

# 工程数学解析

数学在力学中的应用

關谷 壯 著

陈 和 王斌耀 蒋福民 译  
徐建平 王尔琪 陆林生 校



同济大学出版社

TB12

G582

Calis

# 工程数学解析

——数学在力学中的应用

関谷 壮 著

陈 和 王斌耀 蒋福民 译

徐建平 王尔琪 陆林生 校

同济大学出版社

## 内 容 提 要

本书共分十一章,内容有:矩阵、矢量、张量、偏导数、定积分、线积分、面积分、场的关系式、复数与复变函数、傅立叶分析、微分方程、变分法、数值分析法等。本书在工程应用方面涉及理论力学、材料力学、流体力学、弹性力学、板壳力学、电工学等领域。

全书内容丰富,语言精练,选材独特,它是一本工程技术人员应该必备的参考书,也是一本对已经掌握了一定的数学基本知识但不知如何去应用于工程问题的大学生们所期望的教科书或教学参考书。

作为了解日本高校工科教学情况的窗口,对从事大学数学、力学教学和研究的教师,本书对于他们来说也不无启发和借鉴。

### 图书在版编目(CIP)数据

工程数学解析:数学在力学中的应用/(日)関谷 壮  
著;陈和等译. —上海:同济大学出版社,2002.10  
ISBN 7-5608-2499-4

I. 工… II. ①关… ②陈… III. 数学-应用-工  
程力学 IV. TB12

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2002)第 064559 号

### 工程数学解析——数学在力学中的应用

関谷 壮著 陈 和 王斌耀 蒋福民 译  
徐建平 王尔琪 陆林生 校

### 工業数学解析

著者 関谷 壮 © 1988

発行 共立出版株式会社

ISBN 4-320-07120-4

责任编辑 解明芳 责任校对 郁 峰 封面设计 精 英

---

出 版 同济大学出版社  
发 行

(上海四平路 1239 号 邮编 200092 电话 021-65985622)

经 销 全国各地新华书店

印 刷 同济大学印刷厂印刷

开 本 787mm×960mm 1/16

印 张 14.75

字 数 295000

印 数 1—3000

版 次 2002 年 10 月第一版 2002 年 10 月第一次印刷

书 号 ISBN 7-5608-2499-4/O·220

定 价 23.00 元

---

本书若有印装质量问题,请向本社发行部调换

## 译者序

本书是根据共立出版株式会社出版的《工程数学解析》译出。该书由日本著名专家、边界元权威関谷壮教授(大阪电气通信大学、大阪府立大学名誉教授)所著,由日本材料学会冲击部门委员会委员长谷村贞治教授(大阪府立大学)介绍给同济大学。

本书与数学类专业书籍不同,它是为了让学习者理解了数学的解法之后,在解决实际问题时能够恰当应用为目的的,书中尽可能多地选用工程中遇到的问题,讲解问题的处理方法或数学计算方法。本书内容丰富,特色甚多,读者可从内容提要 and 作者前言中获知其梗概。

本书由同济大学理学院教师合作完成翻译任务,其中,翻译分工为陈和(力学、高工)完成1~6章、王斌耀(力学,副教授)完成7,8,11章、蒋福明(数学、副教授)完成9,10章;译校分工为徐建平(数学、副教授)、蒋福民(1~3,5~7,10~11章),陆林生(数学、副教授)(4,8章),王斌耀(9章)。王尔琪作为留日博士统校了大部分译稿。

本书在翻译过程中得到了原工程力学系主任宋子康教授的悉心指导,并抽审了部分译稿,提出了许多宝贵的意见;另外,在翻译过程中还得到了许多相关专业的教师的大力相助,在此一并表示衷心的感谢。

