

试卷 (A) 参考答案与提示

1. 本题考察余子式、伴随矩阵的概念, 需要使用下三角矩阵的性质、特征值之和等于矩阵对角线元素之和的性质, 并考察了伴随矩阵特征值的计算. 当然本题也可以不利用下面使用的结论, 直接运算出结果也是非常方便的.

解法一:

由题意可知, A 为下三角矩阵, 故特征值为对角线上元素 $1, 2, 3, 4$, 则

$$|A| = 1 \times 2 \times 3 \times 4 = 24, \text{ 又 } A^* = |A|A^{-1}, \text{ 故 } A^* \text{ 特征值为}$$
$$\frac{|A|}{\lambda_1} = \frac{24}{1} = 24, \quad \frac{|A|}{\lambda_2} = \frac{24}{2} = 12, \quad \frac{|A|}{\lambda_3} = \frac{24}{3} = 8, \quad \frac{|A|}{\lambda_4} = \frac{24}{4} = 6$$

实际上, $A_{ii} = (-1)^{i+i} M_{ii} = M_{ii} (i=1, 2, 3, 4)$

$$\text{故原式} = \sum_{i=1}^4 A_{ii} = \sum_{i=1}^4 \frac{|A|}{\lambda_i} = 50 \quad \left(\sum_{i=1}^4 A_{ii} \text{ 为 } A^* \text{ 对角线元素之和, 也为 } A^* \text{ 特征值之和} \right)$$

解法二:

$$M_{11} = \begin{vmatrix} 2 & 0 & 0 \\ -2 & 3 & 0 \\ 3 & -4 & 4 \end{vmatrix} = 2 \times 3 \times 4 = 24$$

$$M_{33} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & 0 \\ 5 & -3 & 4 \end{vmatrix} = 1 \times 2 \times 4 = 8$$

$$M_{22} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & 0 \\ 5 & -3 & 4 \end{vmatrix} = 1 \times 3 \times 4 = 12$$

$$M_{44} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & 0 \\ -1 & -2 & 3 \end{vmatrix} = 1 \times 2 \times 3 = 6$$

$$\text{故原式} = 24 + 12 + 8 + 6 = 50$$

2.

(1) 子空间容易证明, 只需说明非空以及加法、数乘运算封闭即可, 略;

(2) 求解齐次线性方程组 $AX = 0$, 得到基础解系 α, β (具体运算省略, 自己检查时将答案代入方程组即可验证正确性)。于是 W 的维数为 4, 基可以表示为 $(\alpha, 0), (0, \alpha), (\beta, 0), (0, \beta)$, 注意需要简要说明这是一组基 (线性无关 + 张成 W)。

3. 线性映射只需要验证 $T(\lambda A + \mu B) = \lambda T(A) + \mu T(B)$ 即可; 不同构只需说明不是单射, 我们发现 $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ 是 T 的核空间的基, 因此其核空间中不只有 0, 故 T 不是单射 (本题不是满射比不是单射更为复杂, 不推荐使用, 要视情况二者灵活运用)。

4. 本题考查非齐次线性方程组的解的一般理论, 此类题目考试中经常考察, 请务必熟练掌握相关性质。

(1) 我们考虑一向量 $\beta_2 - \beta_1, \beta_3 - \beta_1, \dots, \beta_s - \beta_1$, 由于 $A\beta_i = b (i=1, 2, \dots, s)$

$$\text{则 } A(\beta_i - \beta_1) = A\beta_i - A\beta_1 = b - b = 0 \quad (i=1, 2, \dots, s)$$

且以上向量组线性无关. 假设其线性相关, 则存在不全为 0 的 k_2, \dots, k_s 为常数使得 $k_2(\beta_2 - \beta_1) + k_3(\beta_3 - \beta_1) + \dots + k_s(\beta_s - \beta_1) = 0$.

$$\Rightarrow -(k_2 + k_3 + \dots + k_s)\beta_1 + k_2\beta_2 + k_3\beta_3 + \dots + k_s\beta_s = 0$$

又 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_s$ 线性无关, 故 $k_2 = k_3 = \dots = k_s = 0$. 矛盾, 故线性无关.

