



面向 21 世纪 课 程 教 材
Textbook Series for 21st Century

线 性 代 数

张良云 主 编



高 等 教 育 出 版 社
HIGHER EDUCATION PRESS

面向 21 世纪课程教材
Textbook Series for 21st Century

线性代数

张良云 主 编



高等教育出版社
HIGHER EDUCATION PRESS

内容提要

本书是教育部“高等教育面向 21 世纪教学内容和课程体系改革计划”的研究成果,是面向 21 世纪课程教材。本书突出了矩阵的作用,强调了线性变换思想,力求在处理上深入浅出。全书共六章,分别为矩阵,行列式,向量组的线性相关性,线性方程组,特征值、特征向量与二次型,线性空间与线性变换。

本书是高等院校农林类、水产类各专业教材,也可作为教学要求相近的工科类学生或科研人员的教材、教学参考书。

图书在版编目(CIP)数据

线性代数/张良云主编. —北京:高等教育出版社,2000

ISBN 7-04-009185-2

I. 线... II. 张... III. 线性代数—高等学校—教材 IV. 0151.2

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2000)第 77534 号

责任编辑 徐 刚 封面设计 张 楠 版式设计 马静如

责任校对 许月萍 责任印制 杨 明

线性代数

张良云 主编

出版发行 高等教育出版社

社 址 北京市东城区沙滩后街 55 号

邮政编码 100009

电 话 010-64054588

传 真 010-64014048

网 址 <http://www.hep.edu.cn>

<http://www.hep.com.cn>

经 销 新华书店北京发行所

印 刷 国防工业出版社印刷厂

开 本 787×960 1/16

版 次 2001 年 1 月第 1 版

印 张 9

印 次 2001 年 1 月第 1 次印刷

字 数 160 000

定 价 8.30 元

本书如有缺页、倒页、脱页等质量问题,请到所购图书销售部门联系调换。

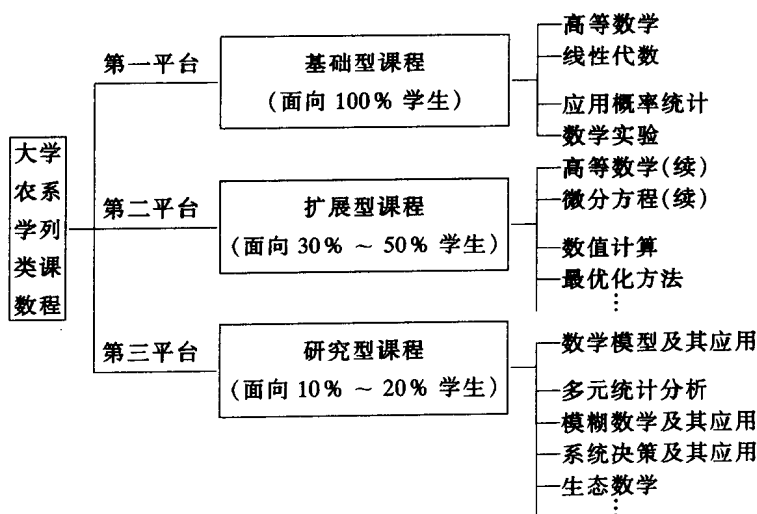
版权所有 侵权必究

总 序

本系列教材是在原华东地区高等农林水院校数学系列课程教材《高等数学》、《线性代数》、《概率论与数理统计》试用后的基础上,按照教育部“高等教育面向 21 世纪教学内容和课程体系改革计划”中有关项目的要求重新编写的,是项目 04-6 的研究成果.该系列教材各册如下:《高等数学(Ⅰ)》、《高等数学(Ⅱ)》、《线性代数》、《应用概率统计(上、下册)》、《数学模型及其应用》和《数学实验》,适用于高等农林水院校本科各专业.本系列教材编委会由杨崇瑞、王凯捷、吴坚、杨琪瑜、任明荣教授组成.

由南京农业大学牵头,东北林业大学、华中农业大学、西北农业大学合作主持,安徽农业大学、浙江农业大学、中国农业大学、河北农业大学、东北农业大学、黑龙江八一农垦大学、北京农学院、解放军农牧大学共 14 所院校参加的教育部教改项目“高等农林院校本科数学(含生物统计)系列课程教学内容和课程体系改革的研究与实践”,在各有关院校的重视和项目组成员的共同努力下,已通过验收,并获得了专家组的好评.这套系列教材就是该项目研究成果的一部分.此外,它也是在经过几次会议和有关专家讨论后,在高等教育出版社的大力支持下确定出版的.