本书在出版过程中获得了原著作者関谷壮先生、共立出版株式会社出版本部南条光章先生的全力支持和鼎力相助,谨此致以万分感谢。

由于译者水平有限,书中缺点难免,恳请读者批评指正。

译者

2002年2月

HAAS 2/02

## 前 言

近年来,随着我国尖端技术的迅速发展,在数学、物理、化学、生物等基础学科领域中,具备高水平的知识变得十分必要。

本书把工学部专业教育学科中的应用数学讲义,从工学领域中的数学使用者的角度出发,以概论的形式编著成教材。因此,本书与数学类专业书不同,它没有对理论体系或定理进行深入严密的论证,而是为了让读者更好地理解数学的使用方法,能恰当地运用到实际问题中去,尽可能多地引用了工学领域中的问题,并把问题的处理方法、数学公式的计算方法以及对在专业书中出现的数学公式的理解作为本书的重点。本书内容虽以接受过大学一年级基础数学教育的读者为对象,但也为了让不具备上述基础的读者充分理解而编入了大量的复习内容。另外,书中也涉及了少量的专业性知识,可把这部分内容放在高年级的研讨会上进行。

因为笔者并非数学专业出身,所以,从数学专家的角度来看,本书可能存在各种不足之处,在这一点上希望能得到数学专家的指教。作为笔者的愿望,希望数学专家也能阅读本书,了解一下作为工程技术人员所必备的部分数学知识,并把它当作为工学部学生讲课时的参考。

在撰写本书的时候,参考了许多已经出版的书籍。在这里,对这些书籍的作者表示感谢。最后,在本书出版之际,得到了共立出版株式会社编辑部的植山光阳先生和齐藤英明先生的格外关照,在这里致以深深的谢意。

著 者

# 目 录

## 第 1 章 矩 阵

1.1 矩阵及其表示方法 .....	(1)
1.2 各种矩阵的名称 .....	(2)
A. 长方矩阵 .....	(2)
B. 行矢量与列矢量 .....	(3)
C. 转置矩阵 .....	(3)
D. 方阵 .....	(4)
E. 对角矩阵 .....	(4)
F. 对称矩阵与反对称矩阵 .....	(5)
G. 零矩阵 .....	(5)
1.3 矩阵的计算方法 .....	(6)
1.4 逆阵 .....	(10)
1.5 工程上的应用 .....	(12)
A. 结构力学上的应用 .....	(12)
B. 二对端子电路中的串列矩阵 .....	(14)
习题 1 .....	(15)
补遗 .....	(18)
1.1 用电子计算机求解联立多元一次代数方程式和计算逆阵 .....	(18)
1.2 基尔霍夫定律 .....	(18)
A. 第 1 定律 .....	(18)
B. 第 2 定律 .....	(18)

## 第 2 章 矢 量

2.1 标量与矢量 .....	(20)
2.2 矢量的相等、和、实数倍、差 .....	(20)
2.3 矢量之和在工程力学中的应用 .....	(22)
A. 作用在一点上的三个力的平衡(拉密定理) .....	(22)
B. 克雷莫纳应力图 .....	(23)
2.4 矢量的解析表达式 .....	(26)
2.5 矢量的内积 .....	(28)
2.6 矢量的外积 .....	(31)

习题 2 .....	(34)
补遗 .....	(36)
2.1 正弦定理	

### 第 3 章 张 量

3.1 0 阶、1 阶、2 阶张量 .....	(37)
3.2 2 阶张量之例(应力张量) .....	(40)
3.3 下标记号 .....	(48)
习题 3 .....	(50)

### 第 4 章 偏导数

4.1 多元函数 .....	(53)
4.2 偏微分法 .....	(53)
4.3 偏导数的链式法则 .....	(55)
4.4 隐函数的求导 .....	(56)
4.5 方向导数 .....	(57)
4.6 全微分 .....	(60)
4.7 雅可比 .....	(62)
4.8 多元函数的泰勒展开 .....	(65)
习题 4 .....	(66)

