

# hw\_9(1)

## 习题4.4

1. 写出下列双线性型或二次型的矩阵。

(2)

$$-x_1y_1 + 2x_1y_2 - 3x_1y_3 + 2x_2y_1 + 5x_2y_2 + 4x_2y_3 - 3x_3y_1 + 4x_3y_3 - 6x_3y_3 \\ \vdots$$

解:

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 2 & -3 \\ 2 & 5 & 4 \\ -3 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

(4)  $x_1^2 + 2x_2^2 - x_3^2 - x_4^2 + 2x_1x_2 - 2x_2x_3 + 2x_2x_4 - 6x_3x_4$ .

解:

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

3.

(1) 运用雅克比方法把双线性型化成典范式:

$$f(x, y) = x_1y_1 - x_1y_2 + x_1y_3 - x_2y_1 + x_2y_2 + 2x_2y_3 + x_3y_1 + 2x_3y_2 + x_3y_3.$$

解:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 3 & -9 \end{pmatrix}$$

$$A_{diag} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -18 \end{pmatrix}$$

$$f(x, y) = x'_1y'_1 + x'_2y'_2 - 18x'_3y'_3$$

**(2) 命**

$X = [x_1, x_2, x_3]$ ,  $X' = [x'_1, x'_2, x'_3]$ ,  $Y = [y_1, y_2, y_3]$ ,  $Y' = [y'_1, y'_2, y'_3]$ 。  
求变换矩阵  $A$  使得在变换  $X = AX'$ ,  $Y = AY'$  下  $f(x, y)$  具有典范形式, 即  
具有形式  $a_1x'_1y'_1 + a_2x'_2y'_2 + a_3x'_3y'_3$ , 其中  $a_1, a_2, a_3$  是实数。

解:

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

$$A^T \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -18 \end{pmatrix}$$

**4. 运用雅克比方法判断下面两个矩阵是否合同:**

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 0 & -1 \\ 3 & -1 & 3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 3 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 5 \end{pmatrix}.$$

解:

$$A : \Delta_1 = 1 > 0 \quad \Delta_2 = -4 < 0 \quad \Delta_3 = -25 < 0$$

$$B : \Delta_1 = 1 > 0 \quad \Delta_2 = -8 < 0 \quad \Delta_3 = -41 < 0$$

故合同

**5. 设  $A_1, A_2, \dots, A_k$  是方阵。证明: 分块对角矩阵  $\text{diag}(A_1, A_2, \dots, A_n)$  是(斜)对称矩阵当且仅当所有的  $A_i$  都是(斜)对称矩阵。**

解:

先证充分性

$$A_i^T = A_i \implies A^T = \text{diag}(A_1^T, \dots, A_n^T) = \text{diag}(A_1, \dots, A_n) = A$$

再证必要性

$$A^T = \text{diag}(A_1^T, A_2^T, \dots, A_n^T)$$

$$A^T = A, \text{ 故 } A_i^T = A_i$$

故成立