## 第二章矩阵代数

# 第三节 逆矩阵与矩阵的 初等变换

#### § 2.3.2 矩阵的初等变换

目的:解决待定系数法和伴随矩阵法求取方阵的逆矩

阵计算量大的问题.

#### 一、矩阵的初等变换

定义1 下面对矩阵的三种变换称为矩阵的初等行变换:

(1) 换行变换: 互换两行;

(2)数乘变换:用非零常数k乘某行;

(3) 倍加变换:将某行的k倍加到另一行上去.

同理可定义矩阵的初等列变换.

矩阵的初等列变换与初等行变换统称为矩阵的初等变换.

用记号 $A \rightarrow B$ 表示A经初等变换得到矩阵B.

初等变换是可逆的,且每种初等变换和它的逆变换是同一类型.

如:  $r_i \leftrightarrow r_j$  逆变换  $r_i \leftrightarrow r_j$ ;  $r_i + kr_j$  逆变换  $r_i + (-k)r_j$  或  $r_i - kr_j$ .

定义2 如果矩阵A经过有限次初等变换变成矩阵B,就称矩阵A和B等价.

#### 等价是矩阵间的一种关系

不难证明,矩阵等价具有

- (1) 反身性: A与A等价.
- (2) 对称性: 若A与B等价,则B与A等价.
- (3) 传递性: 若A与B等价,B与C等价,则A与C 等价.

例如

$$B = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -2 & 1 & -4 \\ 4 & -6 & 2 & -2 & 4 \\ 3 & 6 & -9 & 7 & 9 \end{pmatrix}$$

矩阵 $B_4$ 和 $B_5$ 都称为(行)阶梯形矩阵.

特点:每行的非零首元必在上一行非零首元的右方

#### 特点描述:

(1) 可划出一条 阶梯线,线的下方 全为零;

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = B_5$$

(2)每个台阶只有一行,台阶数即是非零行的行数,阶梯线的竖线后面的第一个元素为非零元,即非零行的第一个非零元.

阶梯形矩阵 $B_5$ 还称为行最简形矩阵,即非零行的非零首元为1,且其所在列的其它元都为0.

可得结论:对任何矩阵 $A_{m\times n}$ 总可经有限次初等行变换化为(行)阶梯形和行最简形.

进一步,
$$B_5 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

矩阵 F 称为矩阵B的标准形.

特点: F的左上角是一个单位矩阵, 其余元素全为零.

 $m \times n$  矩阵 A 总可经过初等变换化为 标准形

$$F = \begin{pmatrix} E_r & O \\ O & O \end{pmatrix}_{m \times n}$$

此标准形由m,n,r三个数唯一确定,其中r就是行阶梯形矩阵中非零行的行数.

所有与矩阵F等价的矩阵组成的一个集合,称为一个等价类,标准形F是这个等价类中最简单的矩阵.

#### 小结

$$\begin{cases} (1) r_i \leftrightarrow r_j \ (c_i \leftrightarrow c_j); \\ 1. 初等行(列)变换 \end{cases} \{ (2) r_i \times k \ (c_i \times k); \end{cases}$$

$$(3) r_i + kr_j (c_i + kc_j).$$

初等变换的逆变换仍为初等变换,且变换类型相同.

2. 
$$A \xrightarrow{\overline{\eta} \oplus \underline{\phi}} B \Rightarrow A = B \oplus A$$
.

#### 二、初等矩阵

定义3 由单位矩阵E 经过一次初等变换得到的矩阵 称为初等矩阵.

有三类初等矩阵

(1)互换E的i,j两行(列)所得矩阵 (有的记为P(i,j))

#### (2)用 $k(k\neq 0)$ 乘E的第i行(列)所得矩阵(有的记为P(i(k)))

$$\mathbf{E}_{ii}(\mathbf{k}) = \begin{pmatrix} 1 & i \mathbf{\bar{y}} \mathbf{J} \\ & \ddots & \\ & & k \\ & & \ddots \\ & & & 1 \end{pmatrix} i 行 \qquad (\mathbf{k} \neq \mathbf{0})$$

