

期末考试

1 (共 11 分)

设 A 为 3×4 矩阵，且方程 $Ax = 0$ 恰好有两个特解：

$$x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad x_2 = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

(a) 求其行最简形 R 。

(b) 求四个基本子空间 $C(A), N(A), C(A^T), N(A^T)$ 的维数，并给出你能确定的一个或多个子空间的基底。

解答

(a)

由特解可知自由变量为第 3、4 列（这个是在第一单元提到过的知识点），主元列为第 1、2 列，故

$$R = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

(b)

- 零空间 $N(A)$ ：维数 $4 - 2 = 2$ ，基底为 x_1, x_2 。
- 行空间 $C(A^T)$ ：维数 2，基底可取 R 的前两行：

$$\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

- 列空间 $C(A)$ ：维数 2，基底为 A 的前两列（未知具体数值）。
- 左零空间 $N(A^T)$ ：维数 1，基底为与 $C(A)$ 正交的非零向量。

2 (共 11 分)

设上三角矩阵

$$U = \begin{bmatrix} a & b & c \\ 0 & d & e \\ 0 & 0 & f \end{bmatrix}, \quad a, b, c, d, e, f \neq 0.$$

- (a) 求 U^{-1} 。
- (b) 若 U 的列是某矩阵 A 的特征向量，证明 A 也是上三角矩阵。
- (c) 说明此 U 不可能等于 SVD 中的 U 因子。
-

解答

(a)

$$U^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{a} & -\frac{b}{ad} & \frac{be-cd}{adf} \\ 0 & \frac{1}{d} & -\frac{e}{df} \\ 0 & 0 & \frac{1}{f} \end{bmatrix}.$$

(b)

$A = U\Lambda U^{-1}$ ，其中 Λ 为对角矩阵， U 与 U^{-1} 均为上三角，故 A 亦上三角。

(c)

SVD 要求 U 的列正交，而 U 前两列内积为 $ab \neq 0$ ，非正交，故不可能。

3 (共 11 分)

- (a) 对同阶矩阵 A, B ，比较 $\text{rank}(A)$ 与 $\text{rank}([A \ B])$ 。
- (b) 若 $B = A^2$ ，比较两者秩。
- (c) 若 A 为 $m \times n$ 秩为 r ，求 $N(A)$ 与 $N([A \ A])$ 的维数。
-

解答

- (a) $\text{rank}(A) \leq \text{rank}([A \ B])$ 。矩阵A可以有任意数量 r 个主元列，这些列都是 $[AB]$ 的主元列；但B的列中可能还有更多的主元列
- (b) $\text{rank}(A) = \text{rank}([A \ A^2])$ ，因为 A^2 的列均为 A 列的线性组合。例如，如果我们将A的第一列称为 a_1 ，则 Aa_1 是 A^2 的第一列。因此，在 $[AA^2]$ 的 A^2 部分中没有新的主元列。
- (c) $\dim N(A) = n - r$ ； $\dim N([A \ A]) = 2n - r$ 。

4 (共 12 分)

设 A 为 5×3 矩阵且 $Ax \neq 0$ 对所有非零 x 成立。

(a) 关于 A 的列有何结论？

(b) 证明 $A^T Ax \neq 0$ 对所有非零 x 成立。

(c) 说明 $B = (A^T A)^{-1} A^T$ 为 A 的左逆，而非右逆。

解答

- (a) 列线性无关， $\text{rank}(A) = 3$ 。
- (b) 若 $A^T Ax = 0$ ，则 $x^T A^T Ax = \|Ax\|^2 = 0 \Rightarrow Ax = 0$ ，与题设矛盾。
- (c) $BA = I_3$ ，故为左逆；但 AB 为 5×5 秩为 3 的矩阵，不可能等于 I_5 因为单位矩阵是满秩的，故非右逆。

5 (共 10 分)

设 3×3 对称正定矩阵 A 有正特征值 $\lambda_1 < \lambda_2 < \lambda_3$ 及对应标准正交特征向量 q_1, q_2, q_3 。令 $x = c_1 q_1 + c_2 q_2 + c_3 q_3$ 。

(a) 计算 $x^T x$ 与 $x^T Ax$ 。

(b) 求使 Rayleigh 商 $\frac{x^T Ax}{x^T x}$ 最大的 x 形式。

解答

- (a)

$$x^T x = (c_1 q_1^T + c_2 q_2^T + c_3 q_3^T)(c_1 q_1 + c_2 q_2 + c_3 q_3) = c_1^2 q_1^T q_1 + c_1 c_2 q_1^T q_2 + \cdots + c_3 c_2 q_3^T q_2 + c_3^2 q_3^T q_3$$

$$x^T A x = (c_1 q_1^T + c_2 q_2^T + c_3 q_3^T)(c_1 A q_1 + c_2 A q_2 + c_3 A q_3) = (c_1 q_1^T + c_2 q_2^T + c_3 q_3^T)(c_1 \lambda_1 q_1 + c_2 \lambda_2 q_2 +$$

• (b)

我们最大化 $\frac{(c_1^2 \lambda_1 + c_2^2 \lambda_2 + c_3^2 \lambda_3)}{(c_1^2 + c_2^2 + c_3^2)}$ 当 $c_1 = c_2 = 0$ 时, 结果等于 λ_3 , 所以 $x = c_3 q_3$ 是具有

最大特征 (因为特征值3最大) 值 λ_3 的特征向量 q_3 的倍数。所以取 $c_1 = c_2 = 0$, x 与 q_3 共线时取得最大值 λ_3 。因为特征值3最大, 这就是为什么我们让 c_1, c_2 等于0的原因!

