

四元数积的弱可交换性及其一个应用*

吴 世 锦

(黔东南师范高等专科学校, 云南 556000)

摘 要: 用向量表示四元数, 得到四元数乘积的一个弱可交换律, 并利用它将四元数体上线性矩阵方程转化为数域上的线性方程组, 给出此类方程的一般解法.

关键词: 四元数积; 弱可交换; 矩阵方程.

分类号: AMS(1991) 15A69/CLC O151. 23

文献标识码: A **文章编号:** 1000-341X(2001)01-0139-04

0 引 言

把域上的结论移植到体上, 或在体上进一步拓展, 是近代代数学研究的一重要方面. 但因受体上元素乘法非交换性的制约, 不少问题难以实现. 其中, 有相当一部分是因其作梗而无捷径或未能达到目的. 本文给出四元数乘法的一个弱可交换律, 并运用这个交换律, 导出四元数体上线性矩阵方程的一般解法, 作为其诸用途之序.

本文约定, R 及 $\mathcal{R}$ 分别表示实数域及四元数体, R^n 表示 R 上的 n 维向量集, $R^{m \times n}$, $\mathcal{R}^{m \times n}$, 分别为 R 及 $\mathcal{R}$ 上的 $m \times n$ 级矩阵集, I_n 为 n 阶单位矩阵, $[a_{ij}]_{m \times n}$ (或 $[a_{ij}]$) 表示 $m \times n$ 级矩阵, $(a_j)_n$ (或 (a_j)) 表示 n 维向量, $r(A)$ 表示实矩阵 A 的秩, x^* 表示四元数 x 的共轭, A^* 表示矩阵 A 的共轭转置.

定义 1 设 $A_{ij} (i = 1, 2, \dots, s, j = 1, 2, \dots, t)$ 为同级矩阵, 称 $[A_{ij}]$ 为块元矩阵. 当 $[A_{ij}]$ 仅为一行块元矩阵时也称为矩阵向量, 并写成 (A_j) .

向量(矩阵或块元矩阵) X 的转置记为 X' . $\alpha + \beta, k\alpha, AB$ 表示数、向量及矩阵间通常加法、数乘及矩阵乘法运算. 并将数与向量(矩阵)的数乘运算扩充为向量(或矩阵)与块元矩阵的乘法, 即向量(矩阵) α 与块元矩阵 $[A_{ij}]$ 的积规定为 $\alpha[A_{ij}] = [\alpha A_{ij}]$, 右乘也类似.

定义 2 设 $A = [a_{ij}], B = [b_{ij}]$ 为数阵或块元矩阵. A 与 B 的张量积规定为 $A \otimes B = [a_{ij}B]$.

定义 3 设 α, β, γ 为向量, 且 $\alpha = (a_j)_s, A = (A_j)_t$ 为矩阵向量. 规定 $\alpha \triangle A = \sum_{j=1}^s a_j A_j$, 且记 $(\alpha \triangle A, \beta \triangle A, \dots, \gamma \triangle A) = (\alpha, \beta, \dots, \gamma) \triangle A$ 或 $(\alpha \triangle A, \beta \triangle A, \dots, \gamma \triangle A)' = (\alpha, \beta, \dots, \gamma)' \triangle A$.

* 收稿日期: 1997-05-26; 修订日期: 1999-06-10

作者简介: 吴世锦(1960-), 男, 侗族, 黔东南师专副教授.

1 四元数积的弱可交换性

把实四元数 $x = x_0 + x_1i + x_2j + x_3k$ ($x_i \in R$) 的分量组成的向量记成 (x_i) , 并用 $\tilde{x}$ 表示. 若 $A = [x_{ij}] \in \mathcal{R}^{m \times n}$, 用 $\tilde{A}$ 表示 $[\tilde{x}_{ij}]$. 显然, 对通常加法和数乘 $\mathcal{R}$ 与 R^4 为同构的线性实空间.