### 第 5 章 定积分

5.1 定积分的定义和计算 .....	(68)
5.2 定积分定义的扩大 .....	(71)
5.3 定积分的工程应用 .....	(71)
A. 在水力学中的应用(流过堰的流量) .....	(71)
B. 在材料力学中的应用(惯性矩) .....	(73)
5.4 含参变量的积分的微分法(莱布尼茨公式) .....	(75)
5.5 被积函数为无界时的定积分和无限积分 .....	(78)
5.6 $\Gamma$ 函数与 $\beta$ 函数 .....	(79)
5.7 二、三个重要的定积分 .....	(82)
习题 5 .....	(85)

## 第 6 章 线积分、面积分、场的关系式

6.1	数量场、矢量场、张量场	(88)
6.2	线积分	(88)
	A. 沿平面曲线的线积分	(88)
	B. 沿空间曲线的线积分	(91)
6.3	面积分	(92)
6.4	数量场的梯度变化率	(93)
6.5	矢量场的发散	(96)
6.6	矢量场的旋度	(98)
6.7	二维场的关系式	(101)
6.8	三维场的关系式	(104)
	A. 高斯定理	(104)
	B. 格林公式	(104)
	C. 斯托克斯(Stokes)定理	(105)
	习题 6	(105)

## 第 7 章 复数与复变函数

7.1	复数	(109)
7.2	复平面与极形式	(110)
7.3	复变函数	(113)
7.4	复积分	(120)
7.5	解析函数的泰勒展开	(123)
7.6	罗朗展开	(124)
7.7	留数	(126)
7.8	保角映射及在流体力学方面的应用	(129)
	习题 7	(134)

## 第 8 章 傅立叶分析

8.1	傅立叶级数	(138)
8.2	傅立叶变换	(140)
8.3	拉普拉斯变换	(142)
8.4	拉普拉斯逆变换	(146)
8.5	在工程上的应用	(148)



习题 8 .....	(151)
------------	-------

## 第 9 章 微分方程

9.1 微分方程 .....	(154)
9.2 1 阶常微分方程 .....	(154)
9.3 常系数 2 阶线性常微分方程 .....	(159)
9.4 二阶非线性常微分方程 .....	(164)
9.5 联立常微分方程组 .....	(167)
9.6 偏微分方程 .....	(168)
习题 9 .....	(174)

## 第 10 章 变分法

10.1 函数与泛函 .....	(178)
10.2 泛函举例 .....	(178)
10.3 欧拉方程 .....	(178)
10.4 Ritz 方法 .....	(186)
习题 10 .....	(188)

## 第 11 章 数值分析法

11.1 绪言 .....	(189)
11.2 有限元法 .....	(189)
11.3 差分法 .....	(195)
11.4 边界元法 .....	(199)
11.5 电荷模拟法 .....	(204)
习题 11 .....	(207)

问题与习题的答案 .....	(209)
----------------	-------

## 第1章 矩 阵

### 1.1 矩阵及其表示方法

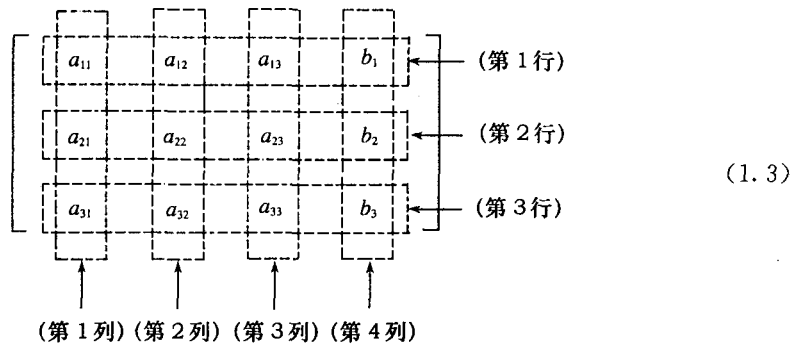
矩阵(matrix)就如

$$\left. \begin{array}{l} \left( \begin{array}{ccc} 1 & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 8.8 \\ -\frac{7}{3} & \sqrt{\pi} & 13 \end{array} \right) \\ \left. \begin{array}{l} \{ X \\ Y \\ Z \} \end{array} \right\} \left[ \begin{array}{ccc} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xx} \\ \tau_{yx} & \sigma_y & \tau_{yx} \\ \tau_{xx} & \tau_{xy} & \sigma_x \end{array} \right] \\ \left\| \begin{array}{cccc} a_{11} & a_{12} & a_{13} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \end{array} \right\| \end{array} \right\} [u, v, w] \quad (1.1)$$

