武汉理工大学研究生考试试卷

2019~2020 学年 1 学期 矩阵论(学硕) 课程 2020 年 1 月 4 日 (请在答题本上作答,不必抄题,但须标明题目序号)

- 一. 填空题(每小题3分,共15分)
- (1) 已知线性空间 $F[t]_3 = \{f(t) = a_0 + a_1 t + a_2 t^2; a_0, a_1, a_2 \in F\}$ 的两组基

(I): 1,
$$t$$
, t^2 ; (II): 2, $t+1$, $(t+1)^2$

则由基(I)到(II)的过渡矩阵为

- (2) 已知矩阵 $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$,则矩阵的奇异值为_____
- (3) 已知矩阵 $A = \begin{pmatrix} 5 & -2 & 0 \\ -2 & 3 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$, 则 A 的 LU 分解为______
- (4) 已知矩阵 $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$, 则 A 的 QR 分解为______
- (5) 已知矩阵 A如第(4)题,则 $B = E A^T A$ 的范数

$$\left\|B
ight\|_{m_1}=$$
 ______; $\left\|B
ight\|_{m_\infty}=$ ______; $\left\|B
ight\|_F=$ ______.

二. (15 分) 设
$$A = \begin{pmatrix} 2 & 6 & -15 \\ 1 & 1 & -5 \\ 1 & 2 & -6 \end{pmatrix}$$

- (1) 求 A 的行列式因子,不变因子,初等因子;
- (2) 求 A 的 Jordan 标准形和 $\lambda E A$ 的 Smith 标准形;
- (3) 求 A 的最小多项式.
- 三. (15 分) 对于 $\alpha = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$, 定义

$$T(\alpha) = (x_1 + x_2, x_1 - x_3, 0),$$

(1) 证明T 是 \mathbb{R}^3 上的线性变换:

- (2) 设 \mathbb{R}^3 的一组基为 $\alpha_1 = (1,0,0), \alpha_2 = (1,1,0), \alpha_3 = (1,1,1)$,求线性变换T 在这组基下的矩阵;
- (3) 求T 的核空间的一组基和维数.
- 四. (15分) 已知微分方程组

$$\begin{cases} \frac{dx(t)}{dt} = Ax(t) \\ x(0) = x_0 \end{cases}, \quad A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 \\ -4 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad x_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

- (1) 求 $\sin A$;
- (2) 求 e^{At} , 并求微分方程组的解.

五. (20 分) 设
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & -2 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

- (1) 求A的满秩分解;
- (2) 求 *A* 的广义逆 *A*⁺;
- (3) 求 Ax = b 的最小二乘解;
- (4) 求 Ax = b 的极小范数最小二乘解.
- **六. (20 分)** 设 ℝ^{2×2} 的 子空间

$$\begin{split} V_1 &= \left\{ \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} | \ x_1 + x_2 - x_3 = 0, x_1 + x_2 + x_3 - x_4 = 0 \right\} \\ V_2 &= \operatorname{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\} \end{split}$$

- (1) 求V,的基和维数;
- (2) 证明: $V_1 + V_2$ 是直和;

(3) 对于
$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} y_1 & y_2 \\ y_3 & y_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$
,定义内积

$$(A, B) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3 + x_4 y_4,$$

或 V_1 的正交补 V_1^{\perp} 的一组标准正交基.