该系列教材的选题主要遵从如下的课程体系设置:



该系列教材的出版,首先要感谢参与编写的有关人员,感谢农业部数学课程教学指导委员会的关心和支持,特别致意的是这套系列教材的总设计、该项目组的总负责人杨崇瑞教授,他未能看到这套教材的出版就溘然长逝.现在,该系列教材的顺利出版,是对杨崇瑞先生的莫大慰藉.

编委会十分感谢中科院院士、复旦大学教授李大潜先生担任本系列教材的主审.

由于该系列教材还是一个教改尝试,不免存在一些问题和不足之处,诚恳期望本系列教材的使用者提出意见和建议,以利今后的进一步修改和完善.

编委会

2000年10月10日

前 言

线性代数是大学数学教育中一门主要基础课程,对于培养面向 21 世纪人才起着重要的作用.本书是编者在进行多年教学实践和改革探索的基础上,为适应不同层次线性代数教学要求而编写的.

作为面向 21 世纪高等农林院校本科数学(含生物统计)系列课程教学内容和课程体系改革的研究与实践(项目编号为 04-6)的系列教材之一.本书主要适用于农、林、水产等高等院校各专业使用,课内学时为 36 至 54 学时的都可选用.同时还可作为教学要求相近的工科类学生及农、林、水产等科技人员的教材或参考书.

根据教学改革的精神和本科各专业对线性代数内容的不同要求,我们在内容、结构等方面做了精心选择和编排,具有如下几个方面的特点.(1) 凯莱(Cayley)在 1885 年的一篇文章中指出:在逻辑上,矩阵概念先于行列式,而在历史上,两者次序正好相反.在本书中,我们正是根据逻辑发展,先讲矩阵,后讲行列式,并且巧妙地处理好这两部分的内容与结构.(2) 为了帮助学生更好地学习并了解线性代数,我们有选择地介绍了矩阵、行列式以及克拉默(Cramer)法则等重要概念的数学历史,这样可以培养他们的学习兴趣,从而激发他们对学习线性代数的热情.(3) 在第三章,我们用较少的篇幅介绍了向量组的线性相关性,既简捷又突出重点,易教又易学,使读者在学习中能一气呵成.(4) 引入矩阵的特征值和特征向量,是为了讨论矩阵的对角化问题(主要是实对称矩阵的对角化).把二次型化为标准形,就是把实对称矩阵对角化.鉴于此,我们把这两部分内容安排在第五章讲授,以便读者系统地学习.(5) 对本书习题安排,我们进行了精心设计:每节安排了比较简单的练习题,使初学者在学完本节之后,就能做这些题目,从而加深对所学概念的理解,达到初学的目的;在每章之后,我们精选了部分习题,题型是根据近几年考研情况而定的,但难度适宜,具有一定的层次与坡度;选题新颖,尽管有的题目乍看上去比较熟悉,但解起来需要一定的灵活技巧.并在书后附上习题解答.

随着计算机的日益普及与应用的深入,我们深深感到计算机对现代数学教育的重要作用.本书作为系列教材之一,我们把这部分内容安排在《数学实验》一书中编写,由专业教师统一讲授.

本书由张良云任主编,毕守东任副主编.参加编写工作的有南京农业大学的

张良云(第一章、第六章)、安徽农业大学的毕守东(第四章)、南京林业大学的杨明辉(第五章)、上海水产大学的郑奕(第二章)和南京农业大学的许爱娟(第三章)。全书由毕守东、张良云统稿(部分由许爱娟统稿),最后由张良云定稿。特别值得一提的是,编委荣幸邀请到复旦大学李大潜院士作为本书的主审,在此表示诚挚的谢意。同时我们衷心感谢杨崇瑞教授对本书的关心与鼓励,以及王凯捷教授和编委会对本书的有益建议。

