

高等代数(2)课后题选讲

1. 设 $M_n(F)$ 是数域 F 上全部 n 阶矩阵组成的向量空间,

$S = \{A \in M_n(F) \mid A^T = A\}, T = \{A \in M_n(F) \mid A^T = -A\}$. 求证: $M_n(F) = S \oplus T$.

[证] 显然 $S + T \subseteq M_n(F)$.

对 $\forall A \in M_n(F)$, 取 $B = \frac{1}{2}(A + A^T) \in S, C = \frac{1}{2}(A - A^T) \in T$,

则 $A = B + C \in S + T$, 即 $M_n(F) \subseteq S + T$, 故 $M_n(F) = S + T$.

取 $A \in S \cap T$, 则 $A^T = A = -A^T \Rightarrow A = O$, 故 $M_n(F) = S \oplus T$.

2. 设 $\vec{\alpha}_i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in}) \in F^n \ (i = 1, \dots, m)$ 线性无关. 对每个 $\vec{\alpha}_i$ 任填上 p 个数得到 F^{n+p} 的 m 个向量 $\vec{\beta}_i = (a_{i1}, \dots, a_{in}, b_{i1}, \dots, b_{ip}) \ (i = 1, \dots, m)$. 求证: $\{\vec{\beta}_1, \dots, \vec{\beta}_m\}$ 线性无关.

[证] 设 $k_1\vec{\beta}_1 + \dots + k_m\vec{\beta}_m = \vec{0}$, 即 $\begin{cases} a_{1i}k_1 + \dots + a_{mi}k_m = 0 & i = 1, \dots, n \\ b_{1j}k_1 + \dots + b_{mj}k_m = 0 & j = 1, \dots, p \end{cases}$ ①.

欲证 $\vec{\beta}_1, \dots, \vec{\beta}_m$ 线性无关, 只需证明①只有零解.

因齐次线性方程组 $k_1\vec{\alpha}_1 + \dots + k_m\vec{\alpha}_m = \vec{0} \ (i = 1, \dots, n)$ ②只有零解,

由①的解都是②的解, 则①只有零解.

3. 设向量 $\vec{\beta}$ 可由 $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_r$ 线性表示, 但不能由 $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_{r-1}$ 线性表示. 求证: 向量组① $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_{r-1}, \vec{\alpha}_r\}$ 等价于向量组② $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_{r-1}, \vec{\beta}\}$.

[证] 因 $\vec{\beta}$ 可由①线性表示, 而 $\vec{\alpha}_i \ (i = 1, \dots, r-1)$ 可由①线性表示, 则②可由①线性表示.

因 $\vec{\alpha}_i = 0\vec{\alpha}_1 + \dots + 0\vec{\alpha}_{i-1} + 1\vec{\alpha}_i + 0\vec{\alpha}_{i+1} + \dots + 0\vec{\alpha}_{r-1} + 0\vec{\beta} \ (i = 1, \dots, r-1)$,

则 $\vec{\alpha}_i \ (i = 1, \dots, r-1)$ 可由②线性表示.

因 $\vec{\beta}$ 可由①线性表示, 则 \exists 不全为零的 $k_1, \dots, k_r \in F$ s.t. $\vec{\beta} = k_1\vec{\alpha}_1 + \dots + k_r\vec{\alpha}_r$,

其中 $k_r \neq 0$, 否则 $\vec{\beta}$ 可由 $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_{r-1}$ 线性表示, 矛盾.

则 $\vec{\alpha}_r = -\frac{k_1}{k_r}\vec{\alpha}_1 - \frac{k_2}{k_r}\vec{\alpha}_2 - \dots - \frac{k_{r-1}}{k_r}\vec{\alpha}_{r-1} - \frac{1}{k_r}\vec{\beta}$, 即 $\vec{\alpha}_r$ 可由②线性表示,

进而①可由②线性表示, 故① \cong ②.

4. 设 S 是数域 F 上所有对称矩阵构成的向量空间,求 $\dim S$.

[解] 记 $a_{ij} = a_{ji} = 1$,其余元素都为0的 n 阶方阵为 E_{ij} .

显然 $E_{ij}^T = E_{ij} \in S$,且 $\{E_{11}, \dots, E_{1n}, E_{22}, \dots, E_{2n}, \dots, E_{nn}\}$ 线性无关.

显然 S 中任一对称矩阵可由它们线性表示,则该向量组是 S 的一个基,则 $\dim S = \frac{n(n+1)}{2}$.

5. 设 W 是 n 维向量空间 V 的一个子空间,且 $0 < \dim W < n$.求证: W 在 V 中不止有一个余子空间.

[证] 设 $\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_m$ 是 W 的一组基,将其扩充为 V 的一组基 $\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_m, \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-m}$.

显然 $U = \mathcal{L}(\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-m})$ 是 W 的补空间.

对 \forall 非零的 $\vec{w} \in W, U' = \mathcal{L}(\vec{v}_1 + \vec{w}, \dots, \vec{v}_{n-m} + \vec{w})$ 是 W 的补空间.

若 $U = U'$,则 $\vec{w} + \vec{v}_1 \in U$,而 $\vec{v}_1 \in U$,则 $\vec{w} \in U$,矛盾.故 $U \neq U'$.

6. 设 $\vec{\alpha}_1 = (1, 2, -1), \vec{\alpha}_2 = (0, -1, 3), \vec{\alpha}_3 = (1, -1, 0), \vec{\beta}_1 = (2, 1, 5), \vec{\beta}_2 = (-2, 3, 1), \vec{\beta}_3 = (1, 3, 2)$. (1) 求证: $\{\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3\}$ 和 $\{\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_3\}$ 都是 \mathbb{R}^3 的基; (2) 求前者到后者的过渡矩阵.

[解] (1) 设 $A = \begin{pmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} \vec{\beta}_1 & \vec{\beta}_2 & \vec{\beta}_3 \end{pmatrix}$.

$$\text{因 } A = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & -1 \\ -1 & 3 & 0 \end{vmatrix} = 8 \neq 0, B = \begin{vmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 1 & 3 & 3 \\ 5 & 1 & 2 \end{vmatrix} = -34 \neq 0,$$

则 $\{\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3\}$ 和 $\{\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_3\}$ 都线性无关,而 $\dim \mathbb{R}^3 = 3$,则它们是 \mathbb{R}^3 的基.

(2) 因 $\begin{pmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{pmatrix} A, \begin{pmatrix} \vec{\beta}_1 & \vec{\beta}_2 & \vec{\beta}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{pmatrix} B$, 则
 $\begin{pmatrix} \vec{\beta}_1 & \vec{\beta}_2 & \vec{\beta}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{pmatrix} A^{-1} B,$

$$\text{其中 } A^{-1} B = \begin{bmatrix} \frac{3}{8} & \frac{3}{8} & \frac{1}{8} \\ \frac{1}{8} & \frac{1}{8} & \frac{3}{8} \\ \frac{5}{8} & -\frac{3}{8} & -\frac{1}{8} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 1 & 3 & 3 \\ 5 & 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{7}{4} & \frac{1}{2} & \frac{7}{4} \\ \frac{9}{4} & \frac{1}{2} & \frac{5}{4} \\ \frac{1}{4} & -\frac{5}{2} & -\frac{3}{4} \end{bmatrix}.$$

7. 设 \mathbb{R}^4 的一组基 $\vec{\alpha}_1 = (2, 1, -1, 1), \vec{\alpha}_2 = (0, 3, 1, 0), \vec{\alpha}_3 = (5, 3, 2, 1), \vec{\alpha}_4 = (6, 6, 1, 3)$. 求 \mathbb{R}^4 中的一个非零向量使得它关于该基的坐标与关于标准基的坐标相同.

[解] 设从标准基到 $\{\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3, \vec{\alpha}_4\}$ 的过渡矩阵 $A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 5 & 6 \\ 1 & 3 & 3 & 6 \\ -1 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}$.

设非零向量 $(y_1, y_2, y_3, y_4) \in \mathbb{R}^4$ 满足要求,则 $(y_1, y_2, y_3, y_4)^T = A(y_1, y_2, y_3, y_4)^T$,

$$\text{进而}(A - I)(y_1, y_2, y_3, y_4)^T = \vec{0}, \text{即} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 5 & 6 \\ 1 & 2 & 3 & 6 \\ -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 5 & 6 \\ 1 & 2 & 3 & 6 \\ -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \text{即} \begin{cases} y_1 + y_4 = 0 \\ y_2 + y_4 = 0 \\ y_3 + y_4 = 0 \end{cases} \text{取一组非零特解}(1, 1, 1, -1) \text{即满足要求.}$$

8. 设 $f: V \rightarrow W$ 是向量空间 V 到 W 的一个同构映射, V_1 是 V 的一个子空间. 求证: $f(V_1)$ 是 W 的一个子空间.

[证] 因 V_1 是 V 的一个子空间, 则 $\vec{0} \in V_1$. 因 $f(\vec{0}) = \vec{0}$, 则 $\vec{0} \in f(V_1)$, 即 $f(V_1) \neq \emptyset$.

取 $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in f(V_1)$, 则 $\exists \vec{x}, \vec{y} \in V_1$ s. t. $f(\vec{x}) = \vec{\alpha}, f(\vec{y}) = \vec{\beta}$.

对 $\forall a, b \in F$, 因 V_1 是 V 的子空间, 则 $a\vec{x} + b\vec{y} \in V_1$.

因 f 是同构映射, 则 $f(a\vec{x} + b\vec{y}) = af(\vec{x}) + bf(\vec{y}) = a\vec{\alpha} + b\vec{\beta}$, 故 $a\vec{\alpha} + b\vec{\beta} \in f(V_1)$, 故证.

9. 设 A 是一个 m 行的矩阵, $\text{rank } A = r$. 从 A 中任取 s 行, 作一个 s 行的矩阵 B . 求证: $\text{rank } B \geq r + s - m$.

[证] 设 A 的行向量组 $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_m$ 的极大线性无关组为 $\vec{\alpha}_{i_1}, \dots, \vec{\alpha}_{i_r}$.

设 B 的行向量组为 $\vec{\alpha}_{j_1}, \dots, \vec{\alpha}_{j_s}$, 且 $\text{rank } B = t$.

将 B 的行向量组的极大无关组扩充为 A 的行向量组的极大无关组需补充 $(r - t)$ 个线性无关的向量.

在 A 的行向量中, 除 $\vec{\alpha}_{j_1}, \dots, \vec{\alpha}_{j_s}$ 外的 $(m - s)$ 个向量组成的向量组的极大无关组包含 $(r - t)$ 个向量,

则 $r - t \leq m - s$, 即 $t \geq r + s - m$.

10. 求齐次线性方程组 $\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ 3x_1 + 2x_2 + x_3 + x_4 - 3x_5 = 0 \\ 5x_1 + 4x_2 + 3x_3 + 3x_4 - x_5 = 0 \\ x_2 + 2x_3 + 2x_4 + x_5 = 0 \end{cases}$ 的通解.

$$[\text{解}] \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 1 & -3 \\ 5 & 4 & 3 & 3 & -1 \\ 0 & 1 & 2 & 2 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -2 & -2 & -6 \\ 0 & -1 & -2 & -2 & -6 \\ 0 & 1 & 2 & 2 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -2 & -2 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -5 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 2 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

$$\text{则} \begin{cases} x_1 - x_3 - x_4 = 0 \\ x_2 + 2x_3 + 2x_4 = 0 \\ x_5 = 0 \end{cases} \text{即} \begin{cases} x_1 = x_3 + x_4 \\ x_2 = -2x_3 - 2x_4 \\ x_5 = 0 \end{cases} \text{其中 } x_3, x_4 \text{ 为自由变元.}$$

取 $x_3 = 1, x_4 = 0$ 和 $x_3 = 0, x_4 = 1$, 解得 $\vec{\eta}_1 = (1, -2, 1, 0, 0)^T, \vec{\eta}_2 = (1, -2, 0, 1, 0)^T$.