定义 4 把矩阵组

$$\begin{aligned} \epsilon_1 &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}, & \epsilon_i &= \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}, \\ \epsilon_j &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, & \epsilon_k &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

称为四元数 x 与 y 乘积的基阵, 且记 $\epsilon_+ = (\epsilon_h)$, $\epsilon_- = (\epsilon'_h)$ ($h = 1, i, j, k$).

定理 1 设 $x, y, z \in \mathcal{R}$, 则

$$1) \tilde{x}y = \tilde{x}\epsilon_+\tilde{y}' = \tilde{y}\epsilon_-\tilde{x}' \text{ 或 } \tilde{x}y' = \tilde{x}\epsilon'_+\tilde{y}' = \tilde{y}\epsilon'_-\tilde{x}'.$$

$$2) \widetilde{xyz} = (\tilde{x}\epsilon_+\tilde{y}')\epsilon_+\tilde{z}' = \tilde{x}\epsilon_+(\tilde{y}\epsilon'_+\tilde{z}') = \tilde{z}(\tilde{x}\epsilon_+\Delta\epsilon_-)\tilde{y}' = \tilde{x}(\tilde{z}\epsilon_-\Delta\epsilon_+)\tilde{y}'$$

或

$$\widetilde{xyz}' = \tilde{z}(\tilde{x}\epsilon'_+\Delta\epsilon_-)\tilde{y}' = \tilde{x}(\tilde{z}\epsilon'_-\Delta\epsilon_+)\tilde{y}'.$$

$$3) \tilde{x}^* = \tilde{x}\epsilon_1 \text{ 或 } \tilde{x}^{*'} = \epsilon_1\tilde{x}'.$$

证明 显然, 只要证明行表示之情形便知列表示之情形也成立

设 $x = x_0 + x_1i + x_2j + x_3k, y = y_0 + y_1i + y_2j + y_3k, z = z_0 + z_1i + z_2j + z_3k, x_l, y_l, z_l \in R$ ($l = 0, 1, 2, 3$), 则

$$\begin{aligned} xy &= (x_0y_0 - x_1y_1 - x_2y_2 - x_3y_3) + (x_0y_1 + x_1y_0 + x_2y_3 - x_3y_2)i + \\ &\quad (x_0y_2 + x_2y_0 + x_3y_1 - x_1y_3)j + (x_0y_3 + x_3y_0 + x_1y_2 - x_2y_1)k \\ &= \tilde{x}\epsilon_1\tilde{y}' + \tilde{x}\epsilon_i\tilde{y}'i + \tilde{x}\epsilon_j\tilde{y}'j + \tilde{x}\epsilon_k\tilde{y}'k, \end{aligned}$$

所以

$$\tilde{x}y = (\tilde{x}\epsilon_1\tilde{y}', \tilde{x}\epsilon_i\tilde{y}', \tilde{x}\epsilon_j\tilde{y}', \tilde{x}\epsilon_k\tilde{y}') = \tilde{x}(\epsilon_1, \epsilon_i, \epsilon_j, \epsilon_k)\tilde{y}' = \tilde{x}\epsilon_+\tilde{y}'.$$

同理, 得 $\tilde{y}x = \tilde{x}\epsilon_-\tilde{y}'$.

2) 的前部分及 3) 是显然的. 下再证 2) 的后半部分.

