_3 + 2x_2x_3.$$

并求所用变换矩阵.

解法: 有平方项则配平方, 无平方项则凑平方项.

$$f = (x_1^2 - 2x_1x_2 + 2x_1x_3) + x_2^2 + x_3^2 + 2x_2x_3$$

$$= (x_1 - x_2 + x_3)^2 - x_2^2 - x_3^2 + 2x_2x_3 + x_2^2 + x_3^2 + 2x_2x_3$$

$$= (x_1 - x_2 + x_3)^2 + 4x_2x_3$$

$$= (x_1 - x_2 + x_3)^2 + 4(y_2 + y_3)(y_2 - y_3)$$

$$= (x_1 - x_2 + x_3)^2 + 4y_2^2 - 4y_2^2.$$

8/16

# (对称) 矩阵的合同关系

• 二次型  $f(X) = X^T A X$ , 取可逆变换 X = P Y, 则

$$f = X^T A X = Y^T P^T A P Y$$

- 若存在可逆阵 P, 使得  $B = P^T A P$ , 则称矩阵 A, B 合同.
- 合同是一种等价关系:
  - 自反性: A 和 A 自身合同;
  - 对称性: A 和 B 合同, 则 B 和 A 合同;
  - 传递性: A和B合同, B和C合同, 则A和C合同.
- 若存在可逆矩阵 P, 使得  $P^TAP = \Lambda$  为对角阵,则称对称阵 A 可以合同对角化. 此时, $\Lambda$  称为对称阵 A 的合同标准形; 进一步,若  $\Lambda$  的对角线元素只能取 1,-1,0, 则  $\Lambda$  称为对称阵 A 的合同规范形.

• 合同不变量/性: 合同的实对称矩阵 A, B 具有相同的阶次、秩、对称性、

● 合同不变量/性: 合同的实对称矩阵 A, B 具有相同 的阶次、秩、对称性、正(负)惯性指数、符号差、正(负)定性.

- 合同不变量/性:合同的实对称矩阵 A, B 具有相同的 的 次、秩、对称性、正 (负) 惯性指数、符号差、正 (负) 定性.
- 二次型的标准型  $f = \lambda_1 x_1^2 + \cdots + \lambda_n x_n^2$  中正项的个数称为二次型的正惯性指数,记为 p;
- 二次型标准型中负项的个数称为二次型的负惯性指数,记为q;
- p−q 称为二次型的符号差;
- $\Re R(f) = R(A) = p + q$ .

- 合同不变量/性:合同的实对称矩阵 A, B 具有相同的次、秩、对称性、正(负)惯性指数、符号差、正(负)定性.
- 二次型的标准型  $f = \lambda_1 x_1^2 + \cdots + \lambda_n x_n^2$  中正项的个数称为二次型的正惯性指数,记为 p;
- 二次型标准型中负项的个数称为二次型的负惯性指数,记为q;
- p−q称为二次型的符号差;
- $\Re R(f) = R(A) = p + q$ .

定理 (定理 7: 惯性定理)

正负惯性指数是合同不变量.

- 合同不变量/性:合同的实对称矩阵 A, B 具有相同的次、秩、对称性、正(负)惯性指数、符号差、正(负)定性.
- 二次型的标准型  $f = \lambda_1 x_1^2 + \cdots + \lambda_n x_n^2$  中正项的个数称为二次型的正惯性指数,记为 p;
- 二次型标准型中负项的个数称为二次型的负惯性指数,记为q;
- p-q 称为二次型的符号差;
- $\Re R(f) = R(A) = p + q$ .

#### 定理 (定理 7: 惯性定理)

正负惯性指数是合同不变量.

注: 正负惯性指数是两个实对称矩阵合同的完全不变量. 即对称矩阵 A, B 合同  $\Leftrightarrow A, B$  的正负惯性指数相同.

10/16

## 二次型和对称阵的正定性

#### $f(X) = X^T A X$ 或对称矩阵 A 为正定的,

- $\Leftrightarrow \forall X \neq 0, f(X) > 0;$
- $\Leftrightarrow$  正惯性指数 p=n;
- $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的特征值全为正;
  - ⇔ 对称阵 A 的顺序主子式全为正;
- $\Leftrightarrow$  存在可逆阵 C,使得对称阵  $A = C^T C$ .

