第十五周作业

洪艺中*

2024年12月25日

1 第一部分

习题 10.1 题目 1

解答.

(1)

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1 + x_2)^2 + (x_2 + 2x_3)^2 - 3x_3^2,$$

做线性替换

$$\begin{cases} z_1 = x_1 + x_2, \\ z_2 = x_2 + 2x_3, \\ z_3 = x_3, \end{cases}$$

得到

$$f(z_1, z_2, z_3) = z_1^2 + z_2^2 - 3z_3^2.$$

(3)

$$f(x_1, x_2, x_3) = 2(x_1 - x_2)^2 - (x_2 + 2x_3)^2 + 4x_3^2,$$

做线性替换

$$\begin{cases} z_1 = x_1 - x_2, \\ z_2 = x_2 + 2x_3, \\ z_3 = x_3, \end{cases}$$

得到

$$f(z_1, z_2, z_3) = 2z_1^2 - z_2^2 + 4z_3^2.$$

^{*}本学期的作业及源文件已经上传到 github: https://github.com/Eclipse-desu/2024linear-algebra; QQ: 178201223

1 第一部分 2

习题 10.2 题目 1

解答. 记 M 为第 k 列只有第 i_k 行的元素是 1, 其他元素皆 0 的矩阵. 则 M 每行每列都只有一个元素 是 1, 并且当这个矩阵与单位向量 e_s 相乘时, 只有第 s 列为 1 的那一行乘出来才不是 0. 根据 M 的定义, 只有第 i_s 行的第 s 列元素是 1, 因此

$$Me_s = e_{i_s},$$

那么可以写出对一般的 $\boldsymbol{x} = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & \cdots & x_n \end{pmatrix}^{\mathsf{T}}$,

$$m{Mx} = egin{pmatrix} x_{i_1} \ x_{i_2} \ dots \ x_{i_n} \end{pmatrix},$$

考虑用 M 做合同变换. 我们记题目中的第一个对角阵为 A, 第二个为 B, 那么

$$oldsymbol{x}^ op oldsymbol{M}^ op oldsymbol{B} egin{pmatrix} x_{i_1} & x_{i_2} & \cdots & x_{i_n} \end{pmatrix} oldsymbol{B} egin{pmatrix} x_{i_1} & x_{i_2} & & & \\ \vdots & & & \vdots & \\ x_{i_n} & & & \end{bmatrix} = \sum_{t=1}^n \lambda_{i_t} x_{i_t}^2 = oldsymbol{x}^ op oldsymbol{A} oldsymbol{x},$$

因为两个矩阵都是对称的, 因此 A 和 B 合同, $A = M^{T}BM$.

题目 2

解答. 二次型对应的矩阵是对称的, 所以只需要把 A 『变成』对称矩阵. 即

$$\frac{1}{2}(\boldsymbol{A} + \boldsymbol{A}^{\top}).$$

2 第二部分

习题 10.3 题目 2

解答. 在实数域上,合同变换不改变惯性指数,所以二者不合同. 在复数域上,可以取 M = iE, $M^{\mathsf{T}}EM = -E$.

题目 3

解答. 根据惯性定理, 正惯性指数 p 和矩阵的秩 r 相同的矩阵在同一个合同类里. 所以一共有 (n+2)(n+1)/2 种.

题目 5

解答. 这个二次型对应的矩阵是

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{2} & \cdots & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 0 & \cdots & \frac{1}{2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \cdots & 0 \end{pmatrix},$$

为了计算其规范形, 我们只需要了解其惯性指数. 为此, 计算其特征多项式, 为方便计算, 设 $u = \lambda + \frac{1}{2}$, 记 所有位置都是 1 的向量为 $\boldsymbol{a} = (1, 1, \cdots, 1)^{\mathsf{T}}$, 利用秩一校正公式,

$$|\lambda \boldsymbol{E} - \boldsymbol{A}| = |u\boldsymbol{E} - \frac{1}{2}\boldsymbol{a}\boldsymbol{a}^{\top}| = |u\boldsymbol{E}||1 - \frac{1}{2}\boldsymbol{a}^{\top}\frac{1}{u}\boldsymbol{E}\boldsymbol{a}| = u^{n-1}(u - \frac{n}{2}),$$

所以 $u=\frac{n}{2}$ 或 u=0(n-1 重). 所以特征值 $\lambda=\frac{n-1}{2}$ 和 $\lambda=-\frac{1}{2}(n-1$ 重). 故规范形是

$$f = z_1^2 - z_2^2 - \dots - z_n^2.$$

习题 10.4 题目 2

解答. 记二次型对应的矩阵是

$$\boldsymbol{A} = \begin{pmatrix} 1 & b & 1 \\ b & a & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix},$$

根据条件, 其合同于对角阵

$$\boldsymbol{P}^{\top} \boldsymbol{A} \boldsymbol{P} = \operatorname{diag}(0, 1, 4),$$