故基础解系 $\vec{\eta}_1, \vec{\eta}_2$, 通解 $k_1\vec{\eta}_1 + k_2\vec{\eta}_2$.

11. 取定矩阵 $A \in M_n(F)$, **对** $\forall X \in M_n(F)$, **定义** $\sigma(X) = AX - XA$. **求证:**(1) σ 是 $M_n(F)$ 到自身的线性映射;(2)对 $\forall X, Y \in M_n(F)$, 有 $\sigma(XY) = \sigma(X)Y + X\sigma(Y)$.

[证] (1) 因 $\sigma(X) = AX - XA \in M_n(F)$ 且唯一确定, 则 σ 是 $M_n(F)$ 到自身的线性映射.

对 $\forall X, Y \in M_n(F), \forall a, b \in F$,

$$\text{有 } \sigma(aX + bY) = A(aX + bY) - (aX + bY)A = a(AX - XA) + b(AY - YA) = a\sigma(X) + b\sigma(Y).$$

$$(2) \text{ LHS} = A(XY) - (XY)A = (AX - XA)Y + X(AY - YA) = \text{RHS}.$$

12. 设 F^4 **为数域** F **上的四元列向量空间. 取** $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 5 & -1 \\ 1 & 1 & -2 & 3 \\ 3 & -1 & 8 & 1 \\ 1 & 3 & -9 & 7 \end{bmatrix}$ **. 对** $\forall \vec{\xi} \in F^4$, **令** $\sigma\left(\begin{smallmatrix} \vec{\xi} \end{smallmatrix}\right) = A\vec{\xi}$. **求线性映射** σ **的核空间和像空间的维数.**

[解] $A \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & 5 & -1 \\ 0 & 2 & -7 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$, 则 $\text{rank } A = 2$. 设 A 的列向量组为 $\left\{ \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3, \vec{\alpha}_4 \right\}$.

因 $\text{Ker } \sigma = \left\{ A\vec{x} = \vec{0} \right\}$, 其维数即 $A\vec{x} = \vec{0}$ 的解空间的维数, 即 $n - \text{rank } A = 4 - 2 = 2$.

$$\text{因 } \text{Im } \sigma = \left\{ A\vec{x} \mid \vec{x} \in F^4 \right\} = \left\{ k_1\vec{\alpha}_1 + k_2\vec{\alpha}_2 + k_3\vec{\alpha}_3 + k_4\vec{\alpha}_4 \mid k_1, k_2, k_3, k_4 \in F \right\}.$$

$$\begin{aligned} \dim(\text{Im } \sigma) &= \dim \mathcal{L} \left(\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3, \vec{\alpha}_4 \right) = \text{向量组 } \left\{ \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3, \vec{\alpha}_4 \right\} \text{ 的极大线性无关组所含元素个数} \\ &= \text{rank } A = 2. \end{aligned}$$

13. 设 V **和** W **都是数域** F **上的向量空间,** $\dim V = n$ **. 令** σ **是** V **和** W **的一个线性映射. 选取** V **的一个基** $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_s, \vec{\alpha}_{s+1}, \dots, \vec{\alpha}_n$ **s. t.** $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_s$ **是** $\text{Ker } \sigma$ **的一个基. 求证:**(1) $\sigma\left(\vec{\alpha}_{s+1}, \dots, \vec{\alpha}_n\right)$ **是** $\text{Im } \sigma$ **的一个基;**(2) $\dim(\text{Ker } \sigma) + \dim(\text{Im } \sigma) = n$.

[证] (1) 因 $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_s$ 是 $\text{Ker } \sigma$ 的基, 若 $\vec{\eta}' \in \text{Im } \sigma$,

$$\text{则 } \exists \vec{\eta} = \sum_{i=1}^n k_i \vec{\alpha}_i \in V \text{ s. t. } \vec{\eta}' = \sigma(\vec{\eta}) = \sum_{i=s+1}^n k_i \sigma(\vec{\alpha}_i),$$

即 $\text{Im } \sigma$ 中的元素都可由 $\sigma(\vec{\alpha}_{s+1}), \dots, \sigma(\vec{\alpha}_n)$ 线性表示, 下证它们线性无关.

$$\text{设 } \sigma\left(\sum_{j=1}^{n-s} b_j \vec{\alpha}_{s+j}\right) = \vec{0}, \text{ 则 } \sum_{j=1}^{n-s} b_j \vec{\alpha}_{s+j} \in \text{Ker } \sigma,$$

$$\text{进而 } \exists a_1, \dots, a_s \text{ s. t. } a_1 \vec{\alpha}_1 + \dots + a_s \vec{\alpha}_s = \sum_{j=1}^{n-s} b_j \vec{\alpha}_{s+j},$$

$$\text{则 } a_1 \vec{\alpha}_1 + \dots + a_s \vec{\alpha}_s - b_1 \vec{\alpha}_{s+1} - \dots - b_{n-s} \vec{\alpha}_n = \vec{0}.$$

因 $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ 是一个基,则它们线性无关,进而 $b_1 = \dots = b_{n-s}$,即 $\sigma\left(\vec{\alpha}_{s+1}\right), \dots, \sigma\left(\vec{\alpha}_n\right)$ 线性无关.

(2) 由(1)的证明即证.

14. (1) 设 V 是数域 F 上一有限维向量空间, σ 是 V 的一个线性变换.求证下列三条件等价:① σ 是满射;② $\text{Ker}\sigma = \{\vec{0}\}$;③ σ 可逆;(2) V 无限维时,条件①和②是否等价?

[证] (1) 设 $\dim V = n$.

① \Rightarrow ② 因 σ 是满射,则 $\text{Im}\sigma = V$, $\dim(\text{Im}\sigma) = n$,进而 $\dim(\text{Ker}\sigma) = n - \dim(\text{Im}\sigma) = 0$,故 $\text{Ker}\sigma = \{\vec{0}\}$.

② \Rightarrow ③ 因 $\text{Ker}\sigma = \{\vec{0}\}$,则 $\dim(\text{Ker}\sigma) = 0$,进而 $\dim(\text{Im}\sigma) = n - \dim(\text{Ker}\sigma) = n$.

因 $\text{Im}\sigma \subseteq V$, $\dim v = n = \dim(\text{Im}\sigma)$,则 $\text{Im}\sigma = V$,即 σ 是满射.

下证 σ 是单射.若不然, $\exists \vec{x}, \vec{y} \in V, \vec{x} \neq \vec{y}$ s. t. $\sigma(\vec{x}) = \sigma(\vec{y})$,则 $\sigma(\vec{x} - \vec{y}) = \sigma(\vec{x}) - \sigma(\vec{y}) = \vec{0}$,

进而 $\vec{x} - \vec{y} \in \text{Ker}\sigma$.而 $\vec{x} - \vec{y} \neq \vec{0}$,与 $\text{Ker}\sigma = \{\vec{0}\}$ 矛盾.故 σ 是双射,进而可逆.

③ \Rightarrow ① 因 σ 可逆,则 σ 是双射,进而是满射.

(2) 不等价.

反例I 在 $[0, 1]$ 上的可积函数集上定义 $\sigma: \int_0^1 f(x)dx$.

但 $\int_0^1 f(x)dx = 0 \nRightarrow f(x) = 0$,如Riemann函数,故 σ 不是单射,但是满射.

反例II $\sigma: (x_1, x_2, \dots) \mapsto (x_2, x_3, \dots)$.

15. 设 $F^n = \{(x_1, \dots, x_n) | x_i \in F\}$ 是数域 F 上的 n 维行空间.定义 $\sigma(x_1, x_2, \dots, x_n) = (0, x_1, \dots, x_{n-1})$.(1)求证: σ 是 F^n 的一个线性变换,且 $\sigma^n = \theta$;(2)求 $\text{Ker}\sigma$ 和 $\text{Im}\sigma$ 的维数.

[证] (1) 设 $\forall a, b \in F, \forall (x_1, \dots, x_n), (y_1, \dots, y_n) \in F^n$,有:

$$\begin{aligned} \sigma(a(x_1, \dots, x_n) + b(y_1, \dots, y_n)) &= \sigma(ax_1 + by_1, ax_2 + by_2, \dots, ax_n + by_n) \\ &= (0, ax_1 + by_1, ax_2 + by_2, \dots, ax_{n-1} + by_{n-1}) = a(0, x_1, x_2, \dots, x_{n-1}) + b(0, y_1, y_2, \dots, y_{n-1}) \\ &= a\sigma(x_1, x_2, \dots, x_n) + b\sigma(y_1, y_2, \dots, y_n), \text{则}\sigma\text{是}F^n\text{的线性变换.} \end{aligned}$$

设 $\sigma^i(x_1, \dots, x_n) = (\underbrace{0, \dots, 0}_{n \uparrow}, x_i, \dots, x_{n-i}) \quad (1 \leq i \leq n-1)$,

则 $\sigma^{i+1}(x_1, \dots, x_n) = \sigma \cdot \sigma^i(x_1, \dots, x_n) = \sigma(\underbrace{0, \dots, 0}_{i \uparrow}, x_1, \dots, x_{n-i}) = \sigma(\underbrace{0, \dots, 0}_{(i+1) \uparrow}, x_1, \dots, x_{n-i-1})$.

故 $\sigma^n(x_1, \dots, x_n) = (\underbrace{0, \dots, 0}_{n \uparrow})$,即 $\sigma^n = \theta$.

(2) $\text{Ker}\sigma = \{(0, 0, \dots, x_1 | x_i \in F)\}$, $\text{Im}\sigma = \{(0, x_1, \dots, x_{n-1}) | x_i \in F\}$,

则 $\dim(\text{Ker}\sigma) = 1$, $\dim(\text{Im}\sigma) = n - 1$.

16. 设 σ 是有限维向量空间 V 的一个线性变换, W 是 σ 的一个不变子空间.求证:若 σ 可逆,则 W 在 σ^{-1} 下不变.

[证] 设 $\sigma_1 = \sigma|_W$,则它是 W 的一个线性变换.因 σ 可逆,则 σ_1 可逆,进而 $\sigma_1(W) = W$.

因 $\sigma_1^{-1}(W) = W$,则 $\sigma^{-1}(W) = W$.

17. 设 σ 和 τ 是向量空间 V 的线性变换,且 $\sigma\tau = \tau\sigma$.求证: $\text{Im}\sigma$ 和 $\text{Ker}\sigma$ 都在 τ 下不变.

[证] 对 $\forall \vec{\varepsilon} \in \text{Im}\sigma, \exists \vec{\xi} \in V$ s. t. $\vec{\varepsilon} = \sigma(\vec{\xi})$,则 $\tau(\vec{\varepsilon}) = \tau(\sigma(\vec{\xi})) = \sigma(\tau(\vec{\xi})) \in \text{Im}\sigma$.

