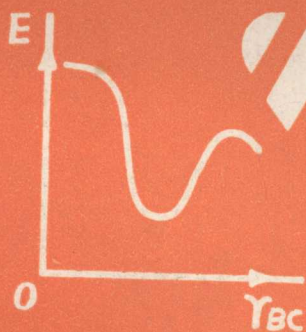


化学动力学基础理论

李宗孝 崔兆科 编
张三敖 秦 蓓



陕西人民教育出版社

化学动力学基础理论

李宗孝 主编

崔兆科 张三敖 秦 蓓 辛爱筱 编

陕西人民出版社出版

(西安长安路南段376号)

陕西新华书店发行 凤翔印刷厂印刷

787×1092毫米32开本 10印张 224千字

1991年3月第1版 1991年3月第1次印刷

印数: 1—1,000

ISBN 7—5419—2367—2/G·2073

定 价: 3.80元

内 容 介 绍

本书为高等学校化学专业选修课而作。同时又可用作化学专业物理化学及结构化学的参考教材。内容包括：线性代数与群论基础、量子力学基础、统计热力学基础、反应速度理论、复杂反应其机理研究和光化动力学共六章。每章各有特色、简难结合，深度适中。特别注意弥补化学专业学生数学基础薄弱的缺陷，专门编写了行列式、矩阵、群论，以10种矩阵和常见群为基础对群的基本理论作了介绍；第二章以薛定谔方程为主线，对算符、平移运动以及简谐振动进行了讨论，是对结构化学的补充和提高；第三章介绍了玻尔兹曼统计，对因此而引出的一系列理论详尽地开展了讨论，并引深到化学领域；第四章着重介绍了碰撞理论和过渡态理论，并以严格地数学推导取代半定量的理论介绍；第五章对平行、连串、可逆、链锁反应的机理进行了讨论，最后一章介绍了光化反应。全书的主线始终贯穿于严格地数学处理取代定性介绍，尽量使基本理论公式严格化、定量化，以提高学生的数理水平和学习兴趣。

前 言

化学动力学是物理化学的重要分支，它的任务是研究化学反应速度和化学反应机理，在生产实践中和科学理论上，除了对化学、化工领域有重要意义外，对许多诸如生物学、轻工和食品等学科和生产技术也有重大影响。近年来，化学动力学在理论研究和实验技术方面都获得了较大进展，是当前十分活跃的学科之一。但是，这方面的书籍出版较少，为满足读者的需要，我们编写了这本《化学动力学基础理论》。

本书取材新颖，写法独特、概括起来分为三个层次：第一层，主要介绍了矩阵和群论的基本概念，这是进入化学新兴领域必备之工具；第二层，主要阐述了量子力学与统计热力学的基础知识，它是由经典动力学到更深层次的桥梁；在完成以上学习的基础上，利用配分函数之钥匙，重点讨论了过渡态理论、碰撞理论、同位素效应及其复杂反应动力学。写法上力争深入浅出简明易懂、对读者不会产生太大困难。

本书可作大学化学系学生的选修课教材，也可用于物理化学、结构化学的教学参考。

该书能够出版、感谢孙作民教授的指导及审稿；感谢出版社同志的辛勤劳动；感谢各部门的合作；感谢我的学生们的批评与建议。

限于编者水平，书中缺点和错误之处，请读者批评指正。

编者

1990年12月

目 录

第一章 线性代数与群论基础

§ 1.1 行列式简介	(1)
§ 1.2 行列式特性	(6)
§ 1.3 矩阵及运算	(15)
1. 矩阵的概念	(15)
2. 矩阵的特性及运算	(17)
3. 行阵和列阵	(21)
4. 方阵	(23)
5. 三对角阵	(24)
6. 单位矩阵和纯量矩阵	(24)
7. 厄米特矩阵	(24)
8. 奇异和非奇异方阵	(25)
9. 方阵的迹	(25)
10. 方阵之逆	(26)
11. 酉阵和正交阵	(26)
12. 准对角阵	(28)
13. 下三角阵和上三角阵	(29)
14. 矩阵实例	(30)
§ 1.4 群论基础	(33)
§ 1.5 群的概念	(33)
1. 群的定义	(33)
2. 群的实例	(36)
§ 1.6 对称群	(38)