由于水平有限,不妥或谬误之处在所难免,恳请读者和使用本教材的教师及专家批评指正。

主 编

2000年8月于南京

目 录

第一章 矩阵	(1)
§ 1.1 矩阵的概念	(1)
§ 1.2 矩阵的运算	(3)
1.2.1 加法运算	(3)
1.2.2 数乘运算	(4)
1.2.3 乘法运算	(5)
1.2.4 矩阵的转置	(7)
§ 1.3 方阵的逆阵	(9)
§ 1.4 矩阵的分块	(11)
§ 1.5 初等变换与初等矩阵	(14)
1.5.1 矩阵的初等变换	(14)
1.5.2 初等矩阵	(16)
习题一	(20)
第二章 行列式	(23)
§ 2.1 行列式及其性质	(23)
§ 2.2 行列式的应用	(35)
2.2.1 伴随矩阵	(35)
2.2.2 矩阵的秩	(39)
2.2.3 克拉默(Cramer)法则	(42)
习题二	(46)
第三章 向量组的线性相关性	(49)
§ 3.1 n 维向量及其运算	(49)
§ 3.2 线性相关性	(52)
3.2.1 线性组合	(52)
3.2.2 线性相关性	(53)
§ 3.3 极大线性无关组	(57)
习题三	(61)
第四章 线性方程组	(63)
§ 4.1 线性方程组的基本概念	(63)
§ 4.2 高斯消元法	(65)

§ 4.3 齐次线性方程组	(68)
§ 4.4 非齐次线性方程组	(74)
习题四	(81)
第五章 特征值、特征向量与二次型	(84)
§ 5.1 正交矩阵	(84)
5.1.1 向量的内积	(84)
5.1.2 向量组的正交化	(85)
5.1.3 正交矩阵	(88)
§ 5.2 特征值和特征向量	(90)
§ 5.3 实对称矩阵的对角化	(95)
§ 5.4 二次型	(102)
5.4.1 二次型的矩阵表示	(102)
5.4.2 化二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 为标准形	(104)
5.4.3 正定二次型	(110)
习题五	(113)
第六章 线性空间与线性变换	(115)
§ 6.1 线性空间及其性质	(115)
§ 6.2 线性空间的基、维数和坐标	(118)
§ 6.3 线性变换	(122)
6.3.1 线性变换及其性质	(122)
6.3.2 线性变换的矩阵表示式	(124)
习题六	(126)
习题答案	(128)

第一章 矩 阵

矩阵是线性代数的主要研究对象,是求解线性方程组的一个有力工具.它在许多数学分支中都有重要作用,许多实际问题还可以用矩阵表达并用有关理论得到解决.

§ 1.1 矩阵的概念

先看如下的一个例子.

例 1 某产品从产地 A_1, A_2, A_3 运到销地 B_1, B_2, B_3 , 其运输数量如下表所示.

产地 \ 销地 运 输 量	B_1	B_2	B_3
	B_1	B_2	B_3
A_1	s_{11}	s_{12}	s_{13}
A_2	s_{21}	s_{22}	s_{23}
A_3	s_{31}	s_{32}	s_{33}

其中 s_{ij} 表示从产地 A_i 运到销地 B_j 的产品数量, 那么这个调运方案可用如下数表来表示:

$$\begin{pmatrix} s_{11} & s_{12} & s_{13} \\ s_{21} & s_{22} & s_{23} \\ s_{31} & s_{32} & s_{33} \end{pmatrix},$$

这个数表我们称之为矩阵.

定义 1 由 $m \times n$ 个数 a_{ij} ($i=1, 2, \dots, m; j=1, 2, \dots, n$) 排成 m 行 n 列数表

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \quad (1.1)$$

叫做 m 行、 n 列矩阵, 简称为 $m \times n$ 矩阵^①.

这 $m \times n$ 个数叫做矩阵 A 的元素, a_{ij} 叫做矩阵 A 的第 i 行第 j 列元素. 元素都是实数的矩阵叫做实矩阵, 元素都是复数的矩阵叫做复矩阵. 本书中的矩阵除特别说明外, 均指实矩阵.

一般地, 我们用黑体大写字母 $A, B, C, \dots$ 来表示矩阵.

上述矩阵 A 可简记为 $A = (a_{ij})_{m \times n}$ 或 (a_{ij}) , 也可记为 $A_{m \times n}$.

当 $m=1$ 时, A 成为 $(a_{11} \ a_{12} \ \cdots \ a_{1n})$, 称为行矩阵.

