## 《矩阵分析与应用》第2次作业

姓名: 谷绍伟 学号: 202418020428007

1: 已知 
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
,  $\mathbf{A}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ , 试求矩阵  $\mathbf{B}$ 、 $\mathbf{C}$  的逆矩阵,其

中矩阵 B、C 定义如下:

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{C} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

答: 由于 
$$\mathbf{A} \stackrel{2r_2-r_3}{\longrightarrow} \mathbf{B}$$
,则  $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} \mathbf{A}$ ,因此  $\mathbf{B}^{-1} = \mathbf{A}^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix}^{-1} =$ 

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & 4 & -2 \end{pmatrix}.$$

由于 
$$\mathbf{A} \xrightarrow{r_1+2r_2+r_3} \mathbf{C}$$
, 则  $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \mathbf{A}$ , 因此  $\mathbf{C}^{-1} = \mathbf{A}^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}^{-1} =$ 

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

2: 对于矩阵 
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 \\ 4 & 18 & 26 \\ 3 & 16 & 30 \end{pmatrix}$$
, (1) 求出它的  $LU$  分解形式; (2) 由  $LU$  分解求

 $A^{-1}\,{}_{\circ}$ 

答: (1) 由于

$$\begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 \\ 4 & 18 & 26 \\ 3 & 16 & 30 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 - 4r_1} \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 \\ \mathbf{4} & 2 & 6 \\ 3 & 16 & 30 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 - 3r_1} \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 \\ \mathbf{4} & 2 & 6 \\ \mathbf{3} & 4 & 15 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_3 - 2r_2} \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 \\ \mathbf{4} & 2 & 6 \\ \mathbf{3} & \mathbf{2} & 3 \end{pmatrix}$$

则

$$\mathbf{A} = \mathbf{L}\mathbf{U} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 4 & 1 & 0 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 \\ 0 & 2 & 6 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

(2) 根据 LU 分解的结果,

$$\mathbf{L}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 \\ 5 & -2 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{U}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & \frac{7}{3} \\ 0 & \frac{1}{2} & -1 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

因此

$$\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{U}^{-1} \mathbf{L}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & \frac{7}{3} \\ 0 & \frac{1}{2} & -1 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 \\ 5 & -2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{62}{3} & -\frac{20}{3} & \frac{7}{3} \\ -7 & \frac{5}{2} & -1 \\ \frac{5}{3} & -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

3: 矩阵 A 和向量 b 定义如下:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 & 17 \\ 3 & 6 & -12 & 3 \\ 2 & 3 & -3 & 2 \\ 0 & 2 & -2 & 6 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 17 \\ 3 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$$

使用部分主元法 (partial pivoting) 实现 PA = LU, 并求解方程组 Ax = b。

答:可以将 A 写为增广矩阵:

由于  $\mathbf{PA} = \mathbf{LU}$ ,则方程组  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  转换为  $\mathbf{LUx} = \mathbf{Pb}$ ,设  $\mathbf{Ux} = \mathbf{y}$ ,求解  $\mathbf{Ly} = \mathbf{Pb}$ ,得  $\mathbf{y} = (3, 4, 16, -5)^T$ ,再求解  $\mathbf{Ux} = \mathbf{y}$ ,得  $\mathbf{x} = (2, -1, 0, 1)^T$ 。

4: 当 
$$\xi$$
 取什么值的时候,矩阵  $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \xi & 2 & 0 \\ 1 & \xi & 1 \\ 0 & 1 & \xi \end{pmatrix}$  不存在  $LU$  分解。

答:根据 LU 分解的定义,矩阵 A 存在 LU 分解的条件是其所有顺序主子式非零。则有:

$$\xi \neq 0$$
,  $\xi^2 - 2 \neq 0$ ,  $\xi^3 - 3\xi \neq 0$ 

即当  $\xi = 0$ ,  $\xi = \pm \sqrt{2}$ ,  $\xi = \pm \sqrt{3}$  时,矩阵 **A** 不存在 **LU** 分解。

- **5**: 试说明所有  $n \times n$  的实数矩阵构成的集合为一个线性空间。另外判断下列哪些是该空间的子空间,并给出理由。
- (1) 所有对称矩阵; (2) 所有反对称矩阵; (3) 所有可逆矩阵; (4) 所有上三角矩阵; (5) 所有下三角矩阵; (6) 满足: *trace*(**A**) = 0 的所有矩阵。

答:记 W 为所有  $n \times n$  的实数矩阵构成的集合,则  $\forall \mathbf{A}, \mathbf{B} \in W$ ,矩阵  $\mathbf{A} \times \mathbf{B}$  的所有元素都是实数,所以:

$$a_{ij} + b_{ij} \in \mathbb{R}$$

$$\forall c \in \mathbb{R}, ca_{ij} \in \mathbb{R}$$

即为  $\forall \mathbf{A}, \mathbf{B} \in W$ ,有  $\mathbf{A} + \mathbf{B} \in W$ ;  $\forall c \in \mathbb{R}, \forall \mathbf{A} \in W$ ,有  $c\mathbf{A} \in W$ 。即所有  $n \times n$  的 实数矩阵构成的集合为一个线性空间。

**子空间判断:** (1) 所有对称矩阵: 对称矩阵满足  $a_{ij} = a_{ji}$ , 则  $a_{ij} + bij = a_{ji} + b_{ji}$ ,  $ca_{ij} = ca_{ji}$ , 所以对称矩阵的任意线性组合仍然是对称矩阵, 故为子空间;

- (2) 所有反对称矩阵: 反对称矩阵满足  $a_{ij} = -a_{ji}$ , 则  $a_{ij} + bij = -(a_{ji} + b_{ji})$ ,  $ca_{ij} = -ca_{ji}$ , 所以反对称矩阵的任意线性组合仍然是反对称矩阵,故为子空间;
- (3) 所有可逆矩阵: 可逆矩阵  $\mathbf{A}$  和可逆矩阵  $\mathbf{B}$  的和  $\mathbf{A} + mathbf B$  不一定可逆,不构成子空间;
  - (4) 所有上三角矩阵: 上三角矩阵的任意线性组合仍然是上三角矩阵, 故为子空间;
  - (5) 所有下三角矩阵: 下三角矩阵的任意线性组合仍然是下三角矩阵, 故为子空间;
- (6) 满足  $trace(\mathbf{A}) = 0$  的所有矩阵: $trace(\mathbf{A}) = \sum_{i=1}^{n} a_{ii} = 0$ ,则对任意矩阵  $\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}$  满足  $trace(\mathbf{A}) = 0$ ,  $trace(\mathbf{B}) = 0$ , 则  $trace(\mathbf{A} + \mathbf{B}) = \sum_{i=1}^{n} (a_{ii} + b_{ii}) = \sum_{i=1}^{n} a_{ii} + \sum_{i=1}^{n} b_{ii} = 0$ , 对加法封闭;  $\forall c \in \mathbb{R}$ ,  $trace(c\mathbf{A}) = \sum_{i=1}^{n} ca_{ii} = c \sum_{i=1}^{n} a_{ii} = 0$ , 对数乘封闭,故为子空间。