$$\begin{aligned} \widetilde{xyz} &= \widetilde{(xy)z} = \tilde{z}\epsilon_-(\tilde{x}\epsilon_+\tilde{y}')' = \tilde{z}\epsilon_-(\tilde{x}\epsilon'_+\tilde{y}') \\ &= (\tilde{z}\epsilon'_1(\tilde{x}\epsilon'_+\tilde{y}'), \tilde{z}\epsilon'_i(\tilde{x}\epsilon'_+\tilde{y}'), \tilde{z}\epsilon'_j(\tilde{x}\epsilon'_+\tilde{y}'), \tilde{z}\epsilon'_k(\tilde{x}\epsilon'_+\tilde{y}')) \\ &= (\tilde{x}(\tilde{z}\epsilon'_1\Delta\epsilon_+)\tilde{y}', \tilde{x}(\tilde{z}\epsilon'_i\Delta\epsilon_+)\tilde{y}', \tilde{x}(\tilde{z}\epsilon'_j\Delta\epsilon_+)\tilde{y}', \tilde{x}(\tilde{z}\epsilon'_k\Delta\epsilon_+)\tilde{y}') \\ &= \tilde{x}(\tilde{z}\epsilon_-\Delta\epsilon_+)\tilde{y}'. \end{aligned}$$

$$\text{同理 } \widetilde{xyz} = \widetilde{x(yz)} = \tilde{x}\epsilon_+(\tilde{z}\epsilon'_-\tilde{y}') = \tilde{z}(\tilde{x}\epsilon_+\Delta\epsilon_-)\tilde{y}'.$$

2 四元数体上的线性矩阵方程的解

定义 5 设 $A=[a_{ij}] \in \mathcal{R}^{m \times n}$, 把 $4mn$ 维列向量 $(\tilde{a}'_{11}, \dots, \tilde{a}'_{m1}, \dots, \tilde{a}'_{mn})'$ 称为 $\mathcal{R}$ 上矩阵 A 的生成向量, 记作 $\tilde{A}^s$, 且变换 g 的逆用 $-g$ 表示, 即 $(\tilde{A}^s)^{-s} = \tilde{A}$.

定理 2 设 $A \in \mathcal{R}^{m \times n}, B \in \mathcal{R}^{n \times s}, C \in \mathcal{R}^{m \times s}$, 则方程

$$AXB = C \quad (1)$$

有解的充要条件是 $r([\tilde{B}' \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_-, \tilde{C}^s]) = r(\tilde{B}' \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_-)$, 且当(1)有解时, 其解可由实数域上的线性方程组

$$(\tilde{B}' \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_-)X = \tilde{C}^s \quad (2)$$

的解导出.

证明 $A=[a_{ij}], B=[b_{ij}], X=[x_{ij}]$, 则

$$\widehat{AXB} = \left[\sum_{r=1}^s \sum_{k=1}^n \widetilde{a_{ik}x_{kr}b_{rj}} \right] = \left[\sum_{r=1}^s \sum_{k=1}^n b_{rj}(\tilde{a}_{ik}\epsilon_+ + \Delta \epsilon_-)\tilde{x}'_{kr} \right] = \tilde{C}.$$

将后一等式作 g 变换, 得

$$\begin{bmatrix} b_{11}\tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_- & \cdots & b_{1s}\tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_- \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ b_{n1}\tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_- & \cdots & b_{ns}\tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_- \end{bmatrix} \tilde{X}^s = \tilde{C}^s,$$

即

$$(\tilde{B}' \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \Delta \epsilon_-)\tilde{X}^s = \tilde{C}^s.$$

由实系数线性方程组有解的充要条件知定理结论成立.

在上面, 分别令 $A=I_m, B=I_n$, 并 X 换成 X^* , 还可得到下列结论.

定理 3 设 $A \in \mathcal{R}^{m \times m}, B \in \mathcal{R}^{n \times n}, C \in \mathcal{R}^{m \times n}$, 则方程

$$AX + XB = C \quad (3)$$

有解的充要条件是

$$r([I_n \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \tilde{B}' \otimes (I_m \otimes \epsilon_-'), \tilde{C}^s]) = r(I_n \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \tilde{B}' \otimes (I_m \otimes \epsilon_-')).$$

且当(3)有解时, 其解可由实系数方程组

$$I_n \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \tilde{B}' \otimes (I_m \otimes \epsilon_-') X = \tilde{C}^s \quad (4)$$

的解导出.