对 $\forall \vec{\xi} \in \text{Ker}\sigma$,有 $\sigma(\vec{\xi}) = \vec{0}$,则 $\sigma(\tau(\vec{\xi})) = \tau(\sigma(\vec{\xi})) = \tau(\vec{0}) = \vec{0}$,即 $\tau(\vec{\xi}) \in \text{Ker}\sigma$.

18. 设 σ 是数域 F 上的向量空间 V 的一个线性变换,且 $\sigma^2 = \sigma$.求证:(1) $\text{Ker}\sigma = \left\{ \vec{\xi} - \sigma(\vec{\xi}) \mid \vec{\xi} \in V \right\}$;(2)

$V = \text{Ker}\sigma \oplus \text{Im}\sigma$;(3)若 τ 是 V 的一个线性变换,则 $\text{Ker}\sigma$ 和 $\text{Im}\sigma$ 都在 τ 下不变的充要条件是: $\sigma\tau = \tau\sigma$.

[证] (1) 对 $\forall \vec{x} \in \text{Ker}\sigma$,有 $\sigma(\vec{x}) = \vec{0}$,

则 $\vec{x} - \sigma(\vec{x}) = \vec{x} \in \left\{ \vec{\xi} - \sigma(\vec{\xi}) \mid \vec{\xi} \in V \right\}$,即 $\text{Ker}\sigma \subseteq \left\{ \vec{\xi} - \sigma(\vec{\xi}) \mid \vec{\xi} \in V \right\}$.

若 $\vec{x} \in \left\{ \vec{\xi} - \sigma(\vec{\xi}) \mid \vec{\xi} \in V \right\}$,则 $\exists \vec{\xi} \in V$ s. t. $\vec{x} = \vec{\xi} - \sigma(\vec{\xi})$,

进而 $\sigma(\vec{x}) = \sigma(\vec{\xi} - \sigma(\vec{\xi})) = \sigma(\vec{\xi}) - \sigma^2(\vec{\xi}) = \sigma(\vec{\xi}) - \sigma(\vec{\xi}) = \vec{0}$,

即 $\vec{x} \in \text{Ker}\sigma$,则 $\left\{ \vec{\xi} - \sigma(\vec{\xi}) \mid \vec{\xi} \in V \right\} \subseteq \text{Ker}\sigma$,故证.

(2) ①先证 $V = \text{Ker}\sigma + \text{Im}\sigma$.

对 $\forall \vec{x} \in V$,注意到 $\vec{x} = [\vec{x} - \sigma(\vec{x})] + \sigma(\vec{x})$,

因 $\vec{x} - \sigma(\vec{x}) \in \text{Ker}\sigma, \sigma(\vec{x}) \in \text{Im}\sigma$,则 $V \subseteq \text{Ker}\sigma + \text{Im}\sigma$.

因 σ 是 V 的线性变换,则 $\text{Ker}\sigma + \text{Im}\sigma \subseteq V$,故 $V = \text{Ker}\sigma + \text{Im}\sigma$.

②再证 $\text{Ker}\sigma \cap \text{Im}\sigma = \left\{ \vec{0} \right\}$.

取 $\vec{x} \in \text{Ker}\sigma \cap \text{Im}\sigma$,则 $\sigma(\vec{x}) = \vec{0}$,且 $\exists \vec{y} \in V$ s. t. $\sigma(\vec{y}) = \vec{x}$.

因 $\sigma^2(\vec{y}) = \sigma(\sigma(\vec{y})) = \sigma(\vec{x}) = \vec{0}$,又 $\sigma^2(\vec{y}) = \sigma(\vec{y}) = \vec{x}$,故 $\vec{x} = \vec{0}$.

(3) (充) 见17.

(必) 对 $\forall \vec{\alpha} \in V$,因 $\vec{\alpha} = [\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha})] + \sigma(\vec{\alpha})$,

则 $\sigma\tau(\vec{\alpha}) = \sigma\tau([\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha})] + \sigma(\vec{\alpha})) = \sigma(\tau(\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha}))) + \sigma(\tau(\sigma(\vec{\alpha})))$.

因 $\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha}) \in \text{Ker}\sigma$,而 $\text{Ker}\sigma$ 在 τ 下不变,则 $\tau(\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha})) \in \text{Ker}\sigma$,进而 $\sigma(\tau(\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha}))) = \vec{0}$.

因 $\text{Im}\sigma$ 在 τ 下不变,则 $\tau(\sigma(\vec{\alpha})) \in \text{Im}\sigma$,进而 $\exists \vec{\beta} \in V$ s. t. $\tau(\sigma(\vec{\alpha})) = \sigma(\vec{\beta})$.

$$\text{故 } \sigma\tau(\vec{\alpha}) = \sigma(\tau(\sigma(\vec{\alpha}))) = \sigma(\sigma(\vec{\beta})) = \sigma(\vec{\beta}) = \tau(\sigma(\vec{\alpha})) = \tau\sigma(\vec{\alpha}).$$

19. 求下列矩阵在 \mathbb{R}^3 上的特征根和特征向量:(1) $A_1 = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 0 \\ -1 & 3 & -1 \\ -5 & 7 & -1 \end{bmatrix}$;(2) $A_2 = \begin{bmatrix} 4 & -5 & 7 \\ 1 & -4 & 9 \\ -4 & 0 & 5 \end{bmatrix}$;(3) $A_3 = \begin{bmatrix} 3 & 6 & 6 \\ 0 & 2 & 0 \\ -3 & -12 & -6 \end{bmatrix}$.

[解I] (1) $|\lambda I - A_1| = \begin{vmatrix} \lambda - 3 & 2 & 0 \\ 1 & \lambda - 3 & 1 \\ 5 & -7 & \lambda + 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 2)^2$, \mathbb{R} 上的特征根1、2(二重).

属于特征值1的特征向量是齐次线性方程组 $[I - A_1] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ 的解,

解得 $(x_1, x_2, x_3)^T = (a, a, a)^T$ ($a \in \mathbb{R}, a \neq 0$).

属于特征值2的特征向量是齐次线性方程组 $[2I - A_1] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$,

解得 $(x_1, x_2, x_3)^T = (2b, b, -b)^T$ ($b \in \mathbb{R}, b \neq 0$).

(2) $|\lambda I - A_2| = \begin{vmatrix} \lambda - 4 & 5 & -7 \\ -1 & \lambda + 4 & -9 \\ 4 & 0 & \lambda - 5 \end{vmatrix} = (x - 1)(x^2 - 4x + 13)$, \mathbb{R} 上的特征根1.

属于特征根1的特征向量是齐次线性方程组 $[I - A_2] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ 的解,

解得 $(x_1, x_2, x_3)^T = (a, 2a, a)^T$ ($a \in \mathbb{R}, a \neq 0$).

(3) $|\lambda I - A_3| = \begin{vmatrix} \lambda - 3 & -6 & -6 \\ 0 & \lambda - 2 & 0 \\ 3 & 12 & \lambda + 6 \end{vmatrix} = x(x - 2)(x + 3)$, \mathbb{R} 上的特征根0, 2, -3.

属于特征根0的特征向量是齐次线性方程组 $[-A_3] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ 的解,

解得 $(x_1, x_2, x_3)^T = (2a, 0, -a)^T$ ($a \in \mathbb{R}, a \neq 0$).

属于特征根2的特征向量是齐次线性方程组 $[2I - A_3] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ 的解,

解得 $(x_1, x_2, x_3)^T = (12b, -5b, 3b)^T$ ($b \in \mathbb{R}, b \neq 0$).

属于特征根-3的特征向量是齐次线性方程组 $[-3I - A_3] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ 的解,

解得 $(x_1, x_2, x_3)^T = (c, 0, -c)^T$ ($c \in \mathbb{R}, c \neq 0$).

[解II] 快速求特征根.

$$(1) A_1 = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 0 \\ -1 & 3 & -1 \\ -5 & 7 & -1 \end{bmatrix}, \det A_1 = 4 = 2 \times 2 \times 1, \operatorname{tr} A_1 = 5 = 2 + 2 + 1, \text{故特征根为 } 2, 2, 1.$$

$$(3) A_3 = \begin{bmatrix} 3 & 6 & 6 \\ 0 & 2 & 0 \\ -3 & -12 & -6 \end{bmatrix}, \det A_3 = 0, \operatorname{tr} A_3 = -1. \text{有一特征根 } 0.$$

$$\text{特征多项式 } |\lambda I - A_3| = \begin{vmatrix} \lambda - 3 & -6 & -6 \\ 0 & \lambda - 2 & 0 \\ 3 & 12 & \lambda + 6 \end{vmatrix}.$$

$$\frac{\text{row2}}{\text{row1}} \text{得: } \frac{0}{\lambda - 3} = \frac{\lambda - 2}{-6} = \frac{0}{-6} \Rightarrow \lambda = 2.$$

$$\frac{\text{row3}}{\text{row1}} \text{得: } \frac{3}{\lambda - 3} = \frac{12}{-6} = \frac{\lambda + 6}{-6} \Rightarrow \lambda \in \emptyset.$$

$$\frac{\text{row2}}{\text{row3}} \text{得: } \frac{0}{3} = \frac{\lambda - 2}{12} = \frac{0}{\lambda + 6} \Rightarrow \lambda = 2.$$

最后一个特征根 = $-1 - 2 = -3$, 故特征根 $0, 2, -3$.

20. 设 A 是 \mathbb{C} 上的 n 阶矩阵. (1) 求证: \exists 可逆矩阵 $T \in M_n(\mathbb{C})$ s. t. $T^{-1}AT = \begin{bmatrix} \lambda_1 & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ 0 & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix}$; (2) 求证: A 相似于

上三角矩阵 $\begin{bmatrix} \lambda_1 & * & \cdots & * \\ & \lambda_2 & \cdots & * \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & \lambda_n \end{bmatrix}.$

[证] (1) 因 σ 是 \mathbb{C} 上的 n 维向量空间 V 的一个线性变换, 且它关于给定基的矩阵为 A ,

则 A 在 \mathbb{C} 上有特征根, 记作 λ_1 , 设其对应的特征向量为 $\vec{\xi}$.

将 $\vec{\xi}$ 扩充为 V 的一组基 $\vec{\xi}, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$, 则 $A\vec{\alpha}_2$ 可用 $\vec{\xi}, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$ 线性表示.

记 $A\vec{\alpha}_2 = b_{12}\vec{\xi} + b_{22}\vec{\alpha}_2 + \cdots + b_{n2}\vec{\alpha}_n$, 同理 $A\vec{\alpha}_k = b_{1k}\vec{\xi} + b_{2k}\vec{\alpha}_2 + \cdots + b_{nk}\vec{\alpha}_n$ ($2 \leq k \leq n$).

$$\text{设 } A \begin{pmatrix} \vec{\xi}, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{\xi}, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n \end{pmatrix} \begin{bmatrix} \lambda_1 & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ 0 & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix}.$$

设 $T = \begin{pmatrix} \vec{\xi}, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n \end{pmatrix}$, 因 $\vec{\xi}, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$ 是 V 的一组基, 则它们线性无关, 进而 T 可逆.

$$\text{故 } T^{-1}AT = \begin{bmatrix} \lambda_1 & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ 0 & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix}.$$

(2) $n = 1$ 时显成立. 设 \mathbb{C} 上的任一 $(n - 1)$ 阶矩阵与一上三角矩阵相似.

$$\text{因 } A \in M_n(\mathbb{C}), \text{ 由(1)知: } \exists \text{ 可逆矩阵 } T \in M_n(\mathbb{C}) \text{ s.t. } T^{-1}AT = \begin{bmatrix} \lambda_1 & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ 0 & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix}.$$

$$\text{由归纳假设, } \exists \text{ 可逆矩阵 } S \in M_{n-1}(\mathbb{C}) \text{ s.t. } S^{-1} \begin{bmatrix} b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix} S = \begin{bmatrix} \lambda_2 & \cdots & * \\ & \ddots & \vdots \\ & & \lambda_n \end{bmatrix}.$$

$$\text{故 } \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & S^{-1} \end{bmatrix} T^{-1}AT \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & S \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & * & \cdots & * \\ & \lambda_2 & \cdots & * \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & \lambda_n \end{bmatrix}.$$

21. 将 $A = \begin{bmatrix} 3 & 6 & 6 \\ 0 & 2 & 0 \\ -3 & -12 & -6 \end{bmatrix}$ 在 \mathbb{R} 上对角化, 并求出过渡矩阵 T .