当 $n=1$ 时, A 成为

$$\begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix},$$

称为列矩阵.

当 $m=n$ 时, $m \times n$ 矩阵 A 称为 n 阶方阵.

对于两个矩阵, 如果它们的行数、列数分别相等, 则称它们为同型矩阵. 对于两个同型矩阵 $A = (a_{ij})$ 和 $B = (b_{ij})$, 如果它们的对应元素都相等, 即 $a_{ij} = b_{ij}$ ($i = 1, 2, \dots, m; j = 1, 2, \dots, n$), 则称 A 和 B 是相等矩阵, 记为 $A = B$.

下面介绍常用的几个特殊矩阵.

元素都是零的矩阵称为零矩阵, 记作 O .

设 $A = (a_{ij})_{n \times n}$ 为 n 阶方阵, 如果当 $i \neq j$ 时, $a_{ij} = 0$, 即

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & & & \\ & a_{22} & & \\ & & \ddots & \\ & & & a_{nn} \end{pmatrix},$$

则称 A 为对角矩阵.

如果对角矩阵 A 中的 $a_{11} = a_{22} = \cdots = a_{nn} = 1$, 则称 A 为单位矩阵, 记为 I

^① 矩阵这个词是西尔维斯特 (Sylvester, 1814—1897) 于 1850 年首先使用的.

James Joseph Sylvester 是犹太人, 从 1841 年起他接受过一些较低的教授职位, 经过一些年的努力, 他终于成为霍布金斯 (Hopkins) 大学的教授, 并于 1883 年 70 岁时重返英格兰成为牛津大学萨维尔 (Sawilian) 几何学教授. 他是美国纯数学研究的创始人之一, 并创办了美国历史上第一个数学杂志《美国数学杂志》.

西尔维斯特一生致力于纯数学的研究. 他的成就主要在代数方面, 他同凯莱 (Cayley) 一起发展了矩阵和行列式理论, 共同奠定了不变量的理论基础.

或 I_n , 即

$$I = I_n = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & \ddots \\ & & & & 1 \end{pmatrix}.$$

设 $A = (a_{ij})_{n \times n}$ 为 n 阶方阵, 如果当 $i > j$ 时 $a_{ij} = 0$, 即

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & a_{nn} \end{pmatrix},$$

则称 A 为上三角形矩阵; 类似可定义下三角形矩阵

$$B = \begin{pmatrix} b_{11} & & & \\ b_{21} & b_{22} & & \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ b_{n1} & b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{pmatrix}.$$

上三角形矩阵和下三角形矩阵统称为三角形矩阵.

练习 1.1

1. 设 A 为 4×5 矩阵, 若其元素 $a_{ij} = i - j$, 试求出 A .
2. 在下列矩阵中, 指出对角矩阵, 三角形矩阵, 单位矩阵:

$$A = \begin{pmatrix} 5 & 1 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad C = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \end{pmatrix},$$

$$D = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

§ 1.2 矩阵的运算

1.2.1 加法运算

定义 2 设 $A = (a_{ij})_{m \times n}$ 与 $B = (b_{ij})_{m \times n}$ 是两个同型矩阵, 矩阵 A 与 B 的

和定义为

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ b_{m1} & b_{m2} & \cdots & b_{mn} \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2n} + b_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} + b_{m1} & a_{m2} + b_{m2} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{pmatrix}, \quad (1.2)$$

简记为 $A + B = (a_{ij} + b_{ij})_{m \times n}$.

注意:只有当两个矩阵为同型矩阵时这两个矩阵才能进行加法运算.

不难证明,矩阵加法适合下面运算律:

- (1) 交换律 $A + B = B + A$;
- (2) 结合律 $(A + B) + C = A + (B + C)$;
- (3) $A + O = A = O + A$, 其中 O 为零矩阵.

设矩阵 $A = (a_{ij})$, 记 $-A = (-a_{ij})$, 则称 $-A$ 为矩阵 A 的负矩阵. 显然有

- (4) $A + (-A) = O$.