(3)将E的第j行(i列)的k倍加到i行(j列)上去(i  $\neq j$ )(有的记为P(i,j(k)))。i列 i列

#### 初等矩阵与初等变换的关系

引理 对矩阵 $A=(a_{ij})_{m\times n}$ 施行一次初等行(列)变换,其结果就等于对A左(右)乘一个相应的m(n)阶初

等矩阵。
$$E_{ij}(k)A = \begin{bmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & \cdots & k \\ & & & \ddots & \vdots \\ & & & 1 & \\ & & & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{j1} & a_{j2} & \cdots & a_{jn} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} + ka_{j1} & a_{i2} + ka_{j2} & \cdots & a_{in} + ka_{jn} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{j1} & a_{j2} & \cdots & a_{jn} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

该引理的意义: 把矩阵的初等变换归结为用某些初等矩阵左乘或右乘该矩阵, 这对于简化矩阵乘法运算、讨论矩阵的某些性质都很有用.

例 
$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

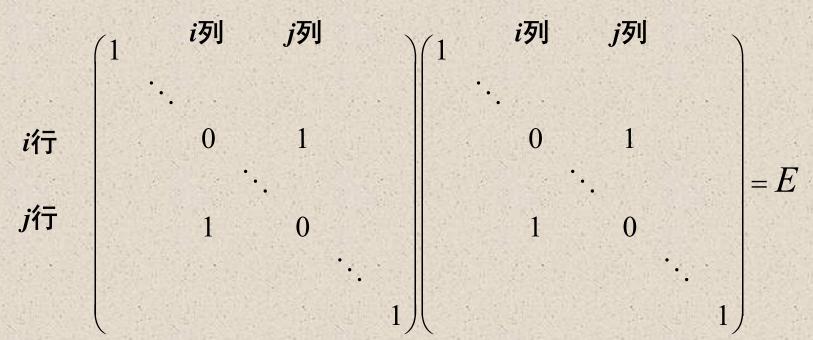
对A施以第3种初等列变换:

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{c_1 + 2c_3} \begin{pmatrix} 5 & 0 & 1 \\ 5 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

相当于

$$AE_{31}(2) = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 1 \\ 5 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

#### 又如: 利用该引理容易求出三类初等矩阵的逆矩阵.



$$(E_{ij})^{-1} = E_{ij}$$

**类似可得:** 
$$(E_{ii}(k))^{-1} = E_{ii}(\frac{1}{k}), (k \neq 0)$$

$$(E_{ij}(k))^{-1} = E_{ij}(-k)$$

初等矩阵是可逆矩阵,而且它们的逆矩阵,也是初等矩阵

#### 几个定理性结论

1. 矩阵A = B等价  $\langle -- \rangle$  有初等矩阵

$$P_1, P_2, \dots, P_s, Q_1, Q_2, \dots, Q_t$$
,使
$$B = \underbrace{P_s P_{s-1} \dots P_1 A Q_1 Q_2 \dots Q_t}_{\mathbf{P}}.$$

$$\mathbf{P}$$

2. 两个  $s \times n$  矩阵A, B 等价  $\langle -- \rangle$  存在可逆的 s级 矩阵P与可逆的n 级矩阵Q使

$$B = PAQ$$
.

3. 任意一个  $m \times n$  矩阵A 都与一形式为  $\begin{pmatrix} E_r & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}_{m \times n}$  的矩阵等价,它称为矩阵A 的标准形.  $\begin{pmatrix} E_r & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}_{m \times n}$  一个矩阵的标准形是唯一的.

$$A = Q_1 Q_2 \cdots Q_t.$$

- 5. 可逆矩阵总可以经过一系列初等<mark>行</mark>变换化成单位矩阵.
  - 【可逆矩阵总可以经过一系列初等<mark>列</mark>变换化成单位矩阵.】

#### 三、用初等变换求逆矩阵

设 $A_n$ 可逆,则存在一系列初等矩阵 $P_1, \dots P_m$ ,

使 
$$E = P_m \cdots P_1 A$$

所以 
$$A^{-1} = P_m \cdots P_1 = P_m \cdots P_1 E$$

于是
$$P_m \cdots P_1(A, E)_{n \times 2n} = (P_m \cdots P_1 A, P_m \cdots P_1 E)$$

$$P_m \cdots P_1 E$$

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

求逆矩阵 
$$(A, E)$$
 初等行变换  $(E, A^{-1})$  的方法:

$$\begin{pmatrix}
A \\
E
\end{pmatrix}$$
初等列变换
$$\begin{pmatrix}
E \\
A^{-1}
\end{pmatrix}$$

例2 
$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 4 \\ 2 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$
, 求 $A^{-1}$ .