[解] 易求得特征根 $0, 2, -3$, 它们对应的特征向量分别是 $(2, 0, -1)^T, (12, -5, 3)^T, (1, 0, -1)^T$.

$$\text{故 } A \text{ 可对角化, 且 } T = \begin{bmatrix} 2 & 12 & 1 \\ 0 & -5 & 0 \\ -1 & 3 & -1 \end{bmatrix}, \text{ 则 } T^{-1} = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 5 & 15 & 5 \\ 0 & -1 & 0 \\ -5 & -18 & -10 \end{bmatrix}, \text{ 且 } T^{-1}AT = \begin{bmatrix} 0 & & \\ & 2 & \\ & & -3 \end{bmatrix}.$$

22. 设 $A = \begin{bmatrix} 4 & 6 & 0 \\ -3 & -5 & 0 \\ -3 & -6 & 1 \end{bmatrix}$, 求 A^{10} .

$$[\text{解}] |\lambda I - A| = \begin{vmatrix} \lambda - 4 & -6 & 0 \\ 3 & \lambda + 5 & 0 \\ 3 & 6 & \lambda - 1 \end{vmatrix}.$$

快速求特征根 $\det A = -2 = (-2) \times 1 \times 1, \operatorname{tr} A = 0 = -2 + 1 + 1$.

属于特征根 -2 的特征向量 $(1, -1, -1)^T$.

属于特征根 1 的线性无关的特征向量 $(0, 1, 0)^T, (0, 1, 1)^T$.

$$\text{故 } \exists \text{ 可逆矩阵 } T = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix} \text{ s.t. } T^{-1}AT = \begin{bmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & -2 \end{bmatrix}.$$

$$\text{故 } A^{10} = T \begin{bmatrix} 1^{10} & & \\ & 1^{10} & \\ & & (-2)^{10} \end{bmatrix} T^{-1} = \begin{bmatrix} -1022 & -2046 & 0 \\ 1023 & 2047 & 0 \\ 1023 & 2046 & 1 \end{bmatrix}.$$

23. 设 σ 是数域 F 上的 n 维向量空间 V 的一个对合变换,即 $\sigma^2 = \iota$,其中 ι 是单位变换.求证:(1) σ 的本征值只能为 ± 1 ;(2) $V = V_1 \oplus V_{-1}$,其中 V_1 、 V_{-1} 分别是 σ 的属于特征值 1 、 -1 的本征子空间.

[证] (1) 设 σ 的本征值为 λ ,其对应的特征向量为 $\vec{\alpha}$,则 $\sigma(\vec{\alpha}) = \lambda\vec{\alpha}$, $\sigma^2(\vec{\alpha}) = \lambda^2\vec{\alpha}$.

因 $\sigma^2 = \iota$,则 $\lambda^2\vec{\alpha} = \vec{\alpha}$,即 $(\lambda^2 - 1)\vec{\alpha} = \vec{0}$.因 $\vec{\alpha}$ 为特征向量,则它非零,进而 $\lambda = \pm 1$.

(2) 取 $\vec{\alpha} \in V$,注意到 $\vec{\alpha} = \frac{\vec{\alpha} + \sigma(\vec{\alpha})}{2} + \frac{\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha})}{2}$,

$$\text{因 } \sigma\left(\frac{\vec{\alpha} + \sigma(\vec{\alpha})}{2}\right) = \frac{\sigma(\vec{\alpha}) + \vec{\alpha}}{2} = 1 \cdot \frac{\sigma(\vec{\alpha}) + \vec{\alpha}}{2},$$

$$\text{则 } \frac{\vec{\alpha} + \sigma(\vec{\alpha})}{2} \in V_1, \text{同理 } \frac{\vec{\alpha} - \sigma(\vec{\alpha})}{2} \in V_{-1}, \text{故 } V = V_1 + V_{-1}.$$

取 $\vec{\beta} \in V_1 \cap V_{-1}$,则 $\sigma(\vec{\beta}) = \vec{\beta}$, $\sigma(\vec{\beta}) = -\vec{\beta} \Rightarrow \vec{\beta} = \vec{0}$,故 $V = V_1 \oplus V_{-1}$.

24. 设 $\vec{\alpha}_1 = (0, 2, 1, 0)$, $\vec{\alpha}_2 = (1, -1, 0, 0)$, $\vec{\alpha}_3 = (1, 2, 0, -1)$, $\vec{\alpha}_4 = (1, 0, 0, 1)$ 是 \mathbb{R}^4 的一组基.对其施行正交化方法,求出 \mathbb{R}^4 的一组规范正交基.

[解] Schmit正交化方法.

$$\vec{\beta}_1 = \vec{\alpha}_1 = (0, 2, 1, 0).$$

$$\text{因 } \langle \vec{\alpha}_2, \vec{\beta}_1 \rangle = -2, \langle \vec{\beta}_1, \vec{\beta}_1 \rangle = 5,$$

$$\vec{\beta}_2 = \vec{\alpha}_2 - \frac{\langle \vec{\alpha}_2, \vec{\beta}_1 \rangle}{\langle \vec{\beta}_1, \vec{\beta}_1 \rangle} \vec{\beta}_1 = (1, -1, 0, 0) + \frac{2}{5}(0, 2, 1, 0) = \left(1, -\frac{1}{5}, \frac{2}{5}, 0\right).$$

$$\text{因 } \langle \vec{\alpha}_3, \vec{\beta}_1 \rangle = 4, \langle \vec{\alpha}_3, \vec{\beta}_2 \rangle = \frac{3}{5}, \langle \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_2 \rangle = \frac{6}{5},$$

$$\begin{aligned} \vec{\beta}_3 &= \vec{\alpha}_3 - \frac{\langle \vec{\alpha}_3, \vec{\beta}_1 \rangle}{\langle \vec{\beta}_1, \vec{\beta}_1 \rangle} \vec{\beta}_1 - \frac{\langle \vec{\alpha}_3, \vec{\beta}_2 \rangle}{\langle \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_2 \rangle} \vec{\beta}_2 \\ &= (1, 2, 0, -1) - \frac{4}{5}(0, 2, 1, 0) - \frac{1}{2}\left(1, -\frac{1}{5}, \frac{2}{5}, 0\right) = \left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, -1, -1\right). \end{aligned}$$

$$\text{因 } \langle \vec{\alpha}_4, \vec{\beta}_1 \rangle = 0, \langle \vec{\alpha}_4, \vec{\beta}_2 \rangle = 1, \langle \vec{\alpha}_4, \vec{\beta}_3 \rangle = -\frac{1}{2}, \langle \vec{\beta}_3, \vec{\beta}_3 \rangle = \frac{5}{2},$$

$$\begin{aligned} \vec{\beta}_4 &= \vec{\alpha}_4 - \frac{\langle \vec{\alpha}_4, \vec{\beta}_1 \rangle}{\langle \vec{\beta}_1, \vec{\beta}_1 \rangle} \vec{\beta}_1 - \frac{\langle \vec{\alpha}_4, \vec{\beta}_2 \rangle}{\langle \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_2 \rangle} \vec{\beta}_2 - \frac{\langle \vec{\alpha}_4, \vec{\beta}_3 \rangle}{\langle \vec{\beta}_3, \vec{\beta}_3 \rangle} \vec{\beta}_3 \\ &= (1, 0, 0, 1) - \frac{5}{6}\left(1, -\frac{1}{5}, \frac{2}{5}, 0\right) + \frac{1}{5}\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, -1, -1\right) = \left(\frac{4}{15}, \frac{4}{15}, -\frac{8}{15}, \frac{4}{5}\right). \end{aligned}$$

$$\vec{\gamma}_1 = \frac{\vec{\beta}_1}{|\vec{\beta}_1|} = \left(0, \frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}}, 0\right), \vec{\gamma}_2 = \frac{\vec{\beta}_2}{|\vec{\beta}_2|} = \left(\frac{5}{\sqrt{30}}, -\frac{1}{\sqrt{30}}, \frac{2}{\sqrt{30}}, 0\right),$$

$$\vec{\gamma}_3 = \frac{\vec{\beta}_3}{|\vec{\beta}_3|} = \left(\frac{1}{\sqrt{10}}, \frac{1}{\sqrt{10}}, -\frac{2}{\sqrt{10}}, -\frac{2}{\sqrt{10}}\right), \vec{\gamma}_4 = \frac{\vec{\beta}_4}{|\vec{\beta}_4|} = \left(\frac{1}{\sqrt{15}}, \frac{1}{\sqrt{15}}, -\frac{2}{\sqrt{15}}, \frac{3}{\sqrt{15}}\right).$$

【解III】快速正交化. $\vec{\alpha}_1 = (0, 2, 1, 0), \vec{\alpha}_2 = (1, -1, 0, 0), \vec{\alpha}_3 = (1, 2, 0, -1), \vec{\alpha}_4 = (1, 0, 0, 1).$

注意到 $\vec{\alpha}_1 \perp \vec{\alpha}_4$, 固定 $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_4$ 为 β_1, β_2 ,

为使得 $\vec{\beta}_3$ 与 $\vec{\beta}_1$ 正交, $\vec{\beta}_3$ 有形式 $(?, a, -2a, ?)$. 为使得 $\vec{\beta}_3$ 与 $\vec{\beta}_2$ 正交, $\vec{\beta}_3$ 有形式 $(b, ?, ?, -b)$.

$$\text{取 } \vec{\beta}_3 = (1, 1, -2, -1).$$

$$\text{设 } \vec{\beta}_4 = (y, x, -2x, -y), \text{ 它与 } \vec{\beta}_3 \text{ 正交, 则 } y + x + 4x + y = 0 \Rightarrow 2y = -\frac{5}{4}x.$$

$$\text{取 } x = 8, \text{ 则 } y = -10, \text{ 此时 } \vec{\beta}_4 = (10, 8, -16, -10), \text{ 约分后取 } \vec{\beta}_4 = (5, 4, -8, -5).$$

再将它们分别单位化即可.

25. 求证: \mathbb{R}^3 中的向量 (x_0, y_0, z_0) 到平面 $W = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid ax + by + cz = 0\}$ 的最短距离为 $\frac{|ax_0 + by_0 + cz_0|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}.$

【证】设 $\vec{\beta}_1 = (x_1, y_1, z_1)$ 是 $\vec{\beta}_0 = (x_0, y_0, z_0)$ 在 W 上的正投影,

则 $|\vec{\beta}_0 - \vec{\beta}_1|$ 是 $\vec{\beta}_0$ 到 W 的最短距离, 且 $\vec{\beta}_0 - \vec{\beta}_1 \in W^\perp$.