1. 置换群	(38)
2. 置换的乘法	(41)
3. Cayley定理	(42)
4. 正则子群	(45)
§ 1.7 陪集、类、不变子群	(46)
1. 陪集	(46)
2. 拉格朗日定理	(47)
3. 共轭元素类	(49)
4. 共轭子群	(51)
5. 子群和类	(52)
6. 商群	(52)
§ 1.8、矩阵及群论在化学中的应用	(54)
第二章 量子力学基础	(60)
§ 2.1 海森堡测不准原理	(61)
§ 2.2 薛定谔方程	(66)
§ 2.3 算符	(71)
§ 2.4 平移运动	(80)
§ 2.5 一维谐振子	(94)
§ 2.6 量子力学的基本假设	(100)
第三章 统计热力学基础	(114)
§ 3.1 数学复习及准备	(114)
§ 3.2 玻尔兹曼统计	(124)
§ 3.3 配分函数和热力学函数	(133)
§ 3.4 配分函数的分离	(137)
§ 3.5 各种分子运动类型的最简单配分函数	(140)
§ 3.6 配分函数与化学平衡	(146)
§ 3.7 统计热力学计算示例	(149)

§ 3.8	气体分子运动论概要	(162)
第四章	反应速度理论	(173)
§ 4.1	反应速度与温度的关系	(173)
§ 4.2	基元反应速度理论的前提	(177)
§ 4.3	反应速度的碰撞理论	(179)
§ 4.4	原子体系的位能面	(194)
§ 4.5	过渡状态理论	(196)
§ 4.6	过渡态理论的一些应用	(203)
§ 4.7	反应速度的数学处理	(208)
第五章	复杂反应及其速度	(223)
§ 5.1	对峙反应或可逆反应	(223)
§ 5.2	平行反应	(231)
§ 5.3	连串反应	(236)
§ 5.4	链锁反应	(240)
§ 5.5	非稳态反应机理	(251)
§ 5.6	温度对复杂反应的影响	(259)
§ 5.7	拟定反应里程的一般方法	(266)
第六章	光化学动力学	(269)
§ 6.1	光化当量定律	(271)
§ 6.2	无链锁反应的光化动力学	(275)
§ 6.3	含链锁反应的光化反应动力学	(278)
§ 6.4	光化平衡和温度对光化学的影响	(282)
§ 6.5	荧光和磷光	(284)
§ 6.6	松弛时间的确定	(286)
附录一	薛定谔方程的数学处理技巧	(287)
附录二	各类分子运动的最简单配分函数	(305)

附录三	二级反应 ($a \neq b$) 速率方程的求解.....	(308)
附录四	三级反应 ($a \neq b \neq c$) 速率方程的求解.....	(309)
附录五	雅可比坐标变换方法.....	(310)
附录六	物理常数.....	(311)
附录七	书中主要物理量符号表.....	(311)

第一章 线性代数与群论基础

§1.1 行列式简介

线性代数方程组

多元一次方程组是许多实际问题中常遇到的一种数学模型。例如，二元和三元线性方程组的一般形式为

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \end{cases} \quad (1)$$

及

$$\begin{cases} a_1x + b_1y + c_1z = d_1 \\ a_2x + b_2y + c_2z = d_2 \\ a_3x + b_3y + c_3z = d_3 \end{cases} \quad (2)$$