故 $AX=0$ 解空间 $N(A)$ 维数 $\dim N(A) \geq s-1$.

$$\text{故 } r(A) = n - \dim N(A) \leq n - s + 1$$

(2) 由 (1) 知 $\beta_2 - \beta_1, \beta_3 - \beta_1, \dots, \beta_s - \beta_1$ 这 $s-1$ 个向量就是 $AX=0$ 的基础解系.

而 $A \cdot 2\beta_1 = 2b$, 取 $2\beta_1$ 为特解, $AX=2b$ 的一般解为

$$X = 2\beta_1 + k_2(\beta_2 - \beta_1) + k_3(\beta_3 - \beta_1) + \dots + k_s(\beta_s - \beta_1)$$

其中 k_2, k_3, \dots, k_s 为常数.

5. 本题试图考察教材第 240 页的例 3 的结论, 当然不用这一结论也可以做, 只是过程会复杂一些 (请务必回顾这一结论, 实际上就是基的变换与坐标变换的关系, 即教材定理 4.10 相关结论).

(1) 验证 P 为可逆矩阵, 则 $P^{-1}AP = B$, 即 A 与 B 相似, 故矩阵 A 的特征值 $-2, 1, 2$ 就是 B 的特征值;

(2) 求 A 的特征向量 $\alpha_1 = (1, 1, 0)^T, \alpha_2 = (1, 0, 1)^T, \alpha_3 = (1, 1, 1)^T$ 和 P 的逆矩阵, 则 $P^{-1}\alpha_i (i=1, 2, 3)$ 即为 B 相应的特征向量.

6. 本题难度较大, 考察知识点也很综合, 命题时已经是尽力给足提示.

$$(1) A^2 = E + 2XY^T + (XY^T)^2$$

$$\text{又 } (XY^T)^2 = (XY^T)(XY^T) = X(Y^T X)Y^T = \alpha XY^T, \text{ 故}$$

$$A^2 = E + (\alpha+2)XY^T = E + (\alpha+2)(A-E)$$

$$\Rightarrow (*) A^2 - (\alpha+2)A + (\alpha+1)E = 0, \text{ 故存在不全为0的常数 } k_1=1, k_2=-(\alpha+2), k_3=\alpha+1$$

使得 $k_1 A^2 + k_2 A + k_3 E = 0$ 成立. 故 A^2, A, E 线性相关.

$$(2) \text{ 由 } (*) \text{ 式 } \Rightarrow A(A - (\alpha+2)E) = -(\alpha+1)E$$

$$\text{故 } \alpha \neq -1 \text{ 时, } A \cdot \frac{(\alpha+2)E - A}{\alpha+1} = E. \text{ 即 } A \text{ 可逆, 且 } A^{-1} = \frac{(\alpha+2)E - A}{\alpha+1}$$

$$(3) \alpha = -2 \text{ 时由 } (*) \text{ 式有 } A^2 - E = 0 \text{ (对称矩阵)}$$

$$\text{故 } (E-A)(E+A) = 0 \Rightarrow r(E-A) + r(E+A) \leq n$$

$$\text{又 } n = r(2E) = r((E-A) + (E+A)) \leq r(E-A) + r(E+A)$$

$$\text{综上有 } r(E-A) + r(E+A) = n.$$

$$① |E-A| \neq 0, \text{ 则 } r(E-A) = n, r(E+A) = 0. \text{ 即 } A = -E. \text{ 成立}$$

$$② |E+A| \neq 0, \text{ 则 } r(E+A) = n, r(E-A) = 0. \text{ 即 } A = E. \text{ 成立}$$

$$③ |E-A| = 0 \text{ 且 } |E+A| = 0, \text{ 则 } \lambda_1 = 1, \lambda_2 = -1 \text{ 都是 } A \text{ 的特征值, 且}$$

$$\dim V_{\lambda_1} = \dim \ker(E-A) = n - r(E-A),$$

$$\dim V_{\lambda_2} = \dim \ker(E+A) = n - r(E+A)$$

$$\text{则 } \dim V_{\lambda_1} + \dim V_{\lambda_2} = 2n - (r(E-A) + r(E+A)) = n. \text{ 故 } A \text{ 可对角化.}$$

7. 本题是 2020 年考研数学一、二的真题, 第一题需要一定的理解转化, 第二问计算量较大.

