

武汉大学 2013-2014 学年第一学期期末考试线性代数 A 解答

一、(8 分) 在 n 阶行列式 D 中, 如果把第一列移到最后一列, 因而其余各列保持原来次序各向左移动了一列, 得行列式 Δ , 问行列式 Δ 与 D 有何关系?

解 $\Delta = (-1)^{n-1} D$

二、(12 分) 设 $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$,

(1) 求 A^n . (n 为正整数). (2) 设 $A^2 + AB - A = E$, 求行列式 $|B|$ 的值.

解 (1) 记 $B = \frac{1}{2}A$. 则 B 为正交阵。由 $A^T = A$. 故 $B^T = B$. $A^2 = A^T A = 4B^T B = 4E$

$$A^3 = A^2 A = 4A, \quad A^4 = (A^2)^2 = 16E, \quad A^{2k-1} = 2^{2k-2} A, \quad A^{2k} = 2^{2k} E. (k \text{ 为正整数}).$$

(2) $A^2 = 4E, A^{-1} = \frac{1}{4}A, AB = E + A - A^2 = A - 3E$.

$$B = E - 3A^{-1} = E - \frac{3}{4}A = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 & 3 \\ 3 & 1 & 3 & 3 \\ 3 & 3 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 3 & 1 \end{pmatrix}, \therefore |B| = \frac{10}{4^4} \begin{vmatrix} 1 & 3 & 3 & 3 \\ 1 & 1 & 3 & 3 \\ 1 & 3 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 3 & 1 \end{vmatrix} = -\frac{5}{16}.$$

三、(12 分) 求下列向量组的一个最大线性无关组, 并用它线性表出向量组中的其它向量.

$$\alpha_1 = (3, 1, 2, 5), \alpha_2 = (1, 1, 1, 2), \alpha_3 = (2, 0, 1, 3), \alpha_4 = (1, -1, 0, 1), \alpha_5 = (4, 2, 3, 7).$$

解 α_1, α_2 线性无关. 又 $\alpha_3 = \alpha_1 - \alpha_2, \alpha_4 = \alpha_1 - 2\alpha_2, \alpha_5 = \alpha_1 + \alpha_2$

故 α_1, α_2 是向量组的一个最大无关组。

四、(10 分) 设 $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3, \varepsilon_4$ 为向量空间 V 的基, V 的线性变换 T 在此基下矩阵为

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 5 & 5 \\ 2 & -2 & 1 & -2 \end{bmatrix}, R(T) \text{ 为 } T \text{ 的象空间, } Ker(T) \text{ 为 } T \text{ 的核, 求 } R(T) + Ker(T).$$

解 $R(T)$ 的基为: $\alpha_1 = \varepsilon_1 - \varepsilon_2 + \varepsilon_3 + 2\varepsilon_4, \alpha_2 = 2\varepsilon_2 + 2\varepsilon_3 - 2\varepsilon_4$.

$Ker(T)$ 的基为: $\alpha_3 = -4\varepsilon_1 - 3\varepsilon_2 + 2\varepsilon_3, \alpha_4 = -\varepsilon_1 - 2\varepsilon_2 + \varepsilon_4$.

$\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4$ 线性无关 $R(T) + Ker(T) = V$

五、(12 分) 用正交变换化二次型 $f = x_1^2 + x_2^2 + 2x_3^2 - 2x_1x_2 + 4x_1x_3 + 4x_2x_3$ 为标准形, 并

写出所用正交变换及 f 的标准形。

解 $\lambda_1 = 2, \lambda_2 = -2, \lambda_3 = 4$

$$e_1 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0 \right)^T, e_2 = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}} \right)^T, e_3 = \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}} \right)^T$$

在正交变换 $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & -\frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{2}{\sqrt{6}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}$ 之下。

f 化成标准形: $2y_1^2 - 2y_2^2 + 4y_3^2$

六、(16分) 讨论 a, b 为何值时, 方程组 $\begin{cases} x + ay + a^2z = 1 \\ x + ay + abz = a \\ bx + a^2y + a^2bz = a^2b \end{cases}$ 有唯一解? 有无穷多解? 无解? 并在有解时求出其解.