我们把满足有关方程组的未知量的值，称为相应方程组的解。消去法是解线性方程组的一种基本方法，今以(1)式为例，回顾一下消去法的步骤。

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \end{cases} \quad (3)$$

$$\begin{cases} a_2x + b_2y = c_2 \end{cases} \quad (4)$$

为了消去方程中的未知量 y ，可用 b_2 乘(3)式两端，用 b_1 乘(4)式两端，结果为：

$$b_2a_1x + b_1b_2y = b_2c_1 \quad (5)$$

$$a_2b_1x + b_1b_2y = b_1c_2 \quad (6)$$

(5)式减(6)式得：

$$(a_1b_2 - a_2b_1)x = b_2c_1 - b_1c_2$$

于是，若 $a_1b_2 - a_2b_1 \neq 0$ ，便可解出 x

$$x = (c_1b_2 - c_2b_1) / (a_1b_2 - a_2b_1) \quad (7)$$

同理，若要解得 y ，可用 a_2 和 a_1 分别乘 (3) 与 (4) 式而得到，

$$y = (a_1c_2 - a_2c_1) / (a_1b_2 - a_2b_1) \quad (8)$$

要想求得 x 与 y ，必得知方程组的系数和右端各项的运算，这种运算有一明显规律可循。例如分母 $(a_1b_2 - a_2b_1)$ 是由 a_1 、 a_2 、 b_1 、 b_2 交叉相乘然后相减得到的。记为：

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} \quad (9)$$

来表示这种运算，并称为二阶行列式。其中 a_1 、 a_2 和 b_1 、 b_2 分别称为该行列式的第一、第二列；而 a_1 、 b_1 和 a_2 、 b_2 分别称为行列式的第一、第二行。 a 、 b 称为行列式中的元素。

下面将按二阶行列式的记号，求解公式 (7)、(8) 的分子，便可以分别用行列式表示如下：

$$\begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{vmatrix} = c_1b_2 - c_2b_1$$

$$\begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix} = a_1c_2 - a_2c_1$$

于是，使用行列式的记号，方程组 (1) 的解为：

$$x = \frac{\begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}} \quad y = \frac{\begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}} \quad (10)$$

例如，试利用 (10) 式解方程组

$$\begin{cases} 2x+3y=9 \\ x+7y=-4 \end{cases}$$

解: $\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 7 \end{vmatrix} = 2 \times 7 - 3 \times 1 = 11$

$$\begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 9 \\ 1 & -4 \end{vmatrix} = -8 - 9 = -17$$

$$\begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 9 & 3 \\ -4 & 7 \end{vmatrix} = 63 + 12 = 75$$

代入公式 (10), 便得到了解,

$$x = 75/11,$$

$$y = -17/11$$

现在让我们以方程组 (2) 为例来考察三阶行列式。

$$\begin{cases} a_1x + b_1y + c_1z = d_1 \\ a_2x + b_2y + c_2z = d_2 \\ a_3x + b_3y + c_3z = d_3 \end{cases} \quad (2)$$

为了从前两个方程中解出 y 与 z , 先将方程组改写为:

$$b_1y + c_1z = d_1 - a_1x \quad (11)$$

$$b_2y + c_2z = d_2 - a_2x$$

据公式 (10), 可解出 y 和 z

$$y = \frac{\begin{vmatrix} d_1 - a_1x & c_1 \\ d_2 - a_2x & c_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix}}, \quad z = \frac{\begin{vmatrix} b_1 & d_1 - a_1x \\ b_2 & d_2 - a_2x \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix}} \quad (12)$$

代入 (2) 式末一方程得:

$$\begin{aligned}
 & a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} x + b_3 \begin{vmatrix} d_1 - a_1 x & c_1 \\ d_2 - a_2 x & c_2 \end{vmatrix} + c_3 \begin{vmatrix} b_1 & d_1 - a_1 x \\ b_2 & d_2 - a_2 x \end{vmatrix} \\
 & = d_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \quad (13)
 \end{aligned}$$