设 $\vec{n} = (a, b, c)$, 则 $\vec{n} \in W^\perp$. 因 W 是平面, 则 a, b, c 不全为零, 且 $\dim W = 2, W \oplus W^\perp = \mathbb{R}^3$,

进而 $\dim W^\perp = n - \dim W = 1$.

因 $\vec{n} \neq \vec{0}$, 则它是 W^\perp 的一个基, 进而 $\exists k \in \mathbb{R} \text{ s.t. } \vec{\beta}_0 - \vec{\beta}_1 = k\vec{n}$.

$$\text{因 } \langle \vec{\beta}_0 - \vec{\beta}_1, \vec{n} \rangle = \langle k\vec{n}, \vec{n} \rangle = k|\vec{n}|^2,$$

$$\langle \vec{\beta}_0 - \vec{\beta}_1, \vec{n} \rangle = \langle \vec{\beta}_0, \vec{n} \rangle - \langle \vec{\beta}_1, \vec{n} \rangle = \langle \vec{\beta}_0, \vec{n} \rangle = ax_0 + by_0 + cz_0, \text{ 则 } k = \frac{ax_0 + by_0 + cz_0}{|\vec{n}|^2}.$$

$$\text{故 } |\vec{\beta}_0 - \vec{\beta}_1| = |k\vec{n}| = |k| |\vec{n}| = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0|}{|\vec{n}|^2} |\vec{n}| = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}.$$

26. 设正交矩阵 U . 求证: (1) $\det U = 1$ 或 -1 ; (2) U 的特征根的模为 1; (3) 若 λ 是 U 的一个特征根, 则 $\frac{1}{\lambda}$ 也是 U 的一个特征根; (4) U 的伴随矩阵 U^* 是正交矩阵.

[证] (1) $(\det U)^2 = (\det U^T)(\det U) = \det(U^T U) = \det I = 1$.

(2) 设 $\vec{\eta}$ 是 U 关于特征根 λ 的特征向量, 则 $U\vec{\eta} = \lambda\vec{\eta}$.

两边左乘 U^T 得: $U^T U\vec{\eta} = U^T \lambda\vec{\eta} = \lambda U^T \vec{\eta} = \lambda^2 \vec{\eta}$.

两边左乘 $\vec{\eta}^T$ 得: $\vec{\eta}^T U^T U\vec{\eta} = \lambda^2 \vec{\eta}^T \vec{\eta}$, 即 $(\lambda^2 - 1)\vec{\eta}^T \vec{\eta} = 0$.

因 $\vec{\eta}$ 是特征向量, 则它非负, 进而 $|\vec{\eta}| = 1$.

(3) 设 $\vec{\eta}$ 是 U 关于特征根 λ 的特征向量, 则 $U\vec{\eta} = \lambda\vec{\eta}$. 两边左乘 U^T 得: $\vec{\eta} = \lambda U^T \vec{\eta}$.

由 (2) 知: $\lambda \neq 0$, 则 $U^T \vec{\eta} = \frac{1}{\lambda} \vec{\eta}$, 即 $\frac{1}{\lambda}$ 是 U^T 的特征根. 由 U 与 U^T 特征根相同即证.

(4) 因 $U^T = U^{-1}$, $\det U = \pm 1$, 则 $U^* = (\det U)U^{-1} = \pm U^T$,

进而 $(U^*)^T U^* = (\pm U)(\pm U)^T = UU^T = I$.

27. 求证: \mathbb{R}^n 中两正交变换之积是正交变换.

[证] 设 σ 和 τ 是 \mathbb{R}^n 的两正交变换, $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n\}$ 是 \mathbb{R}^n 的一个规范正交基,

且 σ 和 τ 在该基下的矩阵为正交矩阵 A, B .

$(AB)(AB)^T = (AB)(B^T A^T) = A(BB^T)A = AA^T = I$.

$(AB)^T(AB) = (B^T A^T)(AB) = B^T(A^T A)B = B^T B = I$.

28. 求证: \mathbb{R}^n 中的正交变换之逆是正交变换.

[证] 设 σ 是 \mathbb{R}^n 的正交变换, $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n\}$ 是 \mathbb{R}^n 的一个规范正交基, 且 σ 在该基下的矩阵为正交矩阵 A .

由 $AA^T = A^T A = I$ 知: $A^{-1} = A^T$.

$(A^{-1})(A^{-1})^T = A^T(A^T)^T = A^T A = I$, $(A^{-1})^T(A^{-1}) = (A^T)^T A^T = AA^T = I$,

则 A^{-1} 是正交矩阵, 进而 σ 可逆, 其逆在该基下的矩阵为 A^{-1} , 故 σ^{-1} 是正交变换.

29. 设 σ 是欧氏空间 V 到自身的线性映射, 且对 $\forall \vec{\xi}, \vec{\eta}$, 有 $\langle \sigma(\vec{\xi}), \sigma(\vec{\eta}) \rangle = \langle \vec{\xi}, \vec{\eta} \rangle$. 求证: σ 是 V 的一个线性变换, 进而是正交变换.

[证] 因 $\langle \sigma(a\vec{\xi}) - a\sigma(\vec{\xi}), \sigma(a\vec{\xi}) - a\sigma(\vec{\xi}) \rangle$
 $= \langle \sigma(a\vec{\xi}), \sigma(a\vec{\xi}) \rangle - \langle \sigma(a\vec{\xi}), a\sigma(\vec{\xi}) \rangle - \langle a\sigma(\vec{\xi}), \sigma(a\vec{\xi}) \rangle + \langle a\sigma(\vec{\xi}), a\sigma(\vec{\xi}) \rangle$
 $= 2a^2 \langle \vec{\xi}, \vec{\xi} \rangle - 2a^2 \langle \vec{\xi}, \vec{\xi} \rangle = 0$, 则 $\sigma(a\vec{\xi}) - a\sigma(\vec{\xi}) = \vec{0}$, 即 $\sigma(a\vec{\xi}) = a\sigma(\vec{\xi})$.

因 $\langle \sigma(\vec{\xi} + \vec{\eta}) - \sigma(\vec{\xi}) - \sigma(\vec{\eta}), \sigma(\vec{\xi} + \vec{\eta}) - \sigma(\vec{\xi}) - \sigma(\vec{\eta}) \rangle$

$$= \langle \vec{\xi} + \vec{\eta}, \vec{\xi} + \vec{\eta} \rangle - \langle \vec{\xi}, \vec{\xi} + \vec{\eta} \rangle - \langle \vec{\eta}, \vec{\xi} + \vec{\eta} \rangle - \langle \vec{\xi} + \vec{\eta}, \vec{\xi} \rangle \\ + \langle \vec{\xi}, \vec{\xi} \rangle + \langle \vec{\eta}, \vec{\eta} \rangle - \langle \vec{\xi} + \vec{\eta}, \vec{\eta} \rangle + \langle \vec{\xi}, \vec{\eta} \rangle + \langle \vec{\eta}, \vec{\eta} \rangle = 0, \text{ 则 } \sigma(\vec{\xi} + \vec{\eta}) = \sigma(\vec{\xi}) + \sigma(\vec{\eta}).$$

故 σ 是 V 的一个线性变换, 又 $\langle \sigma(\vec{\xi}), \sigma(\vec{\eta}) \rangle = \langle \vec{\xi}, \vec{\eta} \rangle$, 故 σ 是正交变换.

30. 设三阶实矩阵 U 的行列式为1. 求证: (1) U 有一特征根1; (2) U 的特征多项式有形状 $f(x) = x^3 - tx^2 + tx - 1$ ($-1 \leq t \leq 3$).

[证] (1) 由26知: U 的特征根的模为1, 且 $\det U = 1$, 则 U 的三特征根之积为1.

因 U 是实矩阵, 则 U 有一实特征根. 若 U 的三特征根都不为1, 则实特征根为-1.

(i) 若三个特征根为-1, 则 $\det U = -1$, 矛盾.

(ii) 若另两特征根是一对共轭复数, 则 $\det U = -1$, 矛盾.

综上, U 至少有一特征根为1.

(2) V_3 的任一正交变换在某一规范正交基下的矩阵为下列三种形式之一:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \varphi & -\sin \varphi \\ 0 & \sin \varphi & \cos \varphi \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \varphi & -\sin \varphi \\ 0 & \sin \varphi & \cos \varphi \end{bmatrix}.$$

因 U 是正交矩阵, 则它与上述三矩阵之一相似. 又 U 有特征根1, 则只能与前两个矩阵相似.

因相似矩阵的特征多项式相同,

$$\begin{vmatrix} \lambda + 1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda - 1 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda - 1 \end{vmatrix} = \lambda^3 - \lambda^2 - \lambda + 1, \\ \begin{vmatrix} \lambda - 1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda - \cos \varphi & \sin \varphi \\ 0 & -\sin \varphi & \lambda - \cos \varphi \end{vmatrix} = (\lambda - 1)[(\lambda - \cos \varphi)^2 + (\sin \varphi)^2]$$

$$= \lambda^3 - (1 + 2 \cos \varphi) \lambda^2 + (1 + 2 \cos \varphi) \lambda - 1, \text{ 其中 } 1 + 2 \cos \varphi \in [-1, 3].$$

综上, U 的特征多项式有形状 $f(x) = x^3 - tx^2 + tx - 1$ ($-1 \leq t \leq 3$).

31. 设 σ 是 n 维欧氏空间 V 的一个对称变换, 且 $\sigma^2 = \sigma$. 求证: $\exists V$ 的一个规范正交基 $s. t.$ σ 关于该基的矩阵有形状 $\text{diag}\{1, \dots, 1, 0, \dots, 0\}$.

[证] 取 V 的一个规范正交基 $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n\}$ $s. t.$ σ 在该基下的矩阵 A 是实对称矩阵.

因 A 是实对称矩阵, 则 \exists 正交矩阵 U $s. t.$ $U^T A U$ 是对角矩阵, 且主对角元为 A 的特征值.

因 $\sigma^2 = \sigma$, 则 $A^2 = A$. 设 $\vec{x} \neq \vec{0}$ 是 A 属于特征根 λ 的特征向量, 则 $A\vec{x} = \lambda\vec{x}$.

因 $A\vec{x} = A^2\vec{x} = A(\lambda\vec{x}) = \lambda A\vec{x} = \lambda^2\vec{x}$, 而 $A\vec{x} = \lambda\vec{x}$, 则 $\lambda^2\vec{x} = \lambda\vec{x}$, 即 $(\lambda^2 - \lambda)\vec{x} = \vec{0}$.

因 $\vec{x} \neq \vec{0}$, 则 $\lambda = 0, 1$.

取 $(\vec{\beta}_1, \dots, \vec{\beta}_n) = (\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n)U$, 因 U 是正交矩阵, 则 $\{\vec{\beta}_1, \dots, \vec{\beta}_n\}$ 是规范正交基,

且 σ 在该基下的矩阵 $U^T AU$ 有形状 $\text{diag}\{1, \dots, 1, 0, \dots, 0\}$.

