

六、共轭矩阵

当 $A = (a_{ij})$ 为复矩阵时，用 \bar{a}_{ij} 表示 a_{ij} 的共轭复数，
记 $\bar{A} = (\bar{a}_{ij})$ ， \bar{A} 称为 A 的**共轭矩阵(conjugate matrix)**.

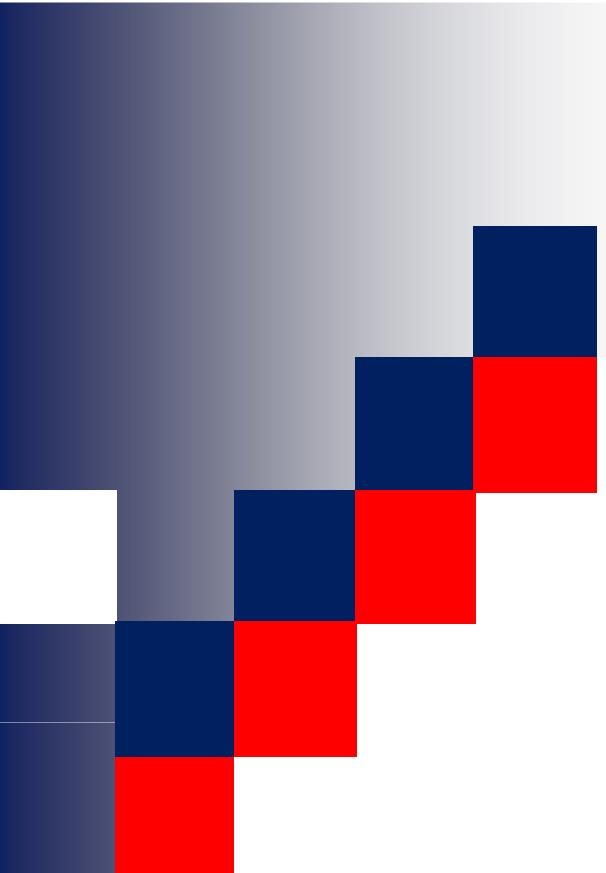
运算性质

(设 A, B 为复矩阵， λ 为复数，且运算都是可行的)：

$$(1) \overline{A+B} = \bar{A} + \bar{B};$$

$$(2) \overline{\lambda A} = \bar{\lambda} \bar{A};$$

$$(3) \overline{AB} = \bar{A} \bar{B}.$$



§ 3 逆矩阵

-
- 矩阵与复数相仿，有加、减、乘三种运算.
 - 矩阵的乘法是否也和复数一样有逆运算呢？
 - 这就是本节所要讨论的问题.
 - 这一节所讨论的矩阵，如不特别说明，所指的都是 n 阶方阵.

对于 n 阶单位矩阵 E 以及同阶的方阵 A ，都有

$$A_n E_n = E_n A_n = A_n$$

从乘法的角度来看， n 阶单位矩阵 E 在同阶方阵中的地位类似于 1 在复数中的地位. 一个复数 $a \neq 0$ 的倒数 a^{-1} 可以用等式 $a a^{-1} = 1$ 来刻画. 类似地，我们引入

定义： n 阶方阵 A 称为**可逆的**，如果有 n 阶方阵 B ，使得

$$AB = BA = E$$

这里 E 是 n 阶单位矩阵.

- 根据矩阵的乘法法则，只有方阵才能满足上述等式.
- 对于任意的 n 阶方阵 A ，适合上述等式的矩阵 B 是唯一的（如果说有的话）.

定义： 如果矩阵 B 满足上述等式，那么 B 就称为 A 的**逆矩阵**，记作 A^{-1} .

下面要解决的问题是：

- 在什么条件下，方阵 A 是可逆的？
 - 如果 A 可逆，怎样求 A^{-1} ？
-

结论： $AA^* = A^*A = |A|E$ ， 其中

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix} \quad A^* = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{21} & \cdots & A_{n1} \\ A_{12} & A_{22} & \cdots & A_{n2} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ A_{1n} & A_{2n} & \cdots & A_{nn} \end{pmatrix}$$

定理：若 $|A| \neq 0$ ， 则方阵 A 可逆，而且

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

元素 a_{ij} 的代数余子式
位于第 j 行第 i 列

推论：若 $|A| \neq 0$ ， 则 $|A^{-1}| = \frac{1}{|A|}$.

例：求二阶矩阵 $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ 的逆矩阵.

$$A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

例：求3阶方阵 $A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \\ 3 & 2 & 3 \end{pmatrix}$ 的逆矩阵.