这些例子那样,是将数字或文字符号排成长方形,并在其左右两侧用括弧( ),{ }, [ ]或双重线 || || 围住后组成的。它们其中的一个一个数字或文字符号(上例中的  $1, -\sqrt{3}/2, 8.8, \dots, a_{32}, a_{33}, b_3$  等)称为矩阵的元素(element)。矩阵的元素可以像上面的例子那样是一个数或一个文字符号,也可以如下面的矩阵(1.2)的例子所示,用一个矩阵作为矩阵的元素。

$$\left[ \begin{array}{cc} [a_1 & b_1] \\ [a_2 & b_2] \\ [a_3 & b_3] \end{array} \right] \left[ \begin{array}{cc} [c_1 & d_1] \\ [c_2 & d_2] \\ [c_3 & d_3] \end{array} \right] \left\{ \begin{array}{c} [e_1] \\ [e_2] \\ [e_3] \end{array} \right\} \quad (1.2)$$

在矩阵中,横排称为行(row),纵排称为列(column)。若给矩阵中的元素添加编号,对于行,从上往下的顺序分别称为第1行,第2行……对于列,则从左至右分别称为第1列,第2列……请看下面的例子:



这个矩阵是由三个行,四个列组成的矩阵,可以将它称为3行4列矩阵,或者简称 $(\bar{3}, 4)$ 矩阵。在3上添加横线表示3是行数。

这里叙述如上所示的,其元素是长方形排列的矩阵,对这些矩阵的各种加法、乘法等的计算方法作定义,可以形成对实际问题有用的计算方法的体系。

整个矩阵有时也可用一个文字表示。例如,可以用一个文字  $A, X$  等将前面式(1.1)的矩阵表示为

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 8.8 \\ -\frac{7}{3} & \sqrt{\pi} & 13 \end{pmatrix} \quad (1.4)$$

$$X = (x, y, z)$$

[问 1.1] 在式(1.1)所示的各矩阵中,用 $(\bar{m}, n)$ 的形式表示其行数  $m$ 、列数  $n$ , 并列举各行、各列的元素。

[提示] 例如,矩阵 $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ 是 $(\bar{2}, 2)$ 矩阵

第1行的元素——1,2 第1列的元素——1,3

第2行的元素——3,4 第2列的元素——2,4

## 1.2 各种矩阵的名称

### A. 长方矩阵

长方矩阵是如式(1.1)的左上方的矩阵那样的,元素成长方形排列的矩阵,它是最一般的矩阵形式。最普通的长方形矩阵具有下面的形式:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad (1.5)$$

这个矩阵的元素有两个下标。第1个下标是该元素所属行的编号,第2个下标是该元素所属列的编号。仅用1个元素代表式(1.5)右边的矩阵时可以记为 $[a_{ij}]$ 。

[问 1.2] 在式(1.5)的矩阵中,下面的元素为第几行第几列元素?