32. 求一正交矩阵 U s. t. $U^T AU$ 是对角矩阵, 其中 $A = \begin{bmatrix} 11 & 2 & -8 \\ 2 & 2 & 10 \\ -8 & 10 & 5 \end{bmatrix}$.

[解] $|\lambda I - A| = (\lambda + 9)(\lambda - 9)(\lambda - 18)$, 则 A 的特征根 $-9, 9, 18$.

A 的属于 $-9, 9, 18$ 的特征向量分别是 $\vec{\xi}_1 = (1, -2, 2)$, $\vec{\xi}_2 = (2, 2, 1)$, $\vec{\xi}_3 = (2, -1, 2)$.

因 A 是对称矩阵, 则 $\vec{\xi}_1, \vec{\xi}_2, \vec{\xi}_3$ 两两正交, 将它们分别单位化得:

$$\vec{\eta}_1 = \frac{1}{3}(1, -2, 2), \vec{\eta}_2 = \frac{1}{3}(2, 2, 1), \vec{\eta}_3 = \frac{1}{3}(2, -1, -2).$$

$$\text{取 } U = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 \\ -2 & 2 & -1 \\ 2 & 1 & -2 \end{bmatrix}, \text{ 则 } U^T AU = \text{diag}\{-9, 9, 18\}.$$

33. 求证: 非奇异的对称矩阵合同于其逆.

[证] $A^T A^{-1} A = A^T = A$.

34. 求可逆矩阵 P s. t. $P^T AP$ 是对角矩阵, 其中 $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$.

$$\begin{aligned} \text{[解]} \quad \begin{bmatrix} A \\ I \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow[\text{row1} += \text{row2}]{\text{col1} += \text{col2}} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow[\text{row2} -= \frac{1}{2}\text{row1}, \text{row3,4} -= \text{row1}]{\text{col2} -= \frac{1}{2}\text{col1}, \text{col3,4} -= \text{col1}} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & -2 \\ 1 & -\frac{1}{2} & -1 & -1 \\ 1 & \frac{1}{2} & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ &\xrightarrow[\text{row4} -= \frac{1}{2}\text{row3}]{\text{col4} -= \frac{1}{2}\text{col3}} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \\ 1 & -\frac{1}{2} & -1 & -\frac{1}{2} \\ 1 & \frac{1}{2} & -1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \text{ 故 } P = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & -1 & -\frac{1}{2} \\ 1 & \frac{1}{2} & -1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

35. 设 S 是 \mathbb{C} 上的 n 阶对称矩阵. 求证: $\exists \mathbb{C}$ 上的矩阵 A s. t. $S = A^T A$.

[证] 设 $\text{rank } S = r$, 则 \exists 可逆矩阵 P s. t. $P^T S P = \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix}$, 即 S 合同于 $\begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix}$.

$$\text{因 } \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix},$$

$$\text{则 } S = \left[P^{-1} \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix} \right] \left[\begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix} (P^T)^{-1} \right].$$

$$\text{取 } A = \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix} (P^T)^{-1}, \text{ 则 } A^T = P^{-1} \begin{bmatrix} I_r & O \\ O & O \end{bmatrix}, \text{ 进而 } S = A^T A.$$

36. 设 \mathbb{R} 上的矩阵 $A = \begin{bmatrix} 5 & 4 & 3 \\ 4 & 5 & 3 \\ 3 & 3 & 2 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 4 & 0 & -6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -6 & 0 & 9 \end{bmatrix}$. (1) 求证: A 在 \mathbb{R} 上合同于 B ; (2) 求可逆矩阵 P s. t. $P^T A P = B$.

[解] (1) $|\lambda I - A| = \lambda(\lambda - 1)(\lambda - 11)$, 则 A 有特征根 $0, 1, 11$, 进而 A 的秩和符号差都为 2 .

$|\lambda I - B| = \lambda(\lambda - 1)(\lambda - 13)$, 则 B 有特征根 $0, 1, 13$, 进而 B 的秩和符号差都为 2 .

因 A 与 B 的秩和符号差都相等, 故 A 合同于 B .

(2) A 属于 $0, 1, 11$ 的特征向量分别为

$$\vec{\alpha}_1 = (a, a, -3a), \vec{\alpha}_2 = (b, -b, 0), \vec{\alpha}_3 = (3c, 3c, 2c) \quad (a, b, c \in \mathbb{R}; a, b, c \neq 0).$$

取 $\vec{\beta}_1 = (1, 1, -3), \vec{\beta}_2 = (1, -1, 0), \vec{\beta}_3 = (3, 3, 2)$, 将它们单位化得:

$$\vec{\gamma}_1 = \left(\frac{1}{\sqrt{11}}, \frac{1}{\sqrt{11}}, -\frac{3}{\sqrt{11}} \right), \vec{\gamma}_2 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0 \right), \vec{\gamma}_3 = \left(\frac{3}{\sqrt{22}}, \frac{3}{\sqrt{22}}, \frac{2}{\sqrt{22}} \right).$$

$$\text{取 } T_1 = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{11}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{3}{\sqrt{22}} \\ \frac{1}{\sqrt{11}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{3}{\sqrt{22}} \\ -\frac{3}{\sqrt{11}} & 0 & \frac{2}{\sqrt{22}} \end{bmatrix}, \text{ 则 } T_1^T A T_1 = \text{diag}\{0, 1, 11\}.$$

同理 \exists 可逆矩阵 T_2 s. t. $T_2^T A T_2 = \text{diag}\{0, 1, 13\}$.

$$\text{取 } P = T_1 \begin{bmatrix} 0 & & \\ & 1 & \\ & & \frac{1}{\sqrt{11}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & & \\ & 1 & \\ & & \sqrt{13} \end{bmatrix} T_2^{-1}, \text{ 则 } P^T A P = B.$$

37. 判定下列实二次型是否正定: (1) $10x_1^2 - 2x_2^2 + 3x_3^2 + 4x_1x_2 + 4x_1x_3$; (2) $5x_1^2 + x_2^2 + 5x_3^2 + 4x_1x_2 - 8x_1x_3 - 4x_2x_3$.

[解] (1) 二次型的矩阵 $A = \begin{bmatrix} 10 & 2 & 2 \\ 2 & -2 & 0 \\ 2 & 0 & 3 \end{bmatrix}$, 其一阶主子式 $A_1 = 10 > 0$,

二阶主子式 $\begin{vmatrix} 10 & 2 \\ 2 & -2 \end{vmatrix} = -24 < 0$, 故不正定.

(2) 二次型的矩阵 $A = \begin{bmatrix} 5 & 2 & -4 \\ 2 & 2 & -2 \\ -4 & -2 & 5 \end{bmatrix}$, 其一阶主子式 $A_1 = 5 > 0$,

二阶主子式 $\begin{vmatrix} 5 & 2 \\ 2 & 2 \end{vmatrix} = 6 > 0$, 三阶主子式 $\begin{vmatrix} 5 & 2 & -4 \\ 2 & 2 & -2 \\ -4 & -2 & 5 \end{vmatrix} = 10 > 0$, 故正定.

38. λ 取何值时, 实二次型 $\lambda(x_1^2 + x_2^2 + x_3^2) + 2x_1x_2 - 2x_2x_3 - 2x_1x_3 + x_4^2$ 正定.

[解] 矩阵 $A = \begin{bmatrix} \lambda & 1 & -1 & 0 \\ 1 & \lambda & -1 & 0 \\ -1 & -1 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ 的各阶主子式 > 0 , 则 $\begin{cases} \lambda > 0 \\ \lambda^2 - 1 > 0 \\ \lambda^3 - 3\lambda + 2 > 0 \end{cases} \Rightarrow \lambda > 1$.

39. 对任一实对称矩阵 A , 求证: \exists 足够大的 $t \in \mathbb{R}$ s.t. $tI + A$ 正定.

[证] 记 $tI + A$ 的 k ($k = 1, \dots, n$) 阶主子式为 D_k , 则它是关于 t 的 k 次首一多项式.

设 $D_1(t) = D_2(t) = \dots = D_n(t) = 0$ 的实数解分别为 t_1, t_2, \dots, t_s . 取 $t_0 = \max\{t_1, \dots, t_s\}$.

下证 $t > t_0$ 时, 有 $D_k(t) > 0$ ($k = 1, \dots, n$). 若不然, $\exists t > t_0$ s.t. $D_k(t) \leq 0$.

因 $D_k(t) \rightarrow +\infty$ ($t \rightarrow +\infty$), 由介值定理: $\exists t' \geq t$ s.t. $D_k(t') = 0$,

则 $t' \in \{t_1, \dots, t_s\}$ 且 $t' > t_0$, 矛盾.

故 $t > t_0$ 时, 以 $tI + A$ 为矩阵的实二次型正定, 进而 $tI + A$ 正定.

40. 设三阶实对称矩阵 A 的特征值 $\lambda_1 = 6, \lambda_2 = \lambda_3 = 3$, 其中 $\lambda_1 = 6$ 对应的特征向量为 $\vec{\alpha}_1 = (1, 1, 1)^T$. 求 A .

[解I] 因 A 是三阶实对称矩阵, 则 \exists 正交矩阵 Q s.t. $Q^T A Q = \begin{bmatrix} 6 & & \\ & 3 & \\ & & 3 \end{bmatrix}$, 则 $Q^T (A - 3I) Q = \begin{bmatrix} 3 & & \\ & 0 & \\ & & 0 \end{bmatrix}$.

设 $Q = [\vec{\xi}_1, \vec{\xi}_2, \vec{\xi}_3]$, 则 $\vec{\xi}_1$ 是 $A - 3I$ 的属于特征值 3 的单位特征向量,

进而它是 A 的属于特征值 6 的单位特征向量, 则 $\vec{\xi}_1 = \frac{\vec{\alpha}_1}{|\vec{\alpha}_1|} = \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1)^T$.

$$\begin{aligned} A - 3I &= Q \begin{bmatrix} 3 & & \\ & 0 & \\ & & 0 \end{bmatrix} Q^T = [\vec{\xi}_1, \vec{\xi}_2, \vec{\xi}_3] \begin{bmatrix} 3 & & \\ & 0 & \\ & & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \vec{\xi}_1^T \\ \vec{\xi}_2^T \\ \vec{\xi}_3^T \end{bmatrix} = [3\vec{\xi}_1, 0, 0] \begin{bmatrix} \vec{\xi}_1^T \\ \vec{\xi}_2^T \\ \vec{\xi}_3^T \end{bmatrix} \\ &= 3\vec{\xi}_1 \vec{\xi}_1^T = 3 \cdot \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1)^T \cdot \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \text{ 故 } A = \begin{bmatrix} 4 & 1 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \\ 1 & 1 & 4 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

[解II] 设 A 的属于特征值 3 的特征向量 $\vec{\alpha}_2 = (x_1, x_2, x_3)^T, \vec{\alpha}_3 = (y_1, y_2, y_3)^T$.

由实对称矩阵属于不同特征值的特征向量相互正交知: $\langle \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2 \rangle = \langle \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_3 \rangle = 0$,

即 $x_1 + x_2 + x_3 = 0, y_1 + y_2 + y_3 = 0$, 即 $\vec{\alpha}_2$ 和 $\vec{\alpha}_3$ 是齐次线性方程组 $x_1 + x_2 + x_3 = 0$ 的线性无关的解.

取 $\vec{\alpha}_2 = (1, 1, -2)^T$. 为使得 $\langle \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3 \rangle = 0$, 则 $y_1 + y_2 - 2y_3 = 0$.