由此,我们可规定矩阵的减法为

$$A - B = A + (-B).$$

例 2 设 $A = \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 \\ 3 & 3 & 3 \end{pmatrix}$, 则

$$A + B = \begin{pmatrix} 5 & 4 & 3 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix},$$

$$A - B = \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -2 & -2 & -2 \\ -3 & -3 & -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}.$$

1.2.2 数乘运算

定义 3 数 k 与矩阵 A 相乘定义为

$$k \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ka_{11} & ka_{12} & \cdots & ka_{1n} \\ ka_{21} & ka_{22} & \cdots & ka_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ ka_{m1} & ka_{m2} & \cdots & ka_{mn} \end{pmatrix}, \quad (1.3)$$

简记 $kA = (ka_{ij})_{m \times n}$.

矩阵的加法与数乘运算称为**矩阵的线性运算**,它们满足下面的运算律:

- (1) 结合律 $(kl)A = k(lA)$;
- (2) 分配律 $k(A+B) = kA + kB$;
 $(k+l)A = kA + lA$;
- (3) $1A = A$; $0A = O$.

其中 k, l 均为实数, A, B 均为 $m \times n$ 矩阵.

例 3 设 $A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$, $B = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$, 且 $3A - 2X = B$, 求矩阵 X .

解 在 $3A - 2X = B$ 两端同时加上 $(-3A)$ 得

$$-2X = B - 3A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 9 & 3 \\ -6 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -8 & -2 \\ 8 & -4 \end{bmatrix}.$$

两端再乘以 $\left(-\frac{1}{2}\right)$ 得

$$X = \begin{bmatrix} 4 & 1 \\ -4 & 2 \end{bmatrix}.$$

1.2.3 乘法运算

定义 4 设 $A = (a_{ij})_{m \times s}$ 与 $B = (b_{ij})_{s \times n}$, A 与 B 的乘积定义为

$$C = AB = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} & \cdots & c_{1n} \\ c_{21} & c_{22} & \cdots & c_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ c_{m1} & c_{m2} & \cdots & c_{mn} \end{bmatrix}, \quad (1.4)$$

其中 $c_{ij} = \sum_{t=1}^s a_{it}b_{tj} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \cdots + a_{is}b_{sj}$, 即乘积矩阵 C 的第 i 行第 j 列的元素等于矩阵 A 的第 i 行元素与矩阵 B 的第 j 列对应元素的乘积之和, 如下式所示:

$$\begin{array}{c} i \text{ 行} \end{array} \begin{bmatrix} \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{is} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \end{bmatrix} \begin{array}{c} j \text{ 列} \\ j \text{ 列} \end{array} \begin{bmatrix} \vdots & b_{1j} & \vdots \\ \vdots & b_{2j} & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & b_{sj} & \vdots \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vdots & \vdots \\ \cdots & c_{ij} & \cdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{bmatrix} \begin{array}{c} i \text{ 行} \end{array}.$$

从上述定义可以看出,只有当矩阵 A 的列数等于矩阵 B 的行数时,两矩阵乘法 AB 才有意义,且乘积矩阵 C 的行数与矩阵 A 的行数相同, C 的列数与矩阵 B 的列数相同.例如,设 A 是 2×3 矩阵, B 是 3×4 矩阵,则 AB 为 2×4 矩阵,但 BA 无意义.

一般地,矩阵的乘法运算律与数的乘法运算律有如下区别:

(1) 矩阵乘法不满足交换律.一般地, $AB \neq BA$ (见下面的例 4), 这样,在进行乘法运算时,注意矩阵的前后位置不要任意调换,否则会出错.特别地,若 $AB = BA$,我们就说 A 与 B 可交换.

(2) 在数量乘法运算中,若 $ab = 0$,则 $a = 0$ 或 $b = 0$.但在矩阵乘积运算中,若 $AB = O$,则未必有 $A = O$ 或 $B = O$.例如

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \neq O, B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \neq O. \text{ 但}$$

$$AB = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = O.$$

(3) 若 $AB = AC$,则未必有 $B = C$,即对矩阵乘法消去律一般不能成立.例如

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 4 & -4 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -3 \end{pmatrix},$$

$$\text{则有 } AB = AC = \begin{pmatrix} -2 & -4 \\ 4 & 8 \end{pmatrix}, \text{ 但 } B \neq C.$$

容易证明,矩阵乘法满足下面运算律:

(1) 结合律 $(AB)C = A(BC)$;

(2) 左分配律 $A(B+C) = AB + AC$;

右分配律 $(B+C)A = BA + CA$;

(3) $k(AB) = (kA)B = A(kB)$;

(4) 设 A 是 $m \times s$ 矩阵,则 $I_m A = A, A I_s = A$;

(5) $AO = O = OA$.