解： $|A| = 1$, $M_{11} = -7$, $M_{12} = -6$, $M_{13} = 3$,

$M_{21} = 4$, $M_{22} = 3$, $M_{23} = -2$,

$M_{31} = 9$, $M_{32} = 7$, $M_{33} = -4$,

则

$$A^{-1} = \frac{1}{|A|} A^* = A^* = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{21} & A_{31} \\ A_{12} & A_{22} & A_{32} \\ A_{13} & A_{23} & A_{33} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} M_{11} & -M_{21} & M_{31} \\ -M_{12} & M_{22} & -M_{32} \\ M_{13} & -M_{23} & M_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7 & -4 & 9 \\ 6 & 3 & -7 \\ 3 & 2 & -4 \end{pmatrix}$$

$$|A| \neq 0$$



方阵 A 可逆

此时，称矩阵
 A 为**非奇异矩阵**

$$A^{-1} = \frac{1}{|A|} A^*$$

定理：若方阵 A 可逆，则 $|A| \neq 0$.

容易看出：对于 n 阶方阵 A, B ，如果

$$AB = E,$$

那么 A, B 都是可逆矩阵，并且它们互为逆矩阵.

推论：如果 n 阶方阵 A 、 B 可逆，那么 A^{-1} 、 A^T 、 $\lambda A (\lambda \neq 0)$ 与 AB 也可逆，且

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

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

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

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

线性变换
$$\begin{cases} y_1 = a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n, \\ y_2 = a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n \\ \dots \\ y_n = a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{nn}x_n \end{cases}$$

的系数矩阵是一个 n 阶方阵 A ，若记

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

则上述线性变换可记作 $Y = AX$.

例：设线性变换的系数矩阵是一个 3 阶方阵 $A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \\ 3 & 2 & 3 \end{pmatrix}$

$$\text{记 } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, \quad Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix},$$

则上述线性变换可记作 $Y = AX$.

求变量 y_1, y_2, y_3 到变量 x_1, x_2, x_3 的线性变换相当于求方阵 A 的逆矩阵.

已知 $A^{-1} = \begin{pmatrix} -7 & -4 & 9 \\ 6 & 3 & -7 \\ 3 & 2 & -4 \end{pmatrix}$, 于是 $X = A^{-1}Y$, 即

$$\begin{cases} x_1 = -7y_1 - 4y_2 + 9y_3, \\ x_2 = 6y_1 + 3y_2 - 7y_3, \\ x_3 = 3y_1 + 2y_2 - 4y_3. \end{cases}$$



§ 4 矩阵分块法

前言

- 由于某些条件的限制，我们经常会遇到大型文件无法上传的情况，如何解决这个问题呢？
- 这时我们可以借助WINRAR把文件分块，依次上传。
- 家具的拆卸与装配

问题一：什么是矩阵分块法？

问题二：为什么提出矩阵分块法？



问题一：什么是矩阵分块法？

定义：用一些横线和竖线将矩阵分成若干个小块，这种操作称为对矩阵进行分块；

每一个小块称为矩阵的子块；

矩阵分块后，以子块为元素的形式上的矩阵称为分块矩阵.

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{13} & a_{14} \\ a_{23} & a_{24} \\ a_{33} & a_{34} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{pmatrix}$$



思考题

伴随矩阵是分块矩阵吗？

$$A^* = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{21} & \cdots & A_{n1} \\ A_{12} & A_{22} & \cdots & A_{n2} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ A_{1n} & A_{2n} & \cdots & A_{nn} \end{pmatrix}$$

答：不是。伴随矩阵的元素是代数余子式（一个数），而不是矩阵。

问题二：为什么提出矩阵分块法？

答：对于行数和列数较高的矩阵 A ，运算时采用分块法，可以使大矩阵的运算化成小矩阵的运算，体现了化整为零的思想.

分块矩阵的加法

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} B_{11} & B_{12} \\ B_{21} & B_{22} \end{pmatrix}$$

$$A + B = \begin{pmatrix} A_{11} + B_{11} & A_{12} + B_{12} \\ A_{21} + B_{21} & A_{22} + B_{22} \end{pmatrix}$$

若矩阵 A 、 B 是同型矩阵，且采用相同的分块法，即

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} B_{11} & \cdots & B_{1r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{s1} & \cdots & B_{sr} \end{pmatrix}$$

则有 $A + B = \begin{pmatrix} A_{11} + B_{11} & \cdots & A_{1r} + B_{1r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{s1} + B_{s1} & \cdots & A_{sr} + B_{sr} \end{pmatrix}$



分块矩阵的数乘

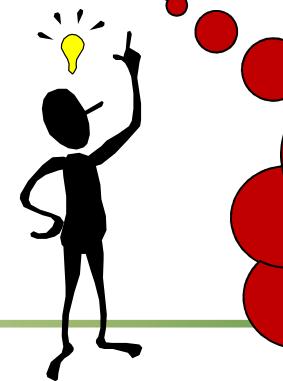
$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{pmatrix}$$

$$\lambda A = \begin{pmatrix} \lambda A_{11} & \lambda A_{12} \\ \lambda A_{21} & \lambda A_{22} \end{pmatrix}$$

