线性代数8——特征值与特征向量

参考教材章节

- 5.1 特征向量与特征值
- 5.2 特征方程
- 5.3 对角化
- 5.4 特征向量与线性变换
- 5.6 离散动力系统
- 4.9 马尔可夫链中的应用

课后作业

1.
$$\begin{bmatrix} -1+\sqrt{2} \\ 1 \end{bmatrix}$$
是 $\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$ 的特征向量吗? 如果是,求对应的特征值

2.
$$\lambda=4$$
 是 $egin{bmatrix} 3&0&-1\\2&3&1\\-3&4&5 \end{bmatrix}$ 的特征值吗?如果是,求 λ 对应的一个特征向量

3. 求所给特征值对应的特征空间的一个基

$$A = egin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \ 1 & -3 & 0 \ 4 & -13 & 1 \end{bmatrix}, \lambda = -2$$

4. 求下列矩阵的特征值

$$\begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 & 0 \\ 8 & -4 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} 0 & 7 & 1 & 0 \\ 1 & -5 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

5. 设
$$A=egin{bmatrix} 0.6 & 0.3 \ 0.4 & 0.7 \end{bmatrix},
u_1=egin{bmatrix} 3/7 \ 4/7 \end{bmatrix}, x_0=egin{bmatrix} 0.5 \ 0.5 \end{bmatrix}$$

- a. 求 R^2 的一个基,基由 ν_1 和 A 的另一个特征向量组成.
- b. 证明 x_0 可以写成 $x_0=
 u_1+c
 u_2$
- c. 定义 $x_k=A^kx_0, k=1,2,\cdots$,证明当k增大时, $x_k o
 u_1$

6. 对矩阵
$$A=egin{bmatrix} 1 & 0 \ 6 & -1 \end{bmatrix}$$
进行对角化,并且求出 A^8

7. 证明若A可对角化且可逆、则 A^{-1} 亦可对角化

8. 构造一个非零的 2×2 的可逆但不可对角化的矩阵

9. 设 $B=\{b_1,b_2,b_3\}$ 是向量空间V的基, $T:v o R^2$ 是线性变换.

$$T(x_1b_1+x_2b_2+x_3b_3)=egin{bmatrix} 2x_1-4x_2+5x_3\ -x_2+3x_3 \end{bmatrix}$$

求 T 相对于B 和 R^2 的标准基的矩阵.

10. 设
$$A = \begin{bmatrix} 0.4 & 0 & 0.2 \\ 0.3 & 0.8 & 0.3 \\ 0.3 & 0.2 & 0.5 \end{bmatrix}$$
向量 $\nu_1 = \begin{bmatrix} 0.1 \\ 0.6 \\ 0.3 \end{bmatrix}$ 是 A 的特征向量,并且其两个特征值是 0.5 与 0.2 , 求动力系统 $x_{k+1} = Ax_k$ 满足 $x_0 = (0,0,3,0,7)$ 的解。当 $x \to \infty$ 时, x_k 会如何?

求动力系统 $x_{k+1}=Ax_k$ 满足 $x_0=(0,0.3,0.7)$ 的解,当 $x o\infty$ 时, x_k 会如何?