因为 P 是正交替换对应的矩阵, 所以是正交矩阵, 因此上式同时也是相似变换. 故因为迹是相似变换的不变量, 1+a+1=5, a=3. 同时, A 的行列式为 0 可以解出 b=1. P 可以取

$$\boldsymbol{P} = \begin{pmatrix} \frac{-\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{3}}{3} & \frac{\sqrt{6}}{6} \\ 0 & \frac{-\sqrt{3}}{3} & \frac{\sqrt{6}}{3} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{3}}{3} & \frac{\sqrt{6}}{6} \end{pmatrix}$$

2 第二部分

4

习题 10.5 题目 1(2)

解答. 利用正交替换同时也是相似对角化,

$$\boldsymbol{P}^{\top} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & a \\ 0 & a & 3 \end{pmatrix} \boldsymbol{P} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix},$$

解特征方程得到 a=2,

$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$$

题目 2

解答. 取 e_i , $a_{ii} = e_i^{\mathsf{T}} A e_i \geqslant 0$.

题目 4(2)

解答. 写成矩阵

$$\begin{pmatrix} t & 1 & 1 & 0 \\ 1 & t & -1 & 0 \\ 1 & -1 & t & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

若要正定, 其顺序主子式皆正. 计算顺序主子式为 t, t^2-1 , t^3-3t-2 , t^3-3t-2 . 四者都正, 得到 t>2.

题目 6

解答. 取 $\boldsymbol{x} = (x_1, \dots, x_n)^{\top} \neq \boldsymbol{\theta}$,

$$\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x} = \sum_{i=1}^{n} x_{i} \left((1 - \frac{1}{n}) x_{i} + \sum_{j=1}^{n} \frac{1}{n} x_{j} \right)$$

$$= (1 - \frac{1}{n}) \sum_{i=1}^{n} x_{i}^{2} + \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} \frac{1}{n} x_{i} x_{j}$$

$$= (1 - \frac{1}{n}) \sum_{i=1}^{n} x_{i}^{2} + \frac{1}{n} \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i} \right)^{2} > 0,$$

因此正定.

2 第二部分 5

题目 7

解答.

1. 我们首先假设『任何绝对对角占优矩阵可逆』. 有此假设,将矩阵 A 分解为其对角部分 $B = \text{diag}(a_{11}, a_{22}, \cdots, a_{nn})$ 和非对角部分 C = A - B. 考虑矩阵函数 A(t) = B + tC. 在 $t \in [-1, 1]$ 时,A(t) 都是绝对对角占优的. 所以 $f(t) := \det A(t)$ 在 [-1, 1] 上非零. 由于 f(t) 是关于 t 的多项式,所以其连续. $f(0) = \det B > 0$,则由介值定理知 $\det A = f(1) > 0$.

下面证明这一假设. 为了证明可逆, 我们只需要证明 $Ax = \theta$ 这个齐次方程组没有非零解. 不妨反设其有非零解 $x = (x_1, \dots, x_n)^{\mathsf{T}}$, 且 x_k 是其中绝对值最大的下标, 即任取 i 都有 $|x_k| \ge |x_i|$. 那么考虑 Ax 的第 k 行

$$a_{k1}x_1 + \dots + a_{kk}x_k + \dots + a_{kn}x_n = 0,$$

把 $a_{kk}x_k$ 移动到右边, 取绝对值得到

$$a_{kk}|x_k| = |a_{k1}x_1 + \dots + a_{k,k-1}x_{k-1} + a_{k,k+1}x_{k+1} + \dots + a_{kn}x_n| \leqslant \sum_{j \neq k} |a_{kj}||x_j| \leqslant \sum_{j \neq k} |a_{kj}||x_k|,$$

所以得到

$$a_{kk} \leqslant \sum_{j \neq k} |a_{kj}|,$$

但这与绝对对角占优的条件矛盾. 故反设不成立, 原假设成立.

2. 注意到绝对对角占优矩阵的顺序主子阵也是绝对对角占优的. 所以如果 A 对称, 其顺序主子式也都正 (b), 那么其正定.

题目 8

解答.

 BAB^{\top} 正定

- \Leftrightarrow (\mathbf{h} A 的正定性) 任取 $\mathbf{x} \neq 0$, $\mathbf{B}^{\mathsf{T}} \mathbf{x} \neq \mathbf{\theta}$
- \Leftrightarrow \mathbf{B}^{\top} 列满秩, 即 \mathbf{B} 行满秩.

题目 9

解答. 因为实对称矩阵可对角化, 所以如果其行列式是负的, 那么一定有一个负特征值 $\lambda < 0$ 和对应的特征向量 α 满足 $\mathbf{A}\alpha = \lambda \alpha$. 那么 $\alpha^{\mathsf{T}} \mathbf{A}\alpha = \lambda \alpha^{\mathsf{T}} \alpha < 0$.