解:

$$(A \quad I) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 4 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_1 \leftrightarrow r_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 4 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 4 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 3 & -2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 + r_3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 6 & -3 & 2 \\ r_1 + 2r_3 \\ \hline \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 6 & -3 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 4 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & 3 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

所以
$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 4 & -2 & 1 \\ -\frac{3}{2} & 1 & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

#### 也可用初等列变换

$$\begin{pmatrix} A \\ I \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 4 \\ \hline 2 & -1 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{c_1 \leftrightarrow c_2}$$

$$\begin{pmatrix}
1 & 0 & 2 \\
1 & 1 & 4 \\
-1 & 2 & 0 \\
\hline
0 & 1 & 0 \\
1 & 0 & 0 \\
0 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

例3 已知方阵 
$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 & \cdots & 2 \\ 0 & 1 & 1 & \cdots & 1 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

求A中所有元素的代数余子式之和  $\sum_{i,j=1}^{n} A_{ij}$  . (提示:即求A\*的所有元之和)

解:  $: |A| = 2 \neq 0$ ,

: A可逆.

 $\coprod A^* = |A|A^{-1}.$ 

$$(A E) = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 & \cdots & 2 & 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & 1 & \cdots & 1 & 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 1 & 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

第1行先乘以1/2, 然后从第1行起, 每行减去下一行.

因此 
$$A^* = |A|A^{-1} = 2A^{-1}$$
 
$$\sum_{i,j=1}^{n} A_{ij} = 2\left[\frac{1}{2} + (n-1) - (n-1)\right] = 1$$

### 小结

- 1. 初等矩阵及其种类.
- 2. 初等矩阵和矩阵初等变换的关系.
- 3. 几个定理性结论.
- 4. 求逆矩阵的方法:
  - (1)伴随矩阵法. (阶数较低)
  - (2)由 AB=I 或 BA=I.(待定系数法)
  - (3)初等变换的方法.
  - (4)分块矩阵的方法. (以后介绍)

思考题
$$1 \cdot 3 \cdot 4 = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$
, 将 $A$ 表示成初等矩阵的乘积.

解:

$$\begin{pmatrix}
1 & 2 \\
3 & 4
\end{pmatrix}
\xrightarrow{r_2-3r_1}
\begin{pmatrix}
1 & 2 \\
0 & -2
\end{pmatrix}
\xrightarrow{r_1+r_2}
\begin{pmatrix}
1 & 0 \\
0 & -2
\end{pmatrix}
\xrightarrow{c_2\times\left(-\frac{1}{2}\right)}
\begin{pmatrix}
1 & 0 \\
0 & 1
\end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} A \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

所以 
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -3 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}^{-1}$$

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

2. 已知三阶矩阵
$$A$$
的逆矩阵为  $A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$  求 $A$ 的伴随矩阵 $A^*$ 的逆矩阵.

证明: 以前例子我们已知  $(A^*)^{-1} = \frac{1}{|A|}A$ .

因为
$$A$$
可逆,所以  $|A| \neq 0$ ,由  $AA^* = A^*A = |A|I$  得  $\left(\frac{1}{|A|}A\right)A^* = A^*\left(\frac{1}{|A|}A\right) = I$  所以 $A^*$ 可逆, $\left(A^*\right)^{-1} = \frac{1}{|A|}A$ .

#### 先由 A-1 求A

$$\begin{pmatrix} A^{-1}, I \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 3 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 - r_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ r_3 - r_1 & & & & & \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\mathbb{R}^{p} \quad A = \begin{pmatrix} \frac{5}{2} & -1 & -\frac{1}{2} \\ -1 & 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

易求得 |A|=1/2, 故

$$(A^*)^{-1} = \frac{A}{|A|} = 2 \begin{pmatrix} \frac{5}{2} & -1 & -\frac{1}{2} \\ -1 & 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & -2 & -1 \\ -2 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$