- 第三十五讲: 期末复习
- MIT线性代数的全部课程到此结束

第三十五讲:期末复习

依然是从以往的试题入手复习知识点。

1.
$$已知m \times n矩阵A$$
,有 $Ax = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ \mathcal{E} 解; $Ax = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ 仅有唯一解,求关于 $m, n, rank(A)$ 的信息。

首先,最容易判断的是m=3; 而根据第一个条件可知,矩阵不满秩,有r < m; 根据第二个条件可知,零空间仅有零向量,也就是矩阵消元后没有自由变量,列向量线性无关,所以有r=n。

综上, 有m = 3 > n = r。

根据所求写出一个矩阵
$$A$$
的特例: $A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ 。

 $\det A^T A \stackrel{?}{=} \det AA^T$: 不相等,因为 $A^T A$ 可逆而 AA^T 不可逆,所以行列式不相等。 (但是对于方阵, $\det AB = \det BA$ 恒成立。)

* A^TA 可逆吗? *是,因为r = n,矩阵列向量线性无关,即列满秩。

* AA^T 正定吗?*否,因为 AA^T 是 $3 \times n$ 矩阵与 $n \times 3$ 矩阵之积,是一个三阶方阵,而 AA^T 秩为2,所以不是正定矩阵。(不过 AA^T 一定是半正定矩阵。)

 $ar{x}$ 证 $A^Ty=c$ 至少有一个解:因为A的列向量线性无关,所以 A^T 的行向量线性无关,消元后每行都有主元,且总有自由变量,所以零空间中有非零向量,零空间维数是m-r(可以直接从 $\dim N\left(A^T\right)=m-r$ 得到结论)。

2. $\partial A = [v_1 \ v_2 \ v_3]$, 对于 $Ax = v_1 - v_2 + v_3$, 求x。

按列计算矩阵相乘,有
$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$
。

*若Ax=v_1-v_2+v_3=0,则解是唯一的吗?为什么。*如果解释唯一的,则零空间中只有零向量,而在此例中 $x = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 就在零空间中,所以解不唯一。

*若 v_1 , v_2 , v_3 是标准正交向量,那么怎样的线性组合 $c_1v_1+c_2v_2$ 能够最接近 v_3 ? *此问是考察投影概念,由于是正交向量,所以只有0向量最接近 v_3 。

3. 矩阵
$$A = \begin{bmatrix} .2 & .4 & .3 \\ .4 & .2 & .3 \\ .4 & .4 & .4 \end{bmatrix}$$
, 求稳态。

这是个马尔科夫矩阵,前两之和为第三列的两倍,奇异矩阵总有一个特征值为0,而马尔科夫矩阵总有一个特征值为1,剩下一个特征值从矩阵的迹得知为一.2。

再看马尔科夫过程,设从u(0)开始, $u_k = A^k u_0$, $u_0 = \begin{bmatrix} 0 \\ 10 \\ 0 \end{bmatrix}$ 。先代入特征值 $\lambda_1 = 0$, $\lambda_2 = 1$, $\lambda_3 = -.2$ 查看稳态 $u_k = c_1 \lambda_1^k x_1 + c_2 \lambda_2^k x_2 + c_3 \lambda_3^k x_3$,当 $k \to \infty$,第一项与第三项都会消失,剩下 $u_\infty = c_2 x_2$ 。

到这里我们只需求出 λ_2 对应的特征向量即可,带入特征值求解(A-I)x=0,有

$$\begin{bmatrix} -.8 & .4 & .3 \\ .4 & -.8 & .3 \\ .4 & .4 & -.6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ? \\ ? \\ ? \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, 可以消元得,也可以直接观察得到 $x_2 = \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$$

0

剩下就是求 c_2 了,可以通过 u_0 一一解出每个系数,但是这就需要解出每一个特征值。另一种方法,我们可以通过马尔科夫矩阵的特性知道,对于马尔科夫过程的每

一个
$$u_k$$
都有其分量之和与初始值分量之和相等,所以对于 $x_2 = \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$,有 $c_2 = 1$ 。