由 $\begin{cases} y_1 + y_2 + y_3 = 0 \\ y_1 + y_2 - 2y_3 = 0 \end{cases}$ 解得 $\vec{\alpha}_3 = (a, -a, 0)^T$ ($a \in \mathbb{R}, a \neq 0$), 不妨取 $\vec{\alpha}_3 = (1, -1, 0)$.

令 $\vec{\beta}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1)^T, \vec{\beta}_2 = \frac{1}{\sqrt{6}}(1, 1, -2)^T, \vec{\beta}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}}(1, -1, 0)^T$.

取 $U = (\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_3)$, 则它是正交矩阵, 且 $Q^T A T = \begin{bmatrix} 6 & & \\ & 3 & \\ & & 3 \end{bmatrix}$.

故

$$A = Q \begin{bmatrix} 6 & & \\ & 3 & \\ & & 3 \end{bmatrix} Q^T = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 & & \\ & 3 & \\ & & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{2}{\sqrt{2}} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 1 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \\ 1 & 1 & 4 \end{bmatrix}.$$

41. 求 A^n , 其中: (1) $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$; (2) $A = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 4 & -3 \end{bmatrix}$; (3) $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$.

【解】(1) $|\lambda I - A| = \lambda^2 - 1$, 则 $A^2 - I = O \Rightarrow A^2 = I$.

$n = 2k$ 时, $A^{2k} = (A^2)^k = I^k = I$; $n = 2k + 1$ 时, $A^{2k+1} = A^{2k}A = IA = A$.

(2) $|\lambda I - A| = \lambda^2 - 25$, 则 $A^2 - 25I = O \Rightarrow A^2 = 25I$.

$n = 2k$ 时, $A^{2k} = (A^2)^k = (25I)^k = 25^k I$; $n = 2k + 1$ 时, $A^{2k+1} = A^{2k}A = 25^k IA = 25^k A$.

(3) $|\lambda I - A| = \lambda^3 + 2\lambda$, 则 $A^3 + 2A = O \Rightarrow A^3 = -2A$. 两边右乘 A^{m-3} ($m \geq 3$) 得:
 $A^m = -2A^{m-2}$ ($m \geq 3$).

$n = 2k$ 时, $A^{2k} = -2A^{2k-2} = \dots = (-2)^{k-1}A^2$;

$n = 2k + 1$ 时, $A^{2k+1} = A^{2k}A = (-2)^{k-1}A^3 = (-2)^k A$.

42. 设 $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$, 求 $A^n - 2A^{n-1}$ 和 A^n .

【解】 $|\lambda I - A| = \lambda(\lambda - 2)(\lambda - 2)$, 则 $A(A - 2I)(A - 2I) = O$, 即 $(A^2 - 2A)A = (A^2 - 2A)2I$,

亦即 $A^3 - 2A^2 = 2(A^2 - 2A)$. 两边同右乘 A^{m-3} ($m \geq 3$) 得: $A^m - 2A^{m-1} = 2(A^{m-1} - 2A^{m-2})$.

$$\text{初始条件 } A^2 = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \end{bmatrix} = 2A, \text{ 则 } A^2 - 2A = O.$$

令 $a_m = A^m - 2A^{m-1}$, 则 $a_m = 2a_{m-1}$ ($m \geq 3$), 进而
 $a_n = 2a_{n-1} = \dots = 2^{n-2}a_2 = 2^{n-2}(A^2 - 2A) = O$,

即 $a_n = O$ ($n \geq 2$). *注意 $m \geq 3$, 故不能递归到 a_1

$$A^n = 2A^{n-1} = \dots = 2^{n-1}A.$$

43. 设方阵 A 相似于方阵 B . 判断正误: (1) 对相同的特征值 λ , 两矩阵有相同的特征向量; (2) A 与 B 都与同一对角矩阵相似.

[解] (1) 错. 如矩阵 $A = \begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$ 相似于 $B = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}$, 特征值 $\lambda_1 = 3, \lambda_2 = 5$.

A 和 B 属于特征值 $\lambda = 3$ 的特征向量分别为 $(1, -1)^T$ 和 $(3, -5)^T$.

(2) 错. 如 $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ 不可相似对角化. 对矩阵 $B = \begin{bmatrix} 5 & 8 \\ -2 & -3 \end{bmatrix}$, $\exists P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ s. t. $P^{-1}AP = B$.

或 Jordan 块不可对角化, 但可通过左乘和右乘一个可逆矩阵构造一个与其相似的矩阵.

44. 设三阶矩阵 A . 若 A^{-1} 的特征值为 1, 2, 3, 求 A^* 的迹.

[引理] 设 A 的特征值为 λ , 则 $\lambda \vec{\alpha} = A\vec{\alpha}$, 两边左乘 A^* 得: $\lambda A^* \vec{\alpha} = A^* A \vec{\alpha} = |A| \vec{\alpha} \Rightarrow A^*$ 的特征值为 $\frac{|A|}{\lambda}$.

$A^* A \vec{\alpha} = |A| \vec{\alpha}$, 两边同除以 $|A|$ 得: A^{-1} 的特征值为 $\frac{1}{\lambda}$.

[解] A 的特征值为 1, $\frac{1}{2}, \frac{1}{3}$, 则 $|A| = \frac{1}{6}$, 进而 A^* 的特征值为 $\frac{\frac{1}{6}}{1}, \frac{\frac{1}{6}}{\frac{1}{2}}, \frac{\frac{1}{6}}{\frac{1}{3}}$, 即 $\frac{1}{6}, \frac{1}{3}, \frac{1}{2}$, 故 $\text{tr } A^* = 1$.

45. 设 $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3, \vec{\alpha}_4$ 是数域 K 上的向量空间 V 的一组基. 已知线性变换 σ 在该基下的矩阵 $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 5 & 5 \\ 2 & -2 & 1 & -2 \end{bmatrix}$.

求 $\text{Ker } \sigma$ 和 $\text{Im } \sigma$.

[解] 设 $\vec{\xi} = x_1 \vec{\alpha}_1 + x_2 \vec{\alpha}_2 + x_3 \vec{\alpha}_3 + x_4 \vec{\alpha}_4 \in \text{Ker } \sigma$,

$$\text{则 } A\vec{\xi} = A \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 & \vec{\alpha}_4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A & \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 & \vec{\alpha}_4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 & \vec{\alpha}_4 \end{bmatrix} A \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \vec{0},$$

这表明: $\text{Ker } \sigma$ 中的所有向量在 $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3, \vec{\alpha}_4$ 下的坐标构成 $A\vec{X} = \vec{0}$ 的一个解空间.

$$\text{因 } A \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \text{ 解得 } A\vec{X} = \vec{0} \text{ 的基础解系为 } \vec{\beta}_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix}, \vec{\beta}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix},$$

取 $\vec{\gamma}_1 = -2\vec{\alpha}_1 + \vec{\alpha}_2 + 2\vec{\alpha}_3 - 2\vec{\alpha}_4, \vec{\gamma}_2 = \vec{\alpha}_1 + 2\vec{\alpha}_2 - \vec{\alpha}_4$, 则 $\text{Ker } \sigma = \mathcal{L}(\vec{\gamma}_1, \vec{\gamma}_2)$.

$$\text{设 } \vec{\eta} = y_1 \vec{\alpha}_1 + y_2 \vec{\alpha}_2 + y_3 \vec{\alpha}_3 + y_4 \vec{\alpha}_4 \in \text{Im } \sigma, \text{ 则 } A\vec{\alpha} = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 & \vec{\alpha}_4 \end{bmatrix} A \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{bmatrix},$$

这表明: $\text{Im } \sigma$ 中所有向量在 $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3, \vec{\alpha}_4$ 下的坐标构成 A 的列空间.

因 $\text{rank } A = 2$, 取 A 的极大线性无关组 $\vec{\delta}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$, $\vec{\delta}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix}$, 则 A 的列空间为 $\mathcal{L}(\vec{\delta}_1, \vec{\delta}_2)$.

取 $\vec{\chi}_1 = \vec{\alpha}_1 - \vec{\alpha}_2 + \vec{\alpha}_3 + 2\vec{\alpha}_4$, $\vec{\chi}_2 = 2\vec{\alpha}_2 + 2\vec{\alpha}_3 - 2\vec{\alpha}_4$, 则 $\text{Im } \sigma = \mathcal{L}(\vec{\chi}_1, \vec{\chi}_2)$.

46. 设线性变换 σ 关于基 $\{\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2\}$ 的矩阵为 $\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$, 求 σ 关于基 $\{3\vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_1\}$ 的矩阵.

[解] 因 $\sigma(\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2) = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$, 则 $\sigma(\vec{\alpha}_1) = a\vec{\alpha}_1 + c\vec{\alpha}_2$, $\sigma(\vec{\alpha}_2) = b\vec{\alpha}_1 + d\vec{\alpha}_2$,

进而 $\sigma(3\vec{\alpha}_2) = d(3\vec{\alpha}_2) + 3b\vec{\alpha}_1$, $\sigma(\vec{\alpha}_1) = \frac{c}{3}(3\vec{\alpha}_2) + a\vec{\alpha}_1$.

故 σ 关于基 $\{3\vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_1\}$ 的矩阵为 $\begin{bmatrix} d & \frac{c}{3} \\ 3b & a \end{bmatrix}$.

47. 设数域 F 上的三维向量空间 V 的线性变换 σ 关于基 $\{\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3\}$ 的矩阵为 $A = \begin{bmatrix} 15 & -11 & 5 \\ 20 & -15 & 8 \\ 8 & -7 & 6 \end{bmatrix}$. 设

$\vec{\beta}_1 = 2\vec{\alpha}_1 + 3\vec{\alpha}_2 + \vec{\alpha}_3$, $\vec{\beta}_2 = 3\vec{\alpha}_1 + 4\vec{\alpha}_2 + \vec{\alpha}_3$, $\vec{\beta}_3 = \vec{\alpha}_1 + 2\vec{\alpha}_2 + \vec{\alpha}_3$. (1) 求 σ 关于基 $\{\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_3\}$ 的矩阵; (3) 设

$\vec{\xi} = 2\vec{\alpha}_1 + \vec{\alpha}_2 - \vec{\alpha}_3$, 求 $\sigma(\vec{\xi})$ 关于基 $\{\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_3\}$ 的坐标.

[解] (1) 设 $T = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 3 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$,

则 $\left[\sigma(\vec{\alpha}_1), \sigma(\vec{\alpha}_2), \sigma(\vec{\alpha}_3) \right] = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} A$, $\begin{bmatrix} \vec{\beta}_1 & \vec{\beta}_2 & \vec{\beta}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} T$.

进而 σ 关于基 $\{\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_3\}$ 的矩阵

$$T^{-1}AT = \begin{bmatrix} -6 & 5 & -2 \\ 4 & -3 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 15 & -11 & 5 \\ 20 & -15 & 8 \\ 8 & -7 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 3 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}.$$

(2) $\sigma(\vec{\xi}) = \left[\sigma(\vec{\alpha}_1), \sigma(\vec{\alpha}_2), \sigma(\vec{\alpha}_3) \right] \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} A \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\beta}_1 & \vec{\beta}_2 & \vec{\beta}_3 \end{bmatrix} T^{-1}A \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix},$

故 $\sigma(\vec{\xi})$ 关于基 $\{\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2, \vec{\beta}_3\}$ 的坐标为 $T^{-1}A \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 \\ 8 \\ 0 \end{bmatrix}$.