(1)

$$22. \text{【解析】} (1) \text{ 设 } A = \begin{pmatrix} 1 & a & a \\ a & 1 & a \\ a & a & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}, \text{ 由题意可知}$$

$$r(A) = r(B), \text{ 而 } r(B) = 2, \text{ 故 } r(A) = 2, \text{ 于是可得 } a = -\frac{1}{2}.$$

(2)

$$\begin{aligned}
 f(x_1, x_2, x_3) &= x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - x_1x_2 - x_2x_3 - x_1x_3 \\
 &= \left(x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3\right)^2 + \frac{3}{4}x_2^2 + \frac{3}{4}x_3^2 - \frac{3}{2}x_2x_3 \\
 &= \left(x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3\right)^2 + \frac{3}{4}(x_2 - x_3)^2 \\
 \text{令 } \begin{cases} z_1 = x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 \\ z_2 = \frac{\sqrt{3}}{2}(x_2 - x_3) \\ z_3 = x_3 \end{cases}, \text{ 即 } \begin{cases} x_1 = z_1 + \frac{1}{\sqrt{3}}z_2 + z_3 \\ x_2 = \frac{2}{\sqrt{3}}z_2 + z_3 \\ x_3 = z_3 \end{cases}, \text{ 得 } f = z_1^2 + z_2^2,
 \end{aligned}$$

$$\text{取 } P_1 = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{\sqrt{3}} & 1 \\ 0 & \frac{2}{\sqrt{3}} & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

对于二次型 g , $g(y_1, y_2, y_3) = y_1^2 + y_2^2 + 4y_3^2 + 2y_1y_2 = (y_1 + y_2)^2 + 4y_3^2$,

$$\begin{pmatrix} z_1 = y_1 + y_2 \\ z_2 = 2y_3 \\ z_3 = y_2 \end{pmatrix}, \text{ 即 } \begin{pmatrix} y_1 = z_1 - z_3 \\ y_2 = z_3 \\ y_3 = \frac{1}{2}z_2 \end{pmatrix}, \text{ 得 } g = z_1^2 + z_2^2, \text{ 取 } P_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \end{pmatrix},$$

$$\text{取 } P = P_1 P_2^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \frac{2}{\sqrt{3}} \\ 0 & 1 & \frac{4}{\sqrt{3}} \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \text{ 存在变换 } \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \text{ 使得 } f(x_1, x_2, x_3) \text{ 化为 } g(y_1, y_2, y_3).$$

8.

(1) 错误. 本题考查覆盖定理的简单情况, 可以参考教材 91 页第 8 题.

(2) 正确. 本题与辅学网站 2-7 题类似.

(3) 错误. 特征值相同不一定相似, 也就不一定相抵, 反例:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

(4) 正确. 本题本质上考察整数可逆矩阵逆矩阵也为整数矩阵的条件.

充分性：若该方程组的系数矩阵行列式为 ± 1 ，故可由克拉默法则可知

$\forall b = [b_1 \ \cdots \ b_n]^T$ ($b_1 \ \cdots \ b_n$ 为整数)，方程 $Ax = b$ 的解均为整数解。

必要性：令 $Ax = b$ ，由已知可知

对于

e_1 ，存在整数解 β_1

e_n ，存在整数解 β_n

所以 $A[\beta_1 \ \cdots \ \beta_n] = [e_1 \ \cdots \ e_n] = E_n$ ，若取 $B = [\beta_1 \ \cdots \ \beta_n]$ ，所以 $|A||B| = 1$ ，

而 A, B 为整数组成的矩阵，从而有 $|A| = \pm 1$ ，即该方程组的系数矩阵行列式为 ± 1