由上面运算律我们知道,在矩阵乘法中,单位矩阵及零矩阵有类似于数字乘法中数“1”和“0”的作用.

有了矩阵乘法,我们就可以定义 n 阶方阵的幂.设 A 是 n 阶方阵,定义

$$A^0 = I_n, A^1 = A, A^2 = AA, \dots, A^{k+1} = A^k A,$$

其中 k 为正整数.这就是说 A^k 是 k 个 A 连乘.

由这个定义,我们有如下指数律:

$$A^k A^l = A^{k+l}, (A^k)^l = A^{kl},$$

其中 k, l 皆为非负整数.

必须注意,在一般情况下 $(AB)^k \neq A^k B^k$, 只有当 A 与 B 可交换时,才有 $(AB)^k = A^k B^k$.

例 4 设 $A = (1 \ 2 \ 3), B = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$.

(1) 求 AB 和 BA ; (2) 设 $C = BA$, 求 C^n (n 为正整数).

解 (1) $AB = (1 \ 2 \ 3) \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 1 \times (-1) + 2 \times 1 + 3 \times 0 = 1.$

$$BA = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} (1 \ 2 \ 3) = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -3 \\ 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

$$(2) C^n = (BA)^n = (BA)(BA) \cdots (BA)$$

$$= B(AB)(AB) \cdots (AB)A$$

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

$$= BA$$

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

即对任意的正整数 $n \geq 2, C^n = BA$.

1.2.4 矩阵的转置

定义 5 把 $m \times n$ 矩阵

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

的行与列互换后得到一个 $n \times m$ 矩阵,称为 A 的转置矩阵,记为 A' 或 A^T .

如果记 $A = (a_{ij})_{m \times n}$, 则由定义可知 $A' = (a_{ji})_{n \times m}$ (与 $A = (a_{ij})_{m \times n}$ 相对应).

例如 $\begin{pmatrix} 2 & 4 & 8 \\ 6 & 8 & 10 \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} 2 & 6 \\ 4 & 8 \\ 8 & 10 \end{pmatrix}.$

矩阵的转置也是一种运算,它满足下述运算规律:

- (1) $(A')' = A;$
- (2) $(A + B)' = A' + B';$
- (3) $(kA)' = kA';$
- (4) $(AB)' = B'A'.$

我们把满足 $A' = A$ 的矩阵 A 称为对称矩阵. 显然, 对称矩阵必为方阵, 而且位于对角线两旁对称位置的那些元素分别相等, 即对所有的 i, j 有

$$a_{ij} = a_{ji}.$$

如果 $A' = -A$, 即对所有 i, j 有 $a_{ij} = -a_{ji}$, 则称 A 为反对称矩阵. 显然, 反对称矩阵 A 必为方阵, 而且位于对角线上的元素 $a_{ii} (i=1, 2, \dots, n)$ 全为 0.

例 5 设 A 为任一 n 阶方阵, 则 $A + A'$ 是对称矩阵; $A - A'$ 是反对称矩阵.

证 由于 $(A + A')' = A' + (A')' = A' + A = A + A'$, 所以 $A + A'$ 为对称矩阵.

由于 $(A - A')' = A' - (A')' = A' - A = -(A - A')$, 所以 $A - A'$ 为反对称矩阵.

练习 1.2

1. 设

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & -4 \\ 2 & 3 & 4 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ -1 & -2 & -4 \\ -1 & 2 & 4 \end{pmatrix}.$$

试求 $2A, A + B, AB$ 及 BA .

2. 已知 $A = \begin{pmatrix} -1 & 4 & 2 & -8 \\ 1 & 0 & 4 & 3 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 7 & 5 & 2 \\ 3 & -1 & 4 & -6 \end{pmatrix},$

试求出矩阵方程 $2X + 3A = 4B$ 中的 X .

3. 设 $A = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$, 计算 A^2 和 $A^{2n} (n \text{ 是大于 } 1 \text{ 的自然数}).$

4. 设 A, B 是两个同阶方阵, 试问: 在什么条件下如下等式才能成立?

- (1) $(A + B)^2 = A^2 + 2AB + B^2;$
- (2) $(A + B)(A - B) = A^2 - B^2.$