48. 求证:两矩阵的特征值相等是它们相似的必要条件.

[证] (必要性) 设矩阵 A 相似于 B , 则 \exists 可逆矩阵 P s. t. $P^{-1}AP = B$.

$$|\lambda I - B| = |P^{-1}(\lambda I)P - P^{-1}AP| = |P^{-1}(\lambda I - A)P| = |P^{-1}||\lambda I - A||P| = |\lambda I - A|,$$

即 A 与 B 的特征多项式相等, 进而特征值相等.

(充分性) $A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ 和 $B = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ 的特征值都为 0, 但它们不相似.

49. 设 A 是 n 阶实对称矩阵, P 是 n 阶可逆矩阵. 已知 n 维列向量 $\vec{\alpha}$ 是 A 属于特征值 λ 的特征向量, 求矩阵 $(P^{-1}AP)^T$ 属于特征值 λ 的特征向量.

[解] $A\vec{\alpha} = \lambda\vec{\alpha}$, $(P^{-1}AP)^T = P^T A (P^T)^{-1}$, 两边右乘 $P^T\vec{\alpha}$ 得:

$$(P^{-1}AP)^T (P^T\vec{\alpha}) = P^T A [(P^T)^{-1}P^T]\vec{\alpha} = P^T A\vec{\alpha} = \lambda (P^T\vec{\alpha}), \text{故答案为 } P^T\vec{\alpha}.$$

50. 设 \mathbb{R} 上的 n 维向量空间 V 的线性变换 σ 关于基 $\left\{ \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3 \right\}$ 的矩阵 $A = \begin{bmatrix} 3 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & -2 \\ -3 & -1 & 0 \end{bmatrix}$. 求 σ 的本征值及其对应的本征向量.

[解] $|\lambda I - A| = (x - 4)(x^2 + 4)$, 本征值 $\lambda = 4$.

$$(4I - A)\vec{X} = \vec{0} \Rightarrow \vec{X} = (a, a, -a) \quad (a \in \mathbb{R}, a \neq 0),$$

故 σ 属于本征值 4 的本征向量为 $a\vec{\alpha}_1 + a\vec{\alpha}_2 + a\vec{\alpha}_3$ ($a \in \mathbb{R}, a \neq 0$).

51. 定义 \mathbb{R}^3 上的线性变换 $\sigma(x_1, x_2, x_3) = (2x_1 - x_2, x_2 + x_3, x_1)$. (1) 求 σ 在标准基下的矩阵; (2) 设 $\vec{\alpha} = (1, 0, -2)$, 求 $\sigma(\vec{\alpha})$ 在基 $\vec{\alpha}_1 = (2, 0, 1)$, $\vec{\alpha}_2 = (0, -1, 1)$, $\vec{\alpha}_3 = (-1, 0, 2)$ 下的坐标; (3) 证明 σ 可逆, 并求 σ^{-1} .

[解1] (1) $\sigma\left(\begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1 \end{bmatrix}\right) = (2, 0, 1)$, $\sigma\left(\begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_2 \end{bmatrix}\right) = (-1, 1, 0)$, $\sigma\left(\begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix}\right) = (0, 1, 0)$,

$$\text{则 } \sigma\left(\begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

$$(2) \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix},$$

$$\begin{aligned} \sigma(\vec{\alpha}) &= \sigma\left[\begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix}\right] = \sigma\left(\begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix}\right) \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1 & \vec{\varepsilon}_2 & \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1 & \vec{\alpha}_2 & \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$= \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{3}{5} \\ 2 \\ -\frac{4}{5} \end{bmatrix}.$$

(3) 因 σ 关于标准基的矩阵 $\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ 可逆,则 σ 可逆.对 $\forall \vec{\beta} = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$,

$$\sigma^{-1}(\vec{\beta}) = \sigma^{-1}(\vec{\varepsilon}_1, \vec{\varepsilon}_2, \vec{\varepsilon}_3) \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1, \vec{\varepsilon}_2, \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1, \vec{\varepsilon}_2, \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1, \vec{\varepsilon}_2, \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2x_1 - 3 \\ -x_2 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 \end{bmatrix} = (2x_1 - 3, -x_2, x_1 + x_2 + 2x_3).$$

[解II] (2) $\sigma(\vec{\alpha}) = \sigma(1, 0, -2) = (2, -2, 1) = \begin{bmatrix} \vec{\varepsilon}_1, \vec{\varepsilon}_2, \vec{\varepsilon}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$

$$= \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{2}{5} & \frac{1}{5} & \frac{1}{5} \\ 0 & -1 & 0 \\ -\frac{1}{5} & \frac{2}{5} & \frac{2}{5} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} \frac{3}{5} \\ 2 \\ -\frac{4}{5} \end{bmatrix}.$$

[解III] (2) $\sigma(\vec{\alpha}) = (2, -2, 1).$

设 $\sigma(\vec{\alpha})$ 在基 $\{\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3\}$ 下的坐标为 (x_1, x_2, x_3) ,则 $\begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \vec{\alpha}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \sigma(\vec{\alpha}) = (2, -2, 1).$

解方程组 $\begin{bmatrix} \vec{\alpha}_1^T, \vec{\alpha}_2^T, \vec{\alpha}_3^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$,即 $\begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$,解得 $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{3}{5} \\ 2 \\ -\frac{4}{5} \end{bmatrix}.$

52. 设 σ 是数域 F 上 n 维向量空间 V 的线性变换, $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n\}$ 是 V 的一个基.求证: $\{\sigma(\vec{\alpha}_1), \dots, \sigma(\vec{\alpha}_n)\}$ 是 V 的基的充要条件是: σ 可逆.

[证] (充分性) 若 $k_1\sigma(\vec{\alpha}_1) + \dots + k_n\sigma(\vec{\alpha}_n) = \vec{0}$,两边作用 σ^{-1} 得: $k_1\vec{\alpha}_1 + \dots + k_n\vec{\alpha}_n = \vec{0}$.

这表明: $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ 线性无关,又 $\dim V = n$,则 $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n\}$ 是 V 的一个基.

(必要性) 因 $\left\{ \sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right) \right\}$ 是 V 的一个基, 则 $\dim(\operatorname{Im} \sigma) = n$, 进而 $\dim(\operatorname{Ker} \sigma) = 0$,
 即 $\operatorname{Ker} \sigma = \left\{ \vec{0} \right\}$, 则 σ 是双射, 进而可逆.

53. 设 σ 是线性空间的可逆线性变换, $\vec{\alpha}_1, \cdots, \vec{\alpha}_n$ 是线性无关组. 求证: $\sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right)$ 线性无关.

$$[\text{证}] \quad k_1 \sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right) + \cdots + k_n \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right) = \sigma \left(k_1 \vec{\alpha}_1 + \cdots + k_n \vec{\alpha}_n \right) = \vec{0},$$

$$\text{两边作用 } \sigma^{-1} \text{ 得: } k_1 \vec{\alpha}_1 + \cdots + k_n \vec{\alpha}_n = \vec{0}.$$

因 $\vec{\alpha}_1, \cdots, \vec{\alpha}_n$ 线性无关, 则 $k_1 = \cdots = k_n = 0$, 故 $\sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right)$ 线性无关.

54. 设 σ 是数域 F 上的 n 维向量空间 V 的一个线性变换, $\{\vec{\alpha}_1, \cdots, \vec{\alpha}_n\}$ 是 V 的一个基. 求证:

$$\operatorname{Im} \sigma = \mathcal{L} \left(\sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right) \right).$$

$$[\text{证}] \quad \text{取 } \vec{\beta} \in \operatorname{Im} \sigma, \text{ 则 } \exists \vec{\gamma} \in V \text{ s. t. } \sigma \left(\vec{\gamma} \right) = \vec{\beta}. \text{ 设 } \vec{\gamma} = \sum_{i=1}^n k_i \vec{\alpha}_i, \text{ 则 } \sigma \left(\vec{\gamma} \right) = \sum_{i=1}^n k_i \sigma \left(\vec{\alpha}_i \right),$$

$$\text{即 } \vec{\beta} = \sum_{i=1}^n k_i \sigma \left(\vec{\alpha}_i \right), \text{ 这表明: } \operatorname{Im} \sigma \subseteq \mathcal{L} \left(\sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right) \right).$$

$$\text{取 } \vec{\beta} \in \mathcal{L} \left(\sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right) \right), \text{ 则 } \vec{\beta} = \sum_{i=1}^n k_i \sigma \left(\vec{\alpha}_i \right) = \sigma \left(\sum_{i=1}^n k_i \vec{\alpha}_i \right),$$

$$\text{即 } \vec{\beta} \in \operatorname{Im} \sigma, \text{ 这表明: } \mathcal{L} \left(\sigma \left(\vec{\alpha}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\alpha}_n \right) \right) \subseteq \operatorname{Im} \sigma, \text{ 故证.}$$

55. 求证: 不同的线性变换在同一组基下的矩阵一定不同.

【解】 设 σ 和 τ 是 n 维向量 V 的两个线性变换, 且它们在标准基下的矩阵都为 A ,

$$\text{即 } \sigma \left(\vec{\varepsilon}_1, \cdots, \vec{\varepsilon}_n \right) = \tau \left(\vec{\varepsilon}_1, \cdots, \vec{\varepsilon}_n \right) = \left(\vec{\varepsilon}_1, \cdots, \vec{\varepsilon}_n \right) A.$$

$$\text{取 } \vec{\alpha} = \sum_{i=1}^n k_i \vec{\varepsilon}_i, \text{ 则 } \sigma \left(\vec{\alpha} \right) = \sigma \left(k_1 \vec{\varepsilon}_1 + \cdots + k_n \vec{\varepsilon}_n \right) = k_1 \sigma \left(\vec{\varepsilon}_1 \right) + \cdots + k_n \sigma \left(\vec{\varepsilon}_n \right)$$

$$= \left(\sigma \left(\vec{\varepsilon}_1 \right), \cdots, \sigma \left(\vec{\varepsilon}_n \right) \right) \begin{bmatrix} k_1 \\ \vdots \\ k_n \end{bmatrix} = \left(\vec{\varepsilon}_1, \cdots, \vec{\varepsilon}_n \right) A \begin{bmatrix} k_1 \\ \vdots \\ k_n \end{bmatrix}.$$

$$\tau \left(\vec{\alpha} \right) = \tau \left(k_1 \vec{\varepsilon}_1 + \cdots + k_n \vec{\varepsilon}_n \right) = k_1 \tau \left(\vec{\varepsilon}_1 \right) + \cdots + k_n \tau \left(\vec{\varepsilon}_n \right)$$

$$= \left(\tau \left(\vec{\varepsilon}_1 \right), \cdots, \tau \left(\vec{\varepsilon}_n \right) \right) \begin{bmatrix} k_1 \\ \vdots \\ k_n \end{bmatrix} = \left(\vec{\varepsilon}_1, \cdots, \vec{\varepsilon}_n \right) A \begin{bmatrix} k_1 \\ \vdots \\ k_n \end{bmatrix} = \sigma \left(\vec{\alpha} \right).$$

由 $\vec{\alpha}$ 的任意性知: σ 和 τ 是同一线性变换, 故不同线性变换在同一组基下的矩阵一定不同.

