中山大学软件学院 2010 级软件工程专业(2010学年秋季学期)

《SE-103 线性代数》期末试题参考答案(B)

1. (每小题 4 分)

(1)10; (2)
$$\begin{pmatrix} -2\\2\\-3 \end{pmatrix}$$
, $\begin{pmatrix} 4\\-6\\8 \end{pmatrix}$; (3) $-\lambda^3 + 4\lambda^2 - 9\lambda - 6$; (4) $\begin{pmatrix} -2\\1 \end{pmatrix}$;

(5)
$$(x_1 \quad x_2 \quad x_3) \begin{pmatrix} 5 & -3 & 0 \\ -3 & 3 & 4 \\ 0 & 4 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

- 2. (判断正确 2 分, 说理充分 2 分)
- (1)错误, 当 m=n 时才是一对一的映射。
- (2)错误,因为矩阵的行阶梯形式并不唯一。
- (3)错误,因为例如令 A 和 B 为两个不同的 2 阶置换矩阵,则(A+B)不可逆。
- (4)正确,因为两者有相同的特征多项式。
- (5)错误,例如单位矩阵是对称的,但是没有不同的特征值。

3.

(1)(过程正确 5 分,计算正确 2 分)

S 的面积是 $\left| \det \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \right| = 14$, $\det A = 2$, 所以根据第 3 章定理 10 可知,线性变换

后 S 的面积是 2×14=28.

(2)(各个基 3 分,其中过程正确 2 分,结果正确 1 分) 根据题意可知,有 T(1)=3+5t, $T(t)=-2t+4t^2$, $T(t^2)=t^2$, 所以它对应以 B 为底的变换矩阵为

$$\begin{pmatrix}
3 & 0 & 0 \\
5 & -2 & 0 \\
0 & 4 & 1
\end{pmatrix}$$

(3) (特征值求解 6 分,其中每个特征值 1 分,对应特征向量 2 分;矩阵对角化分解 2 分;最后计算结果 2 分,没有化简则只给 1 分)

根据题意可知,由于原矩阵是下三角阵,所以其特征值为主对角线上的元素,即 a 和 b。

代入后分别计算得其对应特征向量为 $v_a = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, v_b = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$,所以原矩阵可以对角化为

$$\begin{pmatrix} a & 0 \\ 3(a-b) & b \end{pmatrix} = PDP^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -3 & 1 \end{pmatrix}$$

所以有

$$\begin{pmatrix} a & 0 \\ 3(a-b) & b \end{pmatrix}^{k} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a^{k} & 0 \\ 0 & b^{k} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a^{k} & 0 \\ 3(a^{k}-b^{k}) & b^{k} \end{pmatrix}$$

(4)(计算过程正确 5 分, 计算结果正确 2 分)

根据最小二乘法可知,方程 $A\vec{x} = \vec{b}$ 的最小二乘解满足方程

$$A^T A \vec{x} = A^T \vec{b}$$

又因为

$$A^{T}A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 6 \\ 6 & 14 \end{pmatrix} \qquad A^{T}\vec{b} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2$$

解得 $x_1 = 0.9$, $x_2 = 0.4$,即为所求方程的最小二乘解。

4.(1)(充分性与必要性证明各占 5 分)

证:记线性变换 T 的标准矩阵为 A,则由于 T 是 R^n 到 R^n 的满射,所以 A 可逆是其充分必要条件。根据第二章定理 9 可知,线性变换 T 可逆也是 A 可逆充分必要条件。

(2) (判断 3 分, 理由说明 6 分, 课本 270 页习题 19)

解:一定有解。因为记原线性方程组的系数矩阵为 A,则由题意可知 A 是一个 5×6 的矩阵且原线性方程组的非平凡解中只有一个变量非零;所以 dim Nul A = 1。因此根据秩定理可知 dim Col A = rank A = 6-1=5,而 R^5 中只有它本身作为子集时维数才是 5。这表示 Col A 就是 R^5 ,即 A 为系数矩阵的任意一个线性方程组都是相容的。

5.iE:

记矩阵 A 的特征值 λ 对应的特征向量是 \bar{v} ,则根据定义可知 $A\bar{v} = \lambda \bar{v}$,所以有

$$p(A)\vec{v} = (c_0 + c_1 A + \dots + c_n A^n)\vec{v} = (c_0 + c_1 \lambda + \dots + c_n \lambda^n)\vec{v} = p(\lambda)\vec{v}$$

这表示 $p(\lambda)$ 就是 p(A) 的一个特征值。

(8分)