

慕课第三章复习要求及习题

3.6.1 本章要求掌握的概念和计算

- (1) 二阶三阶方阵行列式的来源和表达式的几何意义。
- (2) 高阶行列式的主元连乘法定义及好处, 和消元法及 LU 分解的关系。
- (3) 非齐次方程组 $Ax=b$ 的解存在是唯一的必要条件是 $\det(A) \neq 0$, 齐次方程组 $Ax=0$ 有非零解的条件是 $\det(A)=0$ 。
- (4) 行列式的主要性质及其利用上三角阵特性的证明, 特别是如何快速判断行列式为零。
- (5) 知道行列式计算的原理, 会用软件工具计算行列式。
- (6) 知道行列式的三个用途, 判解、求面积(体积)、解特征方程。
- (7) MATLAB 实践: 符号矩阵的行阶梯和主元连乘求行列式, 面积计算子程序, 特征根计算。
- (8) MATLAB 函数: det、lu、refl、diag、prod、syms、poly、roots、null。

3.6.2 计算题

3.1 用行阶梯形(或 LU 分解)方法求矩阵的行列式, 并与用 det 函数求的结果比较:

$$(a) A = \begin{bmatrix} -6 & -7 & 7 & 6 \\ 3 & 4 & 2 & 3 \\ -4 & -2 & 0 & 6 \\ 1 & 7 & 8 & 3 \end{bmatrix}; (b) B = \begin{bmatrix} 0 & -5 & 7 & -1 \\ 7 & 7 & -6 & -8 \\ -6 & 5 & -4 & 9 \\ 9 & -7 & 3 & 2 \end{bmatrix}; (c) C = \begin{bmatrix} -6 & -9 & -2 & 6 \\ -6 & 5 & 7 & -9 \\ 2 & -1 & 0 & 3 \\ -4 & 8 & -6 & -2 \end{bmatrix}.$$

3.2 用 det 函数计算行列式:

$$(a) \begin{vmatrix} 4 & 9 & 1 \\ 1 & 4 & 0 \\ 2 & 5 & 2 \end{vmatrix}; (b) \begin{vmatrix} 1 & 9 & 4 \\ 3 & 1 & 7 \\ 2 & 0 & 9 \end{vmatrix}; (c) \begin{vmatrix} a & b & a+b \\ b & a+b & a \\ a+b & a & b \end{vmatrix}; (d) \begin{vmatrix} 1 & a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 & 0 \\ 0 & c & 1 & 0 \\ 0 & d & 0 & 1 \end{vmatrix} \text{ 及 } \begin{vmatrix} 1 & 0 & a & 0 \\ 0 & 1 & b & 0 \\ 0 & 0 & c & 0 \\ 0 & 0 & d & 1 \end{vmatrix}.$$

3.3 用 randintr(n)函数随机生成两个四阶方阵 A, B 。

- (a) 验证等式 $\det(A+B) = \det(A) + \det(B)$ 是否成立。
- (b) 验证等式 $\det(AB) = \det(A)\det(B)$ 是否成立。
- (c) 验证等式 $\det(A^{-1}) = (\det(A))^{-1}$ 是否成立。

3.4 根据方程组的系数行列式, 判断其解是否存在, 是否唯一。再用行阶梯形分解方法或其他方法进行验证。

$$(a) \begin{cases} 4x_1 - x_2 + x_3 - x_4 = 2 \\ 2x_1 + 3x_2 + 7x_3 + x_4 = 4 \\ 2x_1 + 2x_2 + 2x_3 - x_4 = 0 \\ 3x_1 - x_2 + 2x_3 = 3 \end{cases}; (b) \begin{cases} 2x_1 + x_2 + 3x_3 + x_4 = 8 \\ 3x_1 - 2x_2 + 2x_3 + 4x_4 = 1 \\ 3x_1 + 5x_2 + 6x_3 = 1 \\ -2x_1 - x_2 - 5x_3 + x_4 = 3 \end{cases}$$

3.5 利用行列式计算面积。

- (a) 已知 $A(1,2), B(3,3), C(2,1)$, 画出三角形 ABC 图形并求其面积。
- (b) 已知 $A(0,0), B(1,4), C(5,3), D(4,1)$, 画出四边形 $ABCD$ 图形并求其面积。