(a)  $a_{m1}$  (b)  $a_{13}$  (c)  $a_{mn}$

### B. 行矢量与列矢量<sup>①</sup>

仅由1行组成的矩阵称为行矢量(row vector)或者称为1行矩阵(row matrix)

[例 1.1] 行矢量的例子

$(x, y)$ ——平面上的点的直角坐标;

$[u, v, w]$ ——表示流体的流量中的一个流体粒子的速度沿  $x, y, z$  方向的分量。

另外,仅由1列组成的矩阵称为列矢量(column vector)或者称为1列矩阵(column matrix)。

[例 1.2] 列矢量的例子

$\begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \end{Bmatrix}$ ——表示力沿直角坐标  $x, y, z$  方向的分量。

对于列矢量的情况,常常用中括弧  $\left\{ \right\}$ 。

往往将行矢量 $[a_1, a_2, \dots, a_n]$ 记为 $[a_i]$ ,列矢量 $\begin{Bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{Bmatrix}$ 记为 $\{a_i\}$ 。

### C. 转置矩阵

有一矩阵  $A$ , 交换其行与列后得到的矩阵  $A^T$  (有时也用  $A'$  表示) 称为原来的矩阵  $A$  的转置矩阵(transposed matrix)

[例 1.3] 转置矩阵的例子

<sup>①</sup> 矢量将在第2章中详细叙述。

$$(a) A=(x, y, z) \text{ 时, } A^T = \begin{Bmatrix} x \\ y \\ z \end{Bmatrix}$$

$$(b) A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix} \text{ 时, } A^T = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 5 \\ 3 & 6 \end{bmatrix}$$

[问 1.3] 求下面矩阵  $A$  的转置矩阵  $A^T$

$$(a) A = \begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \end{Bmatrix}, \quad (b) A = \begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{yx} & \sigma_y & \tau_{yz} \\ \tau_{zx} & \tau_{zy} & \sigma_z \end{bmatrix}$$

#### D. 方阵

在长方矩阵式(1.5)中的行数  $m$  与列数  $n$  相等的情况下, 即  $m=n$  时的情况称为方阵(square matrix)。即

$$A = [a_{ij}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{bmatrix} \quad (1.6)$$

是方阵。

[例 1.4] 问 1.1 提示的矩阵, 问 1.3(b) 的矩阵都是方阵。

#### E. 对角矩阵

在式(1.6)的矩阵  $[a_{ij}]$  中  $i \neq j$  的元素  $a_{ij}$  全部为零时, 换言之, 沿  $a_{11}$  与  $a_{nn}$  连接的直线(这称为矩阵的主对角线(principal diagonal)上的元素以外的元素全部为零时, 这样的矩阵称为对角矩阵(diagonal matrix)。

[例 1.5] 对角矩阵的例子

$$\begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{bmatrix} \text{ —— 材料力学中的主应力}$$

另外, 主对角线上的元素全部为 1 时的对角矩阵称为单位矩阵。

[例 1.6] 单位矩阵的例子。

$$I_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad I_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

这里  $I$  的下标 2, 3 是单位矩阵的行数(=列数)。

### F. 对称矩阵与反对称矩阵

在式(1.6)的方阵中, 当  $a_{ij} = a_{ji}$  时称为对称矩阵(symmetrical matrix), 当  $a_{ij} = -a_{ji}$  时称为反对称矩阵(skew matrix), 反对称矩阵的主对角线上的元素  $a_{ii} = -a_{ii}$ , 因此  $a_{ii} = 0$ , 即主对角线上的元素为零。

#### [例 1.7] 对称矩阵之例

$$\begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{xy} & \sigma_y & \tau_{yz} \\ \tau_{xz} & \tau_{yz} & \sigma_z \end{bmatrix} \text{——材料力学中的应力}$$

#### [例 1.8] 反对称矩阵之例

$$\begin{bmatrix} 0 & -\omega_z & \omega_y \\ \omega_z & 0 & -\omega_x \\ -\omega_y & \omega_x & 0 \end{bmatrix} \text{——连续体力学中的转动}$$

由上可知, 在与主对角线对称的位置上的元素互等, 对于反对称矩阵, 其绝对值相等、符号相反。

### G. 零矩阵

全部元素都为零的矩阵称为零矩阵(zero matrix)。

#### [例 1.9] 零矩阵之例子

$$(a) \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad (b) \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