定理 4 设 $A, B, C \in \mathcal{R}^{n \times n}$, 则方程

$$AX + X^*B = C, \quad (5)$$

有解的充要条件是

$$r \left[\left[I_n \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \begin{bmatrix} I_n \otimes \tilde{B}'_{(1)} \otimes \epsilon'_- - \epsilon_1 \\ \cdots \\ I_n \otimes \tilde{B}'_{(n)} \otimes \epsilon'_- - \epsilon_1 \end{bmatrix}, \tilde{C}^s \right] \right] = r \left[I_n \otimes \tilde{A} \otimes \epsilon'_+ + \begin{bmatrix} I_n \otimes \tilde{B}'_{(1)} \otimes \epsilon'_- - \epsilon_1 \\ \cdots \\ I_n \otimes \tilde{B}'_{(n)} \otimes \epsilon'_- - \epsilon_1 \end{bmatrix} \right]$$

且当(5)有解时, 其解由 R 上线性方程组

$$\left[I_n \otimes \tilde{A} \otimes \varepsilon_+ ' + \begin{bmatrix} I_n \otimes \tilde{B}'_{(1)} \otimes \varepsilon' - \varepsilon_1 \\ \dots\dots \\ I_n \otimes \tilde{B}'_{(n)} \otimes \varepsilon' - \varepsilon_1 \end{bmatrix} \right] X = \tilde{C}' \quad (6)$$

的解导出(其中 $\tilde{B}_{(j)}$ 为 $\tilde{B}$ 的第 j 列矩阵向量).

由于(2)、(4)、(6)的通解是熟知的,因而只须分别将它们的通解求变换 g 的逆即可得(1),(3),(5)的通解.

类似地,可继续讨论型如 $\sum_{i=1}^n A_i X B_i = C$ 或 $\sum_{k=1}^l A_k X B_k + \sum_{r=1}^t A_r X^* B_r = C$ 等方程.并且,若将实四元数体,实矩阵的秩,实线性方程组等有关概念都平移到任一数域,则本文的所有结论便可移植到相应体上,此略.

参考文献:

- [1] KHATRI C G and MITRA S K. *Hermitian and nonnegative definite solutions of linear matrix equations* [J]. SIAMJ. Appl. Math., 1976, 31: 579—585.
- [2] BAKSALARY J K. *Nonnegative definite and positive definite solutions to the matrix equation $AXA^* = B$* . [J]. Linear and Multilinear Algebra. 1984, 16: 133—139.
- [3] 庄瓦金. 四元数体上的矩阵方程 [J]. 数学学报, 1987, 30(5): 688—694.
ZHUANG Wa-jin. *Matrix equations over a quaternion field* [J]. Acta. Math. Sinica, 1987, 30(5): 688—694.
- [4] 王卿文. 关于体上矩阵方程 $A_{m \times n} X_{n \times n} = B_{m \times n}$ 的解 [J]. 数学研究与评论, 1995, 15(2): 249—252.
WANG Qing-wen. *On solution of the matrix equation $A_{m \times n} X_{n \times n} = B_{m \times n}$ over a skew field* [J]. J. of Math. Res. & Expo., 1995, 15(2): 249—252.
- [5] 王卿文. 体上矩阵方程 $AXA^* = B$. [J]. 数学杂志, 1996, 16(2): 157—162.
WANG Qing-wen. *The matrix equation $AXA^* = B$ over a skew field* [J]. J. of Math (PRC), 1996, 16(2): 157—162.

The Weakly Exchangeable Property of Quaternion Product and an Application

WU Shi-jin

(Southeast Guizhou National Teachers' College, Yunnan 556000, China)

Abstract: This paper gets a weakly exchangeable law of quaternion product by means of quaternion to be expressed vector. And by it, we turn linear matrix equation over quaternion field into linear equations over a number field, and obtain normal solutions of this kind of equation.

Key words: quaternion product; weakly exchangeable; matrix equation.