3.6 求一个顶点在原点, 相邻顶点在 $(1,0,2), (1,2,4), (7,1,0)$ 的平行六面体的体积。

3.7 由 $A = \begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}$ 求 A^2 和 A^{-1} 及 $A - \lambda I$ 的行列式, λ 取哪两个数时会导致 $|A - \lambda I| = 0$ 。

3.8 (a) 求描述如图 3-7 所示的交通流图的方程组并求其解。

(b) 如果 x_4 的路段被封闭, 求此方程组的解。

(c) 若 $x_5=0$ ，求此方程组的解。

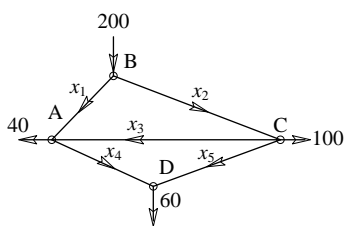


图 3-7 交通流图

3.9 求一个顶点在原点，相邻顶点在以下三点的平行六面体的体积。

$$(a) \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}; \quad (b) \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 \\ -5 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix};$$

3.10 用克莱姆法则解下列方程组：

$$(a) \begin{cases} 2x_1 + 2x_2 - x_3 + x_4 = 4 \\ 4x_1 + 3x_2 - x_3 + 2x_4 = 6 \\ 8x_1 + 5x_2 - 3x_3 + 4x_4 = 12 \\ 3x_1 + 3x_2 - 2x_3 + 2x_4 = 6 \end{cases}; \quad (b) \begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + 11x_3 + 5x_4 = 2 \\ x_1 + x_2 + 5x_3 + 2x_4 = 1 \\ 2x_1 + x_2 + 3x_3 + 2x_4 = -3 \\ x_1 + x_2 + 3x_3 + 4x_4 = -3 \end{cases}.$$

3.11 用消元法把 $A = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 8 \\ 4 & 3 & 9 \\ 8 & 9 & 0 \end{bmatrix}$ 简化成 $A=LU$ ，求 $L, U, A, U^{-1}L^{-1}$ 及 $U^{-1}L^{-1}A$ 的行列式。

3.12 设平面三角形的三个顶点坐标为 $z1=[x1,y1]$, $z2=[x2,y2]$, $z3=[x3,y3]$ ，试写出计算其面积的子程序。规定该子程序的程序头具有以下的基本格式：

```
function A=triarea(z1,z2,z3)
```

(注：下面三行是注释语句，在用 help triarea 命令时显示)

```
% function A=triarea(z1,z2,z3)
```

```
% 根据三角形的三个顶点坐标 z1,z2,z3，计算其面积 A 的子程序
```

```
% z1=[x1,y1],z2=[x2,y2],z3=[x3,y3]各为三个顶点的 1×2 坐标向量
```

(要写的程序段从此处开始)

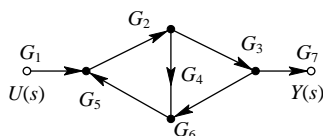
3.13 设某线性系统的信号流图如图 3-8 所示，输入信号为 u ，输出信号为 y ，请自行在四个中间节点上标注信号 x_1, x_2, x_3, x_4 ，然后

(a) 列出此系统的线性方程组。

(b) 将此线性方程组写成 $Ax=b$ 的标准矩阵形式。

(c) 用 $x=A \setminus b$ 求此方程，求出输出 y 与输入 u 之比，即系统传递函数。

(提示：要把 $G_1, G_2, G_3, G_4, G_5, G_6, G_7$ 设为符号变量。)



题 3.13 图 某系统的信号流图

3.14 设矩阵方程为:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 2 & 3 \\ 2 & 7 & -1 \\ 5 & 6 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \text{ 写成 } \mathbf{X} = \mathbf{A} * \mathbf{X} + \mathbf{B} \quad \mathbf{X} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

3.15 用 3.14 题的 **A**、**B** 和求出的 **X**，求：

(a) $\mathbf{E1} = \mathbf{B} - (\text{eye}(3) - \mathbf{A}) * \mathbf{X}$

(b) $\mathbf{E2} = \mathbf{X} - \mathbf{B} / (\text{eye}(3) - \mathbf{A})$

(c) $\mathbf{E3} = \mathbf{X} - (\text{eye}(3) - \mathbf{A}) \backslash \mathbf{B}$

解释三个结果不同的原因。