

第二节 实对称矩阵 的相似对角化

❖ 如上面的讨论中看到的,一般的方阵不一定可对角化,但对于在应用中常常遇到的实对称矩阵(满足 $\mathbf{A}'=\mathbf{A}$ 的实矩阵),不仅一定可以对角化,而且解决起来要简便得多,这是由实对称矩阵的特征值和特征向量的特性所决定的。

定理1 实对称矩阵的特征值为实数。

设复数 λ 为实对称矩阵 \mathbf{A} 的特征值,复向量 \mathbf{x} 为对应的特征向量,即 $\mathbf{Ax}=\lambda\mathbf{x}$, $\mathbf{x}\neq\mathbf{0}$ 。用 $\bar{\lambda}$ 表示 λ 的共轭复数, $\bar{\mathbf{x}}$ 表示 \mathbf{x} 的共轭复向量,则

$$A\bar{\mathbf{x}} = \overline{A\mathbf{x}} = (\overline{A\mathbf{x}}) = (\overline{\lambda\mathbf{x}}) = \overline{\lambda\mathbf{x}}$$

于是有

$$\bar{\mathbf{x}}'A\mathbf{x} = \bar{\mathbf{x}}'(A\mathbf{x}) = \bar{\mathbf{x}}'\lambda\mathbf{x} = \lambda\bar{\mathbf{x}}'\mathbf{x},$$

$$\bar{\mathbf{x}}'A\mathbf{x} = (\bar{\mathbf{x}}'A')\mathbf{x} = (A\bar{\mathbf{x}})'\mathbf{x} = (\overline{\lambda\bar{\mathbf{x}}})'\mathbf{x} = \overline{\lambda}\bar{\mathbf{x}}'\mathbf{x}.$$

两式相减，得

$$(\lambda - \overline{\lambda})\bar{\mathbf{x}}'\mathbf{x} = 0$$

但因 $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ ，所以

$$\bar{\mathbf{x}}'\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \bar{x}_i x_i = \sum_{i=1}^n |x_i|^2 \neq 0,$$

故 $\lambda - \overline{\lambda} = 0$ ，即 $\lambda = \overline{\lambda}$ ，这就说明 λ 为实数。

定理2 设 λ_1, λ_2 是实对称阵 A 的两个特征值,
 p_1, p_2 是对应的特征向量。若 $\lambda_1 \neq \lambda_2$, 则 p_1, p_2
正交。

证 $\lambda_1 p_1 = A p_1, \lambda_2 p_2 = A p_2, \lambda_1 \neq \lambda_2$ 。

因 A 对称, 故

$$\lambda_1 p_1' = (\lambda_1 p_1)' = (A p_1)' = p_1' A' = p_1' A,$$

于是,

$$\lambda_1 p_1' p_2 = p_1' A p_2 = p_1' (\lambda_2 p_2) = \lambda_2 p_1' p_2,$$

$$\text{即 } (\lambda_2 - \lambda_1) p_1' p_2 = 0$$

但 $\lambda_1 \neq \lambda_2$, 故 $p_1' p_2 = 0$, 即 p_1 与 p_2 正交。

定理3 设 \mathbf{A} 为 n 阶对称阵， λ 为 \mathbf{A} 的特征方程的 r 重根，则方阵 $\mathbf{A} - \lambda\mathbf{E}$ 的秩 $R(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{E}) = n - r$ ，从而对应特征值 λ 恰有 r 个线性无关的特征向量。

由此定理再结合上一节定理1，容易得到如下结论： n 阶对称阵 \mathbf{A} 必有 n 个线性无关的特征向量，从而 n 阶对称阵一定可以对角化。不仅如此，将实对称阵 \mathbf{A} 相似变换成对角阵的相似变换矩阵还可以是正交阵。

定理4 设 \mathbf{A} 为 n 阶实对称阵，则必有正交阵 \mathbf{P} ，使 $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \Lambda$ ，其中 Λ 是以 \mathbf{A} 的 n 个特征值为对角元素的对角阵。

证 设**A**的互不相等的特征值为 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_s$, 它们的重数分别为 r_1, r_2, \dots, r_s ($r_1 + r_2 + \dots + r_s = n$)。由定理3知, 对应特征值 λ_i ($i = 1, 2, \dots, s$) 恰有 r_i 个线性无关的实特征向量, 把它们正交化并单位化, 即得 r_i 个单位正交的特征向量。由 $r_1 + r_2 + \dots + r_s = n$ 知这样的特征向量共有 n 个。又由定理6知对应于不同的特征值的特征向量正交, 故这 n 个单位特征向量两两正交。于是以它们为列向量构成正交阵**P**, 并有 $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \Lambda$, 其中对角阵 Λ 的对角元素含 r_1 个 λ_1, \dots, r_s 个 λ_s , 恰是**A**的 n 个特征值。

定理4的证明实际上提供了将n阶实对称阵A对角化的方法:

1. 求出A的所有特征值 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_s$, 其中 λ_i 为A的 n_i 重特征根 ($i=1, 2, \dots, s$) 且 $n_1+n_2+\dots+n_s=n$ 。
2. 对每个特征值 λ_i , 解齐次线性方程组 $(A - \lambda_i E)x = 0$, 求得一个基础解系, 并将它们正交化 ($i=1, 2, \dots, s$), 得到一个正交向量组。
3. 将得到的所有的正交向量组单位化。
4. 用得到的正交单位向量组 (列向量组) 构成正交阵P, 则有 $P^{-1}AP = \Lambda$, 且对角阵 Λ 的主对角元素是A的n个特征值。

❖ 注意:

1. 此时得到的 \mathbf{P} 为正交阵，从而 $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P}=\mathbf{\Lambda}$ 等价于 $\mathbf{P}'\mathbf{A}\mathbf{P}=\mathbf{\Lambda}$ 。因此，这种方法称为用正交变换化实对角阵为相似对角形。
2. 由于基础解系的选取不是唯一的，而且构成 \mathbf{P} 的列矩阵的排列顺序可以是任意的，所以 \mathbf{P} 不是唯一的；对角阵 $\mathbf{\Lambda}$ 的主对角元素的排列顺序与 \mathbf{P} 的列向量组的排列顺序相对应。

例1设

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

求一个正交阵**P**，使**P⁻¹AP=Λ**为对角阵。

解 **A**的特征多项式为

$$|A - \lambda E| = \begin{vmatrix} -1-\lambda & 0 & 2 \\ 0 & 1-\lambda & 2 \\ 2 & 2 & 0-\lambda \end{vmatrix} = \lambda(3-\lambda)(3+\lambda)$$

故得**A**的特征值**λ₁ = -3**，**λ₂ = 0**，**λ₃ = 3**。

解齐次方程组

$$(A - \lambda_i E) x = 0$$

求特征向量。

当 $\lambda_1 = -3$ ，有

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

解得基础解系

$$\xi_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

当 $\lambda_2 = 0$ 时，有

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

解得基础解系

$$\xi_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

当 $\lambda_3 = 3$ 时，有

$$\begin{bmatrix} -4 & 0 & 2 \\ 0 & -2 & 2 \\ 2 & 2 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

解得基础解系

$$\xi_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

可以验证 ξ_1 , ξ_2 , ξ_3 两两正交, 下面进一步将它们单位化:

$$p_1 = \frac{\xi_1}{\|\xi_1\|} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}, \quad p_2 = \frac{\xi_2}{\|\xi_2\|} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad p_3 = \frac{\xi_3}{\|\xi_3\|} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

构造正交阵

$$P = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

则有

$$P^{-1}AP = P'AP = \begin{bmatrix} -3 & & \\ & 0 & \\ & & 3 \end{bmatrix}$$

例2 设

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

求一个正交阵**P**，使**P⁻¹AP=Λ**为对角阵。

解 **A**的特征多项式为

$$|A - \lambda E| = \begin{vmatrix} \lambda & 1 & 1 & -1 \\ 1 & \lambda & -1 & 1 \\ 1 & -1 & \lambda & 1 \\ -1 & 1 & 1 & \lambda \end{vmatrix} = (\lambda - 1)^3 (\lambda + 3)$$

故得**A**的特征值**λ₁ = -3**，**λ₂ = λ₃ = λ₄ = 1**。

解齐次方程组

$$(\mathbf{A} - \lambda_i \mathbf{E}) \mathbf{x} = \mathbf{0}$$

求特征向量。

当 $\lambda_1 = -3$, 有

$$\begin{bmatrix} -3 & 1 & 1 & -1 \\ 1 & -3 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & -3 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

解得基础解系

$$\zeta_1 = [1 \quad -1 \quad -1 \quad 1]'$$

当 $\lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = 1$ 时, 有

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

解得基础解系

$$\xi_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \xi_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \xi_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

对 **ξ_1** ， **ξ_2** ， **ξ_3** 应用施密特正交化方法，得

$$\zeta_2 = \xi_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\zeta_3 = \xi_2 - \frac{[\xi_2, \zeta_2]}{[\zeta_2, \zeta_2]} \zeta_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\zeta_4 = \xi_3 - \frac{[\xi_3, \zeta_3]}{[\zeta_3, \zeta_3]} \zeta_3 - \frac{[\xi_3, \zeta_2]}{[\zeta_2, \zeta_2]} \zeta_2$$

$$= \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{\frac{1}{2}}{\frac{3}{2}} \cdot \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{-1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

然后对 $\zeta_1, \zeta_2, \zeta_3, \zeta_4$ 标准化:

$$\mathbf{p}_1 = \frac{\zeta_1}{\|\zeta_1\|} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{p}_2 = \frac{\zeta_2}{\|\zeta_2\|} = \begin{bmatrix} \sqrt{2} \\ \sqrt{2} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{p}_3 = \frac{\zeta_3}{\|\zeta_3\|} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{p}_4 = \frac{\zeta_4}{\|\zeta_4\|} = \frac{1}{2\sqrt{3}} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

令

$$\mathbf{P} = [\mathbf{p}_1 \quad \mathbf{p}_2 \quad \mathbf{p}_3 \quad \mathbf{p}_4]$$

则**P**是正交阵，且满足

$$\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \mathbf{\Lambda} = \begin{bmatrix} -3 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{bmatrix}$$