## 二次型和对称阵的正定性

 $f(X) = X^T A X$  或对称矩阵 A 为正定的,

- $\Leftrightarrow \forall X \neq 0, f(X) > 0;$
- $\Leftrightarrow$  正惯性指数 p = n; (正定性是合同不变性)
- $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的特征值全为正;
  - $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的顺序主子式全为正;
- $\Leftrightarrow$  存在可逆阵 C,使得对称阵  $A = C^T C$ .

## 二次型和对称阵的正定性

#### $f(X) = X^T A X$ 或对称矩阵 A 为正定的,

- $\Leftrightarrow \forall X \neq 0, f(X) > 0;$
- $\Leftrightarrow$  正惯性指数 p = n; (正定性是合同不变性)
- $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的特征值全为正;
  - ⇔ 对称阵 A 的顺序主子式全为正;
- $\Leftrightarrow$  存在可逆阵 C, 使得对称阵  $A = C^T C$ .

#### 正定矩阵的性质:

- 若实对称阵 A 为正定的,则  $A^{-1}, A^T, A^*$  也都为正定矩阵.
- 若实对称阵 A, B 为正定的, 则 A + B 也是正定矩阵.

## 二次型和对称阵的负定性

$$f(X) = X^T A X$$
 或对称矩阵  $A$  为负定的,

- $\Leftrightarrow \forall X \neq 0, f(X) < 0;$
- $\Leftrightarrow$  负惯性指数 q=n;
- $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的特征值全为负;

 $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的奇数阶顺序主子式为负,偶数阶顺序主子式为正.

## 二次型和对称阵的负定性

 $f(X) = X^T A X$  或对称矩阵 A 为负定的,

- $\Leftrightarrow \forall X \neq 0, f(X) < 0;$
- ⇔ 负惯性指数 q = n; (负定性是合同不变性)
- $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的特征值全为负;
  - $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的奇数阶顺序主子式为负,偶数阶顺序主子式为正.

# 二次型和对称阵的负定性

#### $f(X) = X^T A X$ 或对称矩阵 A 为负定的,

- $\Leftrightarrow \forall X \neq 0, f(X) < 0;$
- $\Leftrightarrow$  负惯性指数 q=n;
- $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的特征值全为负;
  - $\Leftrightarrow$  对称阵 A 的奇数阶顺序主子式为负,偶数阶顺序主子式为正.

#### 回顾:

- 主子式: 行指标、列指标相同的子式.
- 顺序主子式:前 k 行、前 k 列构成的子式.
- 注意:第六版教材没有区分主子式和顺序主子式,描述有歧义。定理 9 以第七版为准!

12/16

# 例题

例 (例 17)

判断二次型  $f = -5x^2 - 6y^2 - 4z^2 + 4xy + 4xz$  的正定性.

# 正定性和负定性的应用

#### 正(负)定矩阵的应用:

- 若  $f = ax^2 + bxy + cy^2$  正定,则二次曲线 f = 1 为平面上的椭圆.
- 若  $f = ax^2 + by^2 + cz^2 + dxy + exz + fyz$  正定,则二次曲面 f = 1 为三维空间中的椭球面.
- 二元函数极值点的刻画:

二元函数 z = f(x, y) 在  $(x_0, y_0)$  附近光滑,  $f_x(x_0, y_0) = f_y(x_0, y_0) = 0$ ,

$$H = \begin{pmatrix} f_{xx}(x_0, y_0) & f_{xy}(x_0, y_0) \\ f_{yx}(x_0, y_0) & f_{yy}(x_0, y_0) \end{pmatrix}$$

若 H 正定,则  $f(x_0,y_0)$  为极小值;若 H 负定,则  $f(x_0,y_0)$  为极大值.

#### 小结

- 二次型和对称矩阵;
- 二次型化标准形:正交变换法和配方法;
- 对称矩阵的合同和正定性.

#### 作业

- 思考题:设 A,B 是 n 阶实对称矩阵,若 A 和 B 合同(i.e. 存在可逆矩阵 P,使得  $P^TAP=B$ ),则称 A 和 B 属于同一个合同类.问 n 阶实对称矩阵的合同类最多有多少个?(提示:正负惯性指数是对称阵合同的完全不变量,所以只需考虑正负惯性指数的所有可能取值,即满足  $0 \le p+q \le n$  的正整数 p,q 的所有可能取值。)
- Page141: 29-1、32-1、34-1、35.

# 欢迎提问和讨论

吴利苏 (http://wulisu.cn)

Email: wulisu@sdust.edu.cn

2023年12月26日