其中

$$\begin{aligned}
 & \begin{vmatrix} d_1 - a_1 x & c_1 \\ d_2 - a_2 x & c_2 \end{vmatrix} = (d_1 - a_1 x) c_2 - (d_2 - a_2 x) c_1 \\
 & = \begin{vmatrix} d_1 & c_1 \\ d_2 & c_2 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix} x \\
 & \begin{vmatrix} b_1 & d_1 - a_1 x \\ b_2 & d_2 - a_2 x \end{vmatrix} = b_1 (d_2 - a_2 x) - b_2 (d_1 - a_1 x) \\
 & = \begin{vmatrix} b_1 & d_1 \\ b_2 & d_2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} x
 \end{aligned}$$

所以，代入(7)式得到

$$\begin{aligned}
 & \left[a_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \right] x \\
 & = \left[d_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - d_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + d_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \right] \quad (14)
 \end{aligned}$$

同理可得：

$$\begin{aligned}
 & \left[a_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \right] y \\
 & = \left[a_1 \begin{vmatrix} d_2 & c_2 \\ d_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} d_1 & c_1 \\ d_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} d_1 & c_1 \\ d_2 & c_2 \end{vmatrix} \right] \quad (15) \\
 & \left[a_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \right]
 \end{aligned}$$

$$= \left[a_1 \begin{vmatrix} b_2 & d_2 \\ b_3 & d_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & d_1 \\ b_3 & d_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & d_1 \\ b_2 & d_2 \end{vmatrix} \right] \quad (16)$$

因此，若用记号 $\begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$ 来表示上三式左端 x 、 y 、 z

的系数（它们是相同的），即令

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} \equiv a_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} = \Delta \quad (17)$$

那么，分别把 a_i 、 b_i 和 c_i 换成 d_i ，方程（14）、（15）、（16）的右端可以分别表示为

$$\begin{aligned} & d_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - d_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + d_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \\ & \equiv \begin{vmatrix} d_1 & b_1 & c_1 \\ d_2 & b_2 & c_2 \\ d_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} = \Delta_1 \end{aligned} \quad (18)$$

$$\begin{aligned} & a_1 \begin{vmatrix} d_2 & c_2 \\ d_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} d_1 & c_1 \\ d_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} d_1 & c_1 \\ d_2 & c_2 \end{vmatrix} \\ & \equiv \begin{vmatrix} a_1 & d_1 & c_1 \\ a_2 & d_2 & c_2 \\ a_3 & d_3 & c_3 \end{vmatrix} = \Delta_2 \end{aligned} \quad (19)$$

$$\begin{aligned} & a_1 \begin{vmatrix} b_2 & d_2 \\ b_3 & d_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & d_1 \\ b_3 & d_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & d_1 \\ b_2 & d_2 \end{vmatrix} \\ & \equiv \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & d_1 \\ a_2 & b_2 & d_2 \\ a_3 & b_3 & d_3 \end{vmatrix} = \Delta_3 \end{aligned} \quad (20)$$

从而方程组(2)的解便可表示为:

$$x = \Delta_1 / \Delta, \quad y = \Delta_2 / \Delta, \quad z = \Delta_3 / \Delta \quad (21)$$

三阶行列式还可表示为:

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}$$

一般的n阶行列式, 用逐次递推的方式处理如下:

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = a_{11} \begin{vmatrix} a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ a_{32} & \cdots & a_{3n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} \\ - a_{21} \begin{vmatrix} a_{21} & \cdots & a_{1n} \\ a_{32} & \cdots & a_{3n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} + \cdots \\ + (-1)^{n+1} a_{n1} \begin{vmatrix} a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n-1,2} & \cdots & a_{n-1,n} \end{vmatrix} \quad (22)$$

n阶行列式中有n行、n列, 共有 n^2 个元素。元素 a_{11} , a_{22} , $\cdots$, a_{nn} , 称为行列式的主对角元素。

§1.2 行列式的特性

1. 行列式的任二行(或列)交换, 等于行列式的值乘以-1, 但绝对值不变。

$$\text{如, } \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} \Rightarrow \begin{vmatrix} b_1 & a_1 \\ b_2 & a_2 \end{vmatrix}$$

根据二阶行列式定义:

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} b_1 & a_1 \\ b_2 & a_2 \end{vmatrix} &= b_1 a_2 - b_2 a_1 = -(a_1 b_2 - a_2 b_1) \\ &= - \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} \end{aligned}$$

因此, 两列交换后, 行列式的符号改变。

现在再来考虑三阶行列式的情形。今将三阶行列式

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

中的二、三列交换得:

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} a_1 & c_1 & b_1 \\ a_2 & c_2 & b_2 \\ a_3 & c_3 & b_3 \end{vmatrix} &= a_1 \begin{vmatrix} c_2 & b_2 \\ c_3 & b_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_3 & b_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{vmatrix} \\ &= -a_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \\ &= - \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} \end{aligned}$$

由此可知, 交换二、三列后, 行列式之值改号。若把一、二两列交换, 则有

$$\begin{vmatrix} b_1 & a_1 & c_1 \\ b_2 & a_2 & c_2 \\ b_3 & a_3 & c_3 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

交换一、三两列相当于先交换二、三两列，再把所得行列式中的一、二两列交换，然后再把所得行列式中的二、三两列交换，即

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} a_1 & c_1 & b_1 \\ a_2 & c_2 & b_2 \\ a_3 & c_3 & b_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} c_1 & a_1 & b_1 \\ c_2 & a_2 & b_2 \\ c_3 & a_3 & b_3 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} c_1 & b_1 & a_1 \\ c_2 & b_2 & a_2 \\ c_3 & b_3 & a_3 \end{vmatrix}$$

由此可见，任何阶的行列式，交换任意两列，行列式都改号。

2. 行列式的某一行（或列）的所有元素都乘上一个常数 k ，则等于将原行列式乘以 k 。换句话说，行列式任一行或元素都含有一个公因子，这个公因子可以提到行列式之外。

例如，对二阶行列式有

$$\begin{vmatrix} ka_1 & b_1 \\ ka_2 & b_2 \end{vmatrix} = ka_1b_2 - ka_2b_1 = k(a_1b_2 - a_2b_1) \\ = k \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}$$

同理，对于三阶行列式，互据定义有

$$\begin{vmatrix} ka_1 & b_1 & c_1 \\ ka_2 & b_2 & c_2 \\ ka_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} = ka_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - ka_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + ka_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} \\ = k \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

若要使行列式交换，可把公因子提到行列式之外，这时，由于交换两列，行列式改号。然后再分别交换一、二及二、三两列，行列式的符号就改过来了。如：

$$\begin{vmatrix} a_1 & kb_1 & c_1 \\ a_2 & kb_2 & c_2 \\ a_3 & kb_3 & c_3 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} kb_1 & a_1 & c_1 \\ kb_2 & a_2 & c_2 \\ kb_3 & a_3 & c_3 \end{vmatrix} \\ = k \begin{vmatrix} b_1 & a_1 & c_1 \\ b_2 & a_2 & c_2 \\ b_3 & a_3 & c_3 \end{vmatrix} = k \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

3. 若行列式两行（或列）相等，则行列式的值等于零。

以三阶行列式为例，证明上述结论。假设 $b_i/a_i = k$ （常数），（ $i=1, 2, 3$ ），即一、二两列元素成比例。于是， $b_i = ka_i$ ， $i=1, 2, 3$ 。从而有

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_1 & ka_1 & c_1 \\ a_2 & ka_2 & c_2 \\ a_3 & ka_3 & c_3 \end{vmatrix} = k \begin{vmatrix} a_1 & a_1 & c_1 \\ a_2 & a_2 & c_2 \\ a_3 & a_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

将末一行列式的一、二两列交换，可知

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_1 & c_1 \\ a_2 & a_2 & c_2 \\ a_3 & a_3 & c_3 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} a_1 & a_1 & c_1 \\ a_2 & a_2 & c_2 \\ a_3 & a_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

所以

$$2 \begin{vmatrix} a_1 & a_1 & c_1 \\ a_2 & a_2 & c_2 \\ a_3 & a_3 & c_3 \end{vmatrix} = 0$$

因此必有