[问 1.4] 针对下面各矩阵, 从题末选择相应的名称将圆圈中的记号 1、2、3……填入○中。

$$(a) (1, 0, 2, -3) \quad \text{○}$$

$$(b) \begin{bmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{○} \quad (c) \begin{bmatrix} -3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{○}$$

$$(d) \begin{Bmatrix} u \\ v \\ w \end{Bmatrix} \quad \text{○} \quad (e) \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{○} \quad (f) \begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 \\ -1 & 0 & 3 \\ 2 & -3 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{○}$$

$$(g) \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \end{bmatrix} \circ \quad (h) \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \circ$$

① (3,4)矩阵, ② 行矢量, ③ 列矢量, ④ 对称矩阵, ⑤ 反对称矩阵, ⑥ 对角矩阵, ⑦ 单位矩阵  $I_4$ , ⑧ 零矩阵。

### 1.3 矩阵的计算方法

因为矩阵不是单一的数, 所以必须定义矩阵的计算方法。这种算法在实际中将成为对各个领域都有用的方法。我们用下面的例子来说明。即使对于一般的情况, 根据这些例子也可以类推。

#### [例 1.10] 矩阵与矩阵相等

若要矩阵  $A$  与矩阵  $B$  相等, 只要  $A$  与  $B$  具有同样的行数和列数, 其对应的元素彼此相等, 就定义为  $A$  与  $B$  相等, 例如:

$$\begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} g & h & i \\ j & k & l \end{bmatrix}$$

而且  $a=g, b=h, c=i, d=j, e=k, f=l$  是对应相等的, 因此, 联立二元一次方程式:

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \end{cases} \quad (1.7)$$

可以表示为

$$\begin{cases} a_1x + b_1y \\ a_2x + b_2y \end{cases} = \begin{cases} c_1 \\ c_2 \end{cases} \quad (1.8)$$

#### [例 1.11] 矩阵 $A$ 与矩阵 $B$ 相加(或者矩阵 $A$ 减矩阵 $B$ )

当矩阵  $A$  与矩阵  $B$  具有相同的行数和列数, 上述计算才能被定义。其做法如下:

$$(a) \begin{bmatrix} 4 & 9 \\ 6 & 2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & -3 \\ 5 & 7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4+0 & 9+(-3) \\ 6+5 & 2+7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 6 \\ 11 & 9 \end{bmatrix}$$

$$(b) \begin{bmatrix} 4 & 9 \\ 6 & 2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & -3 \\ 5 & 7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4-0 & 9-(-3) \\ 6-5 & 2-7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 12 \\ 1 & -5 \end{bmatrix}$$

[例 1.12] 数与矩阵相乘

$$\text{当 } A = \begin{bmatrix} 4 & 9 \\ 6 & 2 \end{bmatrix}, B = \begin{Bmatrix} 4 \\ -3 \end{Bmatrix} \text{ 时}$$

$$3A = 3 \begin{bmatrix} 4 & 9 \\ 6 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \times 4 & 3 \times 9 \\ 3 \times 6 & 3 \times 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 & 27 \\ 18 & 7 \end{bmatrix}$$

$$(-1)B = (-1) \times \begin{Bmatrix} 4 \\ -3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} (-1) \times 4 \\ (-1) \times (-3) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} -4 \\ 3 \end{Bmatrix}$$

故  $(-1)A$  可写为  $-A$ 。

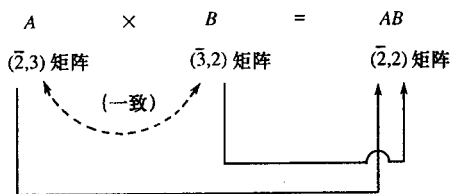
[例 1.13] 矩阵与矩阵相乘(矩阵与矩阵之积)。

举例说明确定矩阵  $A$  与矩阵  $B$  相乘的乘积  $AB$  的方法。这种计算只有当  $A$  的列数与  $B$  的行数相同时才能进行。

$$\text{设 } A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 3 \\ -4 & 5 & -6 \end{bmatrix} \cdots \cdots (\bar{2}, 3) \text{ 矩阵}$$

$$B = \begin{bmatrix} 6 & -5 \\ 4 & -3 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \cdots \cdots (\bar{3}, 2) \text{ 矩阵}$$

