

第二章 矩阵的特征值与Jordan 标准形

问: 给定的线性变换, 如何寻找一组基, 使的此线性变换在其下的矩阵具有最简单的形式?



本章目录

- 2.1 特征值和特征向量
- 2.2 矩阵相似于对角阵的条件
- 2.3 Jordan标准形简介
- 2.4 多项式的基本概念和性质
- 2.5 多项式矩阵的初等变换与Smith标准形
- 2.6 数字矩阵相似的条件与Jordan标准形
- 2.7 Cayley-Hamilton定理与最小多项式



2.1 特征值与特征向量

- 2.1.1 线性变换的特征值和特征向量
- 2.1.2 特征子空间

本节总假设V是数域P上的n维线性空间,T是V上的线性变换.

2.1.1 线性变换的特征值与特征向量

设T在V的基 x_1, x_2, \cdots, x_n 下的矩阵为

$$\Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{pmatrix}, \ \lambda_i \in P,$$

则有

$$Tx_i = \lambda_i x_i, \quad i = 1, 2, \dots, n.$$



定义1 若有P中的数 λ_0 和V中的非零向量x满足 $Tx = \lambda_0 x$

就称

- ① λ_0 为T的一个特征值,
- ② x为T的对应于特征值 λ_0 的特征向量.
- 注 若T在基 $x_1, x_2, ..., x_n$ 下的矩阵为对角阵 Λ ,则
- ① Λ 的每个对角元 λ_i 都是T的特征值,
- ② \mathbf{x}_i 是 \mathbf{T} 的对应于 λ_i 的特征向量.



定理1 设T在基 x_1, x_2, \cdots, x_n 下的矩阵为A,则

- ① A特征值 λ_0 就是线性变换T的特征值,
- ② 如果 ξ 是A对应于 λ 的特征向量, 那么 $x = (x_1, x_2, \cdots, x_n) \xi$

是T对应于 λ_0 的特征向量.

- 注 ① 线性变换的特征值就是矩阵的特征值;
- ② 线性变换的特征向量的坐标是矩阵的特征向量.

- ① *n*阶矩阵有*n*个特征值(重根按重数计算), 因此*n*维空间上的线性变换有*n*个特征值.
- ② T的特征值由T本身决定,与基的选取无关. (同一个线性变换在不同的基下的矩阵相似, 而相似矩阵的特征值相同.)
- ③ 线性变换的特征值和特征向量的其它性质也类似于矩阵,例如
- 1) 一个特征向量只能对应一个特征值,
- 2) 不同特征值的特征向量线性无关.



例1 设线性变换T在基 x_1, x_2, x_3 下的矩阵为

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

求T的特征值和特征向量.

解①特征值2,1,1.

- ② 对应2的特征向量为 cx_3 , 其中 $c \neq 0$.
- ③ 对应**1**的特征向量为 $c(x_1 + 2x_2 x_3)$, 其中 $c \neq 0$.

2.1.2 特征子空间

定义2 设 λ_0 是T的特征值,易见 $V_{\lambda_0} = \{x \in V | Tx = \lambda_0 x\}$

是V的子空间,称为T属于 λ_0 的特征子空间.

- ① $\pi \dim V_{\lambda_0}$ 为特征值 λ_0 的几何重数;
- ② 特征值 λ_0 作为特征多项式的根, 其重数称为 λ_0 的代数重数.
- ③ 矩阵的特征子空间: $(\lambda_0 E A)\xi = 0$ 的解空间, 几何重数 = $n R(\lambda_0 E A)$.

定理2特征值的几何重数不超过代数重数.

证明①设dim $V_{\lambda_0} = r$, 取 V_{λ_0} 的基 x_1, \dots, x_r , 扩充为V的基 $x_1, \dots, x_r, x_{r+1}, \dots, x_n$.

② T在 $x_1, \dots, x_r, x_{r+1}, \dots, x_n$ 下的矩阵为 $A = \begin{pmatrix} \lambda_0 E_r & A_{12} \\ O & A_{22} \end{pmatrix}$

③ 计算 $|\lambda E - A|$ 得 $(\lambda - \lambda_0)^r |\lambda E - A_{22}|$, 因此 λ_0 的代数重数 $\geq r$.



2.2 矩阵相似于对角阵的条件

- 2.2.1 线性变换的对角矩阵表示
- 2.2.2 Schur定理
- 2.2.3 正规矩阵

2.2.1 线性变换的对角矩阵表示

本小节总设T是n维线性空间V上的线性变换. 问是否有V的基使T在其下的矩阵为对角阵? 设T在V的基 y_1, y_2, \cdots, y_n 下的矩阵为

$$\Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{pmatrix}$$

则有 $T\mathbf{y}_i = \lambda_i \mathbf{y}_i$, $i = 1, 2, \dots, n$.

定理1 T 在某组基下的矩阵为对角阵的充要条件是T 有n个线性无关的特征向量.

推论 若T有n个互不相同的特征值,则T在某组基下的矩阵为对角阵.

注 以上结论和矩阵的相似对角化类似.



设

$$T(x_1, x_2, \dots, x_n) = (x_1, x_2, \dots, x_n)A,$$

 $T(y_1, y_2, \dots, y_n) = (y_1, y_2, \dots, y_n)A,$
 $(y_1, y_2, \dots, y_n) = (x_1, x_2, \dots, x_n)Q,$

则 $Q^{-1}AQ = \Lambda$.