若 λ 是数，且 $A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{pmatrix}$

则有

$$\lambda A = \begin{pmatrix} \lambda A_{11} & \cdots & \lambda A_{1r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda A_{s1} & \cdots & \lambda A_{sr} \end{pmatrix}$$



形式上看成
是普通的数
乘运算！

分块矩阵的乘法

$$m_1 + m_2 + \cdots + m_s = m$$

一般地，设 A 为 $m \times l$ 矩阵， B 为 $l \times n$ 矩阵

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1t} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2t} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ A_{s1} & A_{s2} & \cdots & A_{st} \end{pmatrix},$$

$$C = AB = \begin{pmatrix} C_{11} & C_{12} & \cdots & C_{1r} \\ C_{21} & C_{22} & \cdots & C_{2r} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ C_{s1} & C_{s2} & \cdots & C_{sr} \end{pmatrix}, \quad C_{ij} = \sum_{k=1}^t A_{ik} B_{kj} \quad (i = 1, \dots, s; j = 1, \dots, r)$$

按行分块以及按列分块

$m \times n$ 矩阵 A 有 m 行 n 列,

若将第 j 列记作

$$\beta_j = \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{pmatrix},$$

$$A = \left(\begin{array}{c|c|c|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ \hline a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \hline \vdots & \vdots & & \vdots \\ \hline a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{array} \right)$$

则

于是设 A 为 $m \times s$ 矩阵, B 为 $s \times n$ 矩阵,

若把 A 按行分块, 把 B 按列块, 则

$$C = (c_{ij})_{m \times n} = AB$$

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^s a_{ik} b_{kj}.$$

分块矩阵的转置

$$\text{若 } A = \begin{pmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{s1} & \cdots & A_{sr} \end{pmatrix}, \text{ 则 } A^T = \begin{pmatrix} A_{11}^T & \cdots & A_{s1}^T \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{1r}^T & \cdots & A_{sr}^T \end{pmatrix}$$

$$\text{例如: } A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \end{pmatrix}$$

$$A^T$$

$$= \begin{pmatrix} \alpha_1^T \\ \alpha_2^T \\ \alpha_3^T \\ \alpha_4^T \end{pmatrix}$$

分块矩阵不仅
形式上进行转
置,
而且每一个子
块也进行转
置.

分块对角矩阵

定义：设 A 是 n 阶矩阵，若

1. A 的分块矩阵只有在对角线上有非零子块，
2. 其余子块都为零矩阵，
3. 对角线上的子块都是方阵，

那么称 A 为分块对角矩阵.

$$A = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 3 \\ 0 & 0 & 5 & 2 \end{pmatrix}$$

例如：

分块对角矩阵的性质

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & & & \\ & A_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & A_s \end{pmatrix}$$

- $|A| = |A_1| |A_2| \cdots |A_s|$
- 若 $|A_s| \neq 0$, 则 $|A| \neq 0$, 并且

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} A_1^{-1} & & & \\ & A_2^{-1} & & \\ & & \ddots & \\ & & & A_s^{-1} \end{pmatrix}$$

例: 设 $A = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$, 求 A^{-1} .

解: $A = \left(\begin{array}{c|ccc} 5 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{array} \right) = \begin{pmatrix} A_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & A_2 \end{pmatrix} \quad A^{-1} = \begin{pmatrix} A_1^{-1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & A_2^{-1} \end{pmatrix}$

$$A_1 = (5), A_1^{-1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$A_2 = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, A_2^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -2 & 3 \end{pmatrix}$$

例：往证 $A_{m \times n} = O_{m \times n}$ 的充分必要条件是方阵 $A^T A = O_{n \times n}$.

证明：把 A 按列分块，有 $A = (a_{ij})_{m \times n} = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$

$$\text{于是 } A^T A = \begin{pmatrix} \alpha_1^T \\ \alpha_2^T \\ \vdots \\ \alpha_n^T \end{pmatrix} (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = \begin{pmatrix} \alpha_1^T \alpha_1 & \color{red}{\alpha_1^T \alpha_2} & \cdots & \alpha_1^T \alpha_n \\ \color{red}{\alpha_2^T \alpha_1} & \alpha_2^T \alpha_2 & \cdots & \color{red}{\alpha_2^T \alpha_n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \alpha_n^T \alpha_1 & \color{red}{\alpha_n^T \alpha_2} & \cdots & \alpha_n^T \alpha_n \end{pmatrix} = O$$

那么

$$\alpha_j^T \alpha_j = (a_{1j}, a_{2j}, \dots, a_{mj}) \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{pmatrix} = a_{1j}^2 + a_{2j}^2 + \cdots + a_{mj}^2 = 0$$
$$a_{1j} = a_{2j} = \cdots = a_{mj} = 0$$

即 $A = O$.