所以最终结果是
$$u_{\infty} = \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$
。

4. 对于二阶方阵,回答以下问题:

求投影在直线
$$a = \begin{bmatrix} 4 \\ -3 \end{bmatrix}$$
上的投影矩阵: 应为 $P = \frac{aa^T}{a^Ta}$ 。

已知特征值 $\lambda_1 = 2$, $x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ $\lambda_2 = 3$, $x_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ 求原矩阵A: 从对角化公式得 $A = S\Lambda S^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$, 解之即可。

A是一个实矩阵,且对任意矩阵B,A都不能分解成 $A = B^T B$,给出A的一个例子: 我们知道 $B^T B$ 是对称的,所以给出一个非对称矩阵即可。 矩阵A有正交的特征向量,但不是对称的,给出一个A的例子: 我们在三十三讲提到过,反对称矩阵,因为满足 $AA^T = A^T A$ 而同样具有正交的特征向量,所以有 $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$ 或旋转矩阵 $\begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$,这些矩阵都具有复数域上的正交特征向量组。

$$\begin{bmatrix} 3\\4\\1 \end{bmatrix} (Ax = b), \quad \text{max} \begin{bmatrix} \hat{C}\\\hat{D} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{11}{3}\\-1 \end{bmatrix}.$$

求投影后的向量p: 向量p就是向量b在矩阵A列空间中的投影,所以 $p = \begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{bmatrix}$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{C} \\ \hat{D} \end{bmatrix} \circ$$

求拟合直线的图像: x = 0, 1, 2时 $y = p_1, p_2, p_2$ 所在的直线的图像, $y = \hat{C} + \hat{D}x$ 即 $y = \frac{11}{3} - x$ 。

```
%matplotlib inline
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn import linear_model
import numpy as np
import pandas as pd
import seaborn as sns

x = np.array([0, 1, 2]).reshape((-1,1))
y = np.array([3, 4, 1]).reshape((-1,1))
predict_line = np.array([-1, 4]).reshape((-1,1))

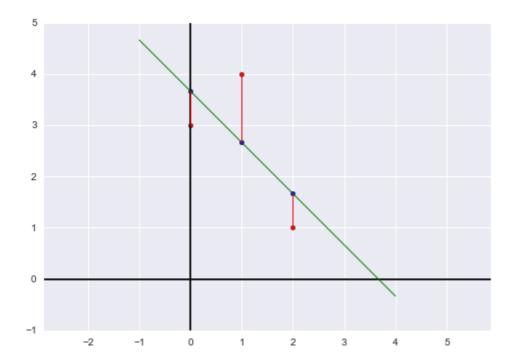
regr = linear_model.LinearRegression()
regr.fit(x, y)
ey = regr.predict(x)

fig = plt.figure()
```

```
plt.axis('equal')
plt.axhline(y=0, c='black')
plt.axvline(x=0, c='black')

plt.scatter(x, y, c='r')
plt.scatter(x, regr.predict(x), s=20, c='b')
plt.plot(predict_line, regr.predict(predict_line), c='g', lw='1')
[ plt.plot([x[i], x[i]], [y[i], ey[i]], 'r', lw='1') for i in range(len(x))]

plt.draw()
```



plt.close(fig)

• 接上面的题目

 \vec{x} 一个向量b使得最小二乘求得的 $\begin{bmatrix} \hat{C} \\ \hat{D} \end{bmatrix}$ = $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$: 我们知道最小二乘求出的向量 $\begin{bmatrix} \hat{C} \\ \hat{D} \end{bmatrix}$ 使得A列向量的线性组合最接近b向量(即b在A列空间中的投影),如果这个线性组合为b0向量(即投影为b0),则b向量与b0的列空间正交,所以可以取b0,则b0。

MIT线性代数的全部课程到此结束