

hw_10(1)

习题4.4

2.

(1) 对列向量空间 \mathbb{R}^2 上的双线性型 $f(x, y) = x \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} y$ 求典范基。

解:

$$q(x) = 2x_1^2 + 3x_1x_2 + 3x_2^2$$

$$= 2(x_1 + \frac{1}{2}x_2)^2 + \frac{5}{2}x_2^2$$

$$y_1 = x_1 + \frac{1}{2}x_2$$

$$y_2 = x_2$$

$$y = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

$$p^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$x = p_y \quad p = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

典范基由 p 的列向量组成

$$\alpha_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \alpha_2 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$p^T A p = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & \frac{5}{2} \end{pmatrix}$$

(2) 对列向量空间 \mathbb{R}^3 上的双线性型 $f(x, y) = x \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 3 \end{pmatrix} y$ 求典范基。

解:

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

$$q(x) = (x_1 + x_2 - x_3)^2 + (x_2 + 2x_3)^2 - 2x_3^2$$

$$y = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

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

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

$$\alpha_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \alpha_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \alpha_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$P^T AP = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

10. 证明下面的对称矩阵是正定的，然后把它们分解成形式 ${}^t P \cdot P$ ，其中 P 是方阵。

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 4 & -2 & 2 \\ -2 & 10 & 2 \\ 2 & 2 & 5 \end{pmatrix}.$$

解：

(1)

正定：

一阶 $2 > 0$

二阶 $\det A = 3 > 0$

故正定

$$P = \begin{pmatrix} a & b \\ 0 & c \end{pmatrix}$$

$$P^T = \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & c \end{pmatrix}$$

$$A = P^T P$$

$$P = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{6}}{2} \end{pmatrix}$$

(2) 正定

一阶 $4 > 0$

二阶 $36 > 0$

三阶 $\det B = 108 > 0$

故正定

$$P = \begin{pmatrix} a & b & c \\ 0 & d & e \\ 0 & 0 & f \end{pmatrix}$$

$$P^T = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ b & d & 0 \\ c & e & f \end{pmatrix}$$

$$P^T P = B$$

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

13. 设 A 是实对称矩阵, E 是同阶单位矩阵, ε 是充分小的实数。证明方阵 $E + \varepsilon A$ 是正定的。

解:

存在正交矩阵 Q

$$A = QBQ^T$$

$$B = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$$

$$E + \varepsilon A = E + \varepsilon QBQ^T$$

$$= Q(I + \varepsilon B)Q^T$$

$$I + \varepsilon B = \text{diag}(1 + \varepsilon \lambda_1, \dots, 1 + \varepsilon \lambda_n)$$

由于 Q 满足 $Q^T Q = Q Q^T = I$

不仅变正定性

故 $E + \varepsilon A$ 正定 $\iff I + \varepsilon B$ 正定

又 $1 + \varepsilon \lambda_i > 0$

取 $|\varepsilon| < \frac{1}{\max_i |\lambda_i|}$

$$1 + \varepsilon \lambda_i > 0$$

故 $I + \varepsilon B$ 正定

故 $E + \varepsilon A$ 正定

14. 设 A_1, A_2, \dots, A_k 是方阵,

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & & & 0 \\ & A_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & A_k \end{pmatrix}$$

证明: A 是(斜)对称的当且仅当 A_1, A_2, \dots, A_k 都是(斜)对称的。

解:

(1) 对称性

先证必要性

$$A^T = A = \begin{pmatrix} A_1^T & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2^T & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & A_k^T \end{pmatrix}$$

$$A_i^T = A_i$$

故每个 A_i 对称

再证充分性

$$A^T = \begin{pmatrix} A_1^T & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2^T & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & A_k^T \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_1^T & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2^T & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & A_k^T \end{pmatrix} = A$$

故 A 对称

(2) 斜对称性 同理

15. 设方阵 A_1, A_2, \dots, A_k 分别与方阵 B_1, B_2, \dots, B_k 合同,

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & & & 0 \\ & A_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & A_k \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} B_1 & & & 0 \\ & B_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & B_k \end{pmatrix}$$

证明: A 与 B 合同。

解:

$$B_i = P_i^T A_i P_i$$

$$P = \begin{pmatrix} P_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & P_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & P_k \end{pmatrix}$$

$$P^T A P = \begin{pmatrix} P_1^T A_1 P_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & P_2^T A_2 P_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & P_k^T A_k P_k \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & B_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & B_k \end{pmatrix} = B$$

故 A 与 B 合同

习题5.1

1. 对行向量空间 \mathbb{R}^2 表述命题 5.1 并给出证明。

命题 (5.1)

映射

$$\varphi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, [x, y] \rightarrow [f(x, y), g(x, y)]$$

是线性的当且仅当 $f(x, y)$ 和 $g(x, y)$ 都是 x, y 的齐次线性多项式，即存在实数 a, b, c, d 使得

$$f(x, y) = ax + by, g(x, y) = cx + dy.$$

解：

映射

$$\varphi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 [x, y] \rightarrow [f(x, y), g(x, y)]$$

是线性的当且仅当 $f(x, y)$ 和 $g(x, y)$ 都是关于 x, y 的齐次线性多项式，即存在实数 a, b, c, d 使得

$$f(x, y) = ax + by, g(x, y) = cx + dy$$

证明：

先证必要性

$$\varphi(\alpha[x_1, y_1] + \beta[x_2, y_2]) = \alpha\varphi([x_1, y_1]) + \beta\varphi([x_2, y_2])$$

取 $e_1 = [1, 0], e_2 = [0, 1]$

$$\varphi(e_1) = [a, c], \varphi(e_2) = [b, d]$$

$$[x, y] = xe_1 + ye_2$$

$$\varphi([x, y]) = \varphi(xe_1 + ye_2) = x\varphi(e_1) + y\varphi(e_2) = x[a, c] + y[b, d] = [ax + by, cx + dy]$$

$$f(x, y) = ax + by, g(x, y) = cx + dy$$

f, g 为齐次线性多项式

再证充分性

$$f(x, y) = ax + by, g(x, y) = cx + dy$$

$$\varphi(\alpha[x_1, y_1] + \beta[x_2, y_2]) = \varphi([\alpha x_1 + \beta x_2, \alpha y_1 + \beta y_2])$$

$$= [a(\alpha x_1 + \beta x_2) + b(\alpha y_1 + \beta y_2), c(\alpha x_1 + \beta x_2) + d(\alpha y_1 + \beta y_2)]$$

$$= [\alpha(ax_1 + by_1) + \beta(ax_2 + by_2), \alpha(cx_1 + dy_1) + \beta(cx_2 + dy_2)]$$

$$= \alpha\varphi([x_1, y_1]) + \beta\varphi([x_2, y_2])$$

故 φ 为线性映射

综上，成立

2. 下面关于 $T(x, y)$ 的公式定义了映射 $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ 。判断各小题的映射是否为线性变换。如果是，确定变换的矩阵。

(2) $T(x, y) = [x, -y]$,

解：

满足

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

(4) $T(x, y) = [x, x]$,

解：

满足

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

(6) $T(x, y) = [2^x, 2^y]$,

解：

不满足

(8) $T(x, y) = [x + 1, y + 1]$,

解：

不满足