解 当 $a(a-b) \neq 0$ 时有唯一解: $x = \frac{a^2(b-1)}{b-a}, y = \frac{b(a^2-1)}{a(a-b)}, z = \frac{a-1}{a(b-a)}$

当 $a=0$ 时, 方程组无解.

当 $a=b \neq 1$ 时方程组无解.

当 $a=b=1$ 时, 方程组有解: $\begin{cases} x = 1-y-z \\ y = y \\ z = z \end{cases}$ (y, z 为任意常数)

七、(10分) 设向量组(I) $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_s$ 与向量组(II) $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_t$ 的秩相同, 且向量组

(I) 可由向量组(II) 线性表示, 证明: (I) (II) 为等价向量组。

证 只需证向量组(II) 可由向量组(I) 线性表示。设 $r(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_s) = r(\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_t) = r$, 且 $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_r$ 为(I) 的最大无关组, $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_r$ 为(II) 的最大无关组, \because (I) (II) 等秩, 且(I) 可由向量组(II) 线性表示 $\therefore r(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_s; \vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_t) = r$, 从而 $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_r$ 和 $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_r$ 均为(III) $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_s; \vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_t$ 的最大无关组, 进而 $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_r$ 和 $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_r$ 等价。于是, 由等价传递性知: (I) (II) 为等价向量组。

八、(10分) 设 $\overline{V} = \left\{ \begin{pmatrix} a & b & c \\ b & a & b \\ c & b & a \end{pmatrix} \middle| a, b, c \in R \right\}$

(i) 证明 \overline{V} 对于矩阵的加法和数乘来说构成实数域 R 上的线性空间。

(ii) 求 \bar{V} 的一组基及维数。

(iii) 求 A 在该基下的坐标。其中 $A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 1 \\ -2 & 3 & -2 \\ 1 & -2 & 3 \end{pmatrix}$ 。

解 (i) 有两种证法。①逐条验证。②用子空间的判定条件来证。

$$(ii) E_1 = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix}, E_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, E_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ 线性无关, 又任意矩阵 } A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ b & a & b \\ c & b & a \end{pmatrix} = aE_1 + bE_2 + cE_3 \quad \therefore E_1, E_2, E_3 \text{ 为的 } \bar{V} \text{ 的一个基, 维数为 } 3.$$

(iii) 矩阵 $A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 1 \\ -2 & 3 & -2 \\ 1 & -2 & 3 \end{pmatrix}$ 在基 E_1, E_2, E_3 下的坐标为 $(3, -2, 1)$ 。

九、(10分) 设 $\alpha = (a_1, a_2, a_3)^T$, $\beta = (b_1, b_2, b_3)^T$, 且 $\alpha^T \beta = 2$, $A = \alpha \beta^T$,

(1) 求 A 的特征值, (2) 求可逆阵 P 及对角阵 Λ , 使 $P^{-1}AP = \Lambda$.

解 设 $\alpha^T \beta = a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3 = 2 \neq 0$, 故不妨设 $a_1b_1 \neq 0$, 因此 $r(A) = 1$

故 $\lambda_1 = \lambda_2 = 0$ 是 A 的两个特征值, 又 $0 + 0 + \lambda_3 = a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3 = 2$

所以 $\lambda_3 = 2$, 对应于 $\lambda_1 = \lambda_2 = 0$ 的特征向量是方程 $x_1b_1 + x_2b_2 + x_3b_3 = 0$ 的基础

解系为 $\xi_1 = (b_2, -b_1, 0)^T$, $\xi_2 = (b_3, 0, -b_1)^T$, 又 $A\alpha = (\alpha\beta^T)\alpha = \alpha(\beta^T\alpha) = 2\alpha$, $\xi_3 = \alpha$

于是 $P = (\xi_1, \xi_2, \xi_3)$, $\Lambda = \begin{pmatrix} 0 & & \\ & 0 & \\ & & 2 \end{pmatrix}$