因为  $A$  的列数 3 与  $B$  的行数 3 相等, 所以可以求得它们的乘积  $AB$ 。这时  $AB$  也是另外的一个矩阵, 其行数与列数分别根据  $A, B$  的行数, 列数可以求得如下:



$AB$  的第 1 行, 第 1 列的元素由  $A$  的第 1 行与  $B$  的第 1 列的对应序号的元素彼此相乘后相加而得:

$$1 \times 6 + (-2) \times 4 + 3 \times (-2)$$

$AB$  的第 2 行, 第 1 列的元素由  $A$  的第 2 行和  $B$  的第 1 列的对应序号的元素彼此相乘后相加得到:

$$-4 \times 6 + 5 \times 4 + (-6) \times (-2)$$

$AB$  的第 2 行, 第 1 列的元素由  $A$  的第 2 行与  $B$  的第 1 行的对应序号的元素相



乘后相加得到:

$$(-4) \times 6 + 5 \times 4 + (-6) \times (-2)$$

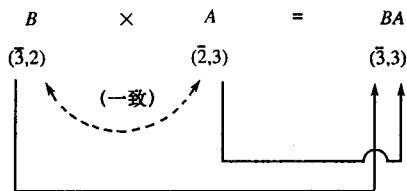
$AB$  的第 2 行, 第 2 列的元素由  $A$  的第 2 行与  $B$  的第 2 列的对应序号的元素彼此相乘后相加得到:

$$(-4) \times (-5) + 5 \times (-3) + (-6) \times 1$$

即  $AB$  为:

$$\begin{aligned}
 AB &= \begin{bmatrix} \boxed{1} & \boxed{-2} & \boxed{3} \\ \boxed{-4} & \boxed{5} & \boxed{-6} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \boxed{6} & \boxed{-5} \\ \boxed{4} & \boxed{-3} \\ \boxed{-2} & \boxed{1} \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} 1 \times 6 + (-2) \times 4 + 3 \times (-2) & 1 \times (-5) + (-2) \times (-3) + 3 \times 1 \\ (-4) \times 6 + 5 \times 4 + (-6) \times (-2) & (-4) \times (-5) + 5 \times (-3) + (-6) \times 1 \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} 6 - 8 - 6 & -5 + 6 + 3 \\ -24 + 20 + 12 & 20 - 15 - 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -8 & 4 \\ 8 & -1 \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$

用同样的方法也可确定  $BA$ 。这时



$BA$  为  $(\bar{3}, 3)$  矩阵。即

$$\begin{aligned}
 BA &= \begin{bmatrix} \boxed{6} & \boxed{-5} \\ \boxed{4} & \boxed{-3} \\ \boxed{-2} & \boxed{1} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \boxed{1} & \boxed{-2} & \boxed{3} \\ \boxed{-4} & \boxed{5} & \boxed{-6} \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} 6 \times 1 + (-5) \times (-4) & 6 \times (-2) + (-5) \times 5 & 6 \times 3 + (-5) \times (-6) \\ 4 \times 1 + (-3) \times (-4) & 4 \times (-2) + (-3) \times 5 & 4 \times 3 + (-3) \times (-6) \\ (-2) \times 1 + 1 \times (-4) & (-2) \times (-2) + 1 \times 5 & (-2) \times 3 + 1 \times (-6) \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} 6 + 20 & -12 - 25 & 18 + 30 \\ 4 + 12 & -8 - 15 & 12 + 18 \\ -2 - 4 & 4 + 5 & -6 - 6 \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$