

第7讲 分块矩阵

第二章 矩阵

张 振



厦门大学嘉庚学院

XIAMEN UNIVERSITY TAN KAH KEE COLLEGE

- 1 分块矩阵的基本概念
- 2 算法守则:分块后的算术
- 3 实战:块对角与块副对角阵
- 4 全章总结与预告

分块矩阵的基本概念

PART 1

对于阶数较高的矩阵,为了简化运算或便于揭示矩阵的结构规律,常用若干条横线和竖线将矩阵划分为若干个小块。

- 每个小块称为 **子块** (Sub-block)。
- 以子块为元素的矩阵称为 **分块矩阵** (Block Matrix)。

设 $\mathbf{A} = (a_{ij})_{m \times n}$, 划分后可表示为:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \mathbf{A}_{11} & \mathbf{A}_{12} & \cdots & \mathbf{A}_{1r} \\ \mathbf{A}_{21} & \mathbf{A}_{22} & \cdots & \mathbf{A}_{2r} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \mathbf{A}_{s1} & \mathbf{A}_{s2} & \cdots & \mathbf{A}_{sr} \end{pmatrix}$$

例:将 3×4 矩阵分块:

$$\mathbf{A} = \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ \hline 0 & 0 & 1 & 4 \end{array} \right) = \begin{pmatrix} \mathbf{E} & \mathbf{A}_{12} \\ \mathbf{O} & \mathbf{A}_{22} \end{pmatrix}$$

- **分法的多样性:**同一个矩阵可以根据需要采取不同的分法。
- **一致性要求:**在后续的分块运算中,相应的子块维度必须匹配。

Philosophy Box:局部与整体

通过分块,我们将“观察视角”从离散的元素提升到了有结构的子块,类似于从关注单个零件转向关注功能模块。

算法守则：分块后的算术

PART 2

分块矩阵的运算法则与普通矩阵 **形式上完全一致**,但其子块必须满足:

- **加法**:两矩阵的分法必须完全同步。
- **乘法**:A 的列分法必须等于 B 的行分法。

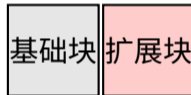
题:逻辑思考

若把一个 3×3 矩阵横着切一刀,纵着切两刀,它的子块是什么维度的?

隐喻:预制建筑

- 将大厦拆为:厨卫模块、卧室模块、结构墙。
- 整体运算即各模块的逻辑组合。

只要连接点(行/列数)对齐,小模块可以像乐高一样无尽扩展。



实战：块对角与块副对角阵

PART 3

设 $\mathbf{A} = \text{diag}(\mathbf{A}_1, \mathbf{A}_2, \dots, \mathbf{A}_k)$, 则:

- $|\mathbf{A}| = |\mathbf{A}_1| \cdot |\mathbf{A}_2| \dots |\mathbf{A}_k|$
- $\mathbf{A}^n = \text{diag}(\mathbf{A}_1^n, \mathbf{A}_2^n, \dots, \mathbf{A}_k^n)$
- $\mathbf{A}^{-1} = \text{diag}(\mathbf{A}_1^{-1}, \mathbf{A}_2^{-1}, \dots, \mathbf{A}_k^{-1})$

工科理解:解耦 (Decoupling)

块对角线结构意味着各子系统之间 **互不干扰**。

题:全方位计算

已知 $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 0 & 0 \\ 4 & -3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}$, 求 \mathbf{A}^2 , $|\mathbf{A}^8|$, \mathbf{A}^{-1} 。

解析步解:划分子块: $\mathbf{A}_1 = \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 4 & -3 \end{pmatrix}$, $\mathbf{A}_2 = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}$ 。

■ $\mathbf{A}_1^2 = \begin{pmatrix} 9 + 16 & 0 \\ 0 & 16 + 9 \end{pmatrix} = 25\mathbf{E}$ 。

■ $\mathbf{A}_2^2 = \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 8 & 4 \end{pmatrix}$ 。

所以 $\mathbf{A}^2 = \text{diag}(25\mathbf{E}, \mathbf{A}_2^2)$ 。

解析步解:

1. $|\mathbf{A}_1| = -25, |\mathbf{A}_2| = 4 \implies |\mathbf{A}| = -100$ 。

2. $|\mathbf{A}^8| = (-100)^8 = 10^{16}$ 。

3. $\mathbf{A}_1^{-1} = -\frac{1}{25} \begin{pmatrix} -3 & -4 \\ -4 & 3 \end{pmatrix}, \mathbf{A}_2^{-1} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ -2 & 2 \end{pmatrix}$ 。

即得 $\mathbf{A}^{-1} = \text{diag}(\mathbf{A}_1^{-1}, \mathbf{A}_2^{-1})$ 。

对分块矩阵 $A = \begin{bmatrix} \mathbf{O} & \mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{O} \end{bmatrix}$, 其逆矩阵为:

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} \mathbf{O} & \mathbf{C}^{-1} \\ \mathbf{B}^{-1} & \mathbf{O} \end{bmatrix}$$

注意: 口诀提醒

位置互换, 各自求逆。 注意 $|A| = (-1)^{mn} |B| |C|$, 其中 m, n 是子块的阶数。

题:求 A^{-1}

$$\text{已知 } A = \begin{bmatrix} O & B \\ C & O \end{bmatrix}, \text{ 其中 } B = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}.$$

解析步解:

$$1. \mathbf{B}^{-1} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$2. \mathbf{C}^{-1} = \frac{1}{-2} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1 & -1/2 \end{pmatrix}.$$

$$3. \text{拼装: } \mathbf{A}^{-1} = \begin{bmatrix} \mathbf{O} & \mathbf{C}^{-1} \\ \mathbf{B}^{-1} & \mathbf{O} \end{bmatrix}.$$

全章总结与预告

PART 4

- **运算层**:数据的基础交互。
- **解算层**:逆矩阵提供了系统的可追溯性。
- **架构层**:分块矩阵赋予了处理超大规模问题的能力。

至此,你已经掌握了描述复杂线性系统的“高级语言”。

矩阵全章实战结束

愿矩阵的逻辑助你洞察经济脉络