因此,

T在某组基下的矩阵为对角阵 ⇔ A相似于对角阵, 即A可相似对角化.



设 $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ 是**A**所有互不相同的特征值,它们的几何重数为 k_i ,则**A**有

$$k_1 + \cdots + k_h$$

个线性无关的特征向量.

再设 $|\lambda E - A| = (\lambda - \lambda_1)^{m_1} \cdots (\lambda - \lambda_h)^{m_h}$,其中 m_i 是 λ_i 的代数重数,则 $m_1 + \cdots + m_h = n$.

从而A可相似对角化↔

$$n = k_1 + \dots + k_h$$

$$\leq m_1 + \dots + m_h = n,$$

即 $k_i = m_i$, $i = 1, \dots, h$.



定理2 T 在某组基下的矩阵为对角阵 ⇔ 其每个特征值的几何重数都等于代数重数.

注 仅需检验代数重数>1的特征值的几何重数.

例1 判断下列矩阵是否可相似对角化.

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

$$(3) A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & -2 \\ 0 & 6 & -2 \end{pmatrix}.$$

例 2 在线性空间 $\mathbf{R}[x]_n$ 定义线性变换 T:

$$T(f(x)) = f'(x), \quad f(x) \in \mathbf{R}[x]_n.$$

- ① 求线性变换 T 的特征值与特征向量;
- ② 当 n>1 时,是否存在 $\mathbf{R}[x]_n$ 的基,使得 T 在其下的矩阵为对角阵?

トルエ サ 大 学 HEFEI UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

解①取**R**[x]_n中一组基1,x, x^2 ,…, x^{n-1} , 则T 在这组基下的矩阵为

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & & \\ & 0 & 2 & & \\ & & \ddots & \ddots & \\ & & & n-1 \\ 0 & & & \end{pmatrix}.$$

计算知**T**的特征值 $\lambda_1 = \lambda_2 = \cdots = \lambda_n = 0$. **T**属于 **0** 的特征向量为**c**, **c** \neq **0**.

② 0的几何重数为1,代数重数为n,当n>1时,不存在基使T在其下的矩阵为对角阵.

例2 设
$$\boldsymbol{B} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \in P^{2 \times 2}$$
, 定义线性变换 $T: P^{2 \times 2} \to P^{2 \times 2}$, $T(\boldsymbol{X}) = \boldsymbol{B}\boldsymbol{X} - \boldsymbol{X}\boldsymbol{B}$,

并记子空间
$$W = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in P^{2 \times 2} \middle| b + c = 0 \right\}.$$

- ① 求W的一组基;
- ②证明W是T的不变子空间;
- ③ 将 T 看作 W上的线性变换, 求其特征值与特征向量;
- ④ 求W的基, 使T在其下的矩阵为对角阵.

2.2.2 Schur定理

定理3 (Schur) 设n阶矩阵A的所有特征值为 $\lambda_1, \lambda_2, ..., \lambda_n$ (重根按重数计算),则存在<mark>酉矩阵</mark>U, 使得

$$\boldsymbol{U}^{H}\boldsymbol{A}\boldsymbol{U} = \boldsymbol{U}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{U} = \begin{pmatrix} \lambda_{1} & * & \cdots & * \\ 0 & \lambda_{2} & \cdots & * \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_{n} \end{pmatrix}.$$

注上定理的结论是一种特殊的相似关系, 称为 酉相似.

2.2.3 正规矩阵

定义1 设 $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$, 若 $A^H A = AA^H$, 则称A为正规矩阵.

- ① 若 $A^{H} = A$,则称A为Hermite矩阵;
- ② 若 $A^{H} = -A$,则称A为反Hermite矩阵.
- ③ Hermite矩阵, 反Hermite矩阵和酉矩阵都是正规矩阵, 但正规矩阵不限于此, 如

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$
, $\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & i \end{pmatrix}$.

④实(反)Hermite矩阵就是实(反)对称矩阵.

定理4设A是n阶正规矩阵,则存在酉矩阵U使得

$$U^{H}AU = U^{-1}AU = \begin{pmatrix} \lambda_{1} & & & \\ & \lambda_{2} & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_{n} \end{pmatrix}$$

其中 $\lambda_1, \lambda_2, ..., \lambda_n$ 是**A**的所有特征值(重根按重数计算).

注 正规矩阵酉相似于对角阵.

- 推论① Hermite矩阵的特征值均为实数.
- ② Hermite矩阵的不同特征值所对应的特征向量(在酉空间 \mathbb{C}^n 中)正交.

定义2 设A为Hermite矩阵, $x \in \mathbb{C}^n$, 称 $x^H A x$ 为Hermite二次型.

- ① Hermite二次型可通过酉变换化为标准形.
- ② 若对任意**x** ≠ 0, 都有**x**^H**Ax** > 0, 则称**A**正定, 记作**A** > 0;
- ③ 若对任意x, 都有 $x^H A x \ge 0$, 则称A半正定, 记作 $A \ge 0$.



定理 设A是Hermite矩阵,则以下等价:

- ① A > 0;
- ② A的特征值全都 > 0;
- ③ 存在可逆矩阵B使得 $A = B^H B$.
- 定理设A是Hermite矩阵,则以下等价:
- ① **A**≥ 0;
- ② A的特征值全都 ≥ 0;
- ③ 存在矩阵**B**使得**A=B**^H**B**.
- 注 类似可定义负定和半负定,且有类似结果.