(还要注意, 这个“Rayleigh 商” $x^T A x / x^T x$ 的最大值本身就是最大的特征值。这是寻找特征向量的另一种方法: 通过数值最大化 $x^T A x / x^T x$ 。)

6 (共 12 分)

(a) 求与 u 正交且能由线性无关向量 v 和 u 线性表示的向量 w 。

(b) 对于 2 列矩阵 $A = [u \ v]$, 找到 Q (列正交归一) 和 R (2 乘 2 上三角) 使得 $A = QR$ 。

(c) 仅使用 Q , 通过 $A = QR$ 找到投影矩阵 P 到由 u 和 v 张成的平面上。

解答

(a) 你可以简单地写下 $w = 0u + 0v = 0$ —— 这是与任何向量都垂直的! 但一个更有用的选择是减去足够的 u 使得 $w = v - cu$ 与 u 正交。这意味着 $0 = w^T u = v^T u - cu^T u$, 所以 $c = \frac{v^T u}{u^T u}$ 并且 $w = v - \frac{(v^T u)u}{u^T u}$ 。

(b) 我们已经知道 u 和 w 是正交的; 只需对它们进行归一化! 取 $q_1 = \frac{u}{|u|}$ 和 $q_2 = \frac{w}{|w|}$, 他们就可以作为 Q 的列。然后解出 R 的列 r_1, r_2 : $Q r_1 = u$ 所以 $r_1 = \begin{bmatrix} |u| \\ 0 \end{bmatrix}$, 并且 $Q r_2 = v$ 所以 $r_2 = \begin{bmatrix} c|u| \\ |w| \end{bmatrix}$ 。(其中 $c = \frac{v^T u}{u^T u}$ 如前所述。) 然后 $Q = [q_1 \ q_2]$ 和 $R = [r_1 \ r_2]$ 。

(c) $P = A(A^T A)^{-1} A^T = (QR)(R^T Q^T QR)^{-1} (R^T Q^T) = (QR)(R^T Q^T) = QQ^T$ 。这个正常计算就可以得到!

7 (共 11 分)

(a) 求矩阵

$$C = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

和

$$C^2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

的特征值。

(b) 这两个都是置换矩阵。求它们的逆 C^{-1} 和 $(C^2)^{-1}$?

(c) 求 C 和 $C + I$ 以及 $C + 2I$ 的行列式。

解答

(a) 取 $C - \lambda I$ 的行列式（我通过余子式展开）： $\lambda^4 - 1 = 0$ 。这个“特征方程”的根是特征值： $+1, -1, i, -i$ 。

C^2 的特征值就是 $\lambda^2 = \pm 1$ （各两个）。

（这里有一种“猜测”方法。由于 $C^4 = I$ ，所有 C^4 的特征值 λ^4 都是 1：所以 $\lambda = 1, -1, i, -i$ 是唯一可能的。只需检查哪些是可行的。然后 C^2 的特征值必须是 ± 1 。）

(b) 对于任何置换矩阵， $C^{-1} = C^T$ ：所以

$$C^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

和 $(C^2)^{-1} = C^2$ 是它自己。

(c) C 的行列式是其特征值的乘积： $1(-1)i(-i) = -1$ 。

将每个特征值加 1 得到 $C + I$ 的特征值（如果 $C = SAS^{-1}$ ，那么 $C + I = S(\Lambda + I)S^{-1}$ ）： $2(0)(1+i)(1-i) = 0$ （或者让 $\lambda = -1$ 在特征方程 $\det(C - \lambda I)$ 中。）

加 2 得到 $C + 2I$ 的特征值（或者让 $\lambda = -2$ ）： $3(1)(2+i)(2-i) = 15$ 。

8 (共 11 分)

假设一个矩形矩阵 A 有独立的列。

(a) 如何找到 $Ax = b$ 的最佳最小二乘解 \hat{x} ? 通过这些步骤, 给我一个 \hat{x} 和 $p = A\hat{x}$ 的公式 (字母而不是数字)。

(b) 投影 p 在与 A 相关的哪个基本子空间中? 误差向量 $e = b - p$ 在哪个基本子空间中?

(c) 通过任何方法找到投影矩阵 P 到 A 的列空间:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 3 & 0 \\ 0 & -1 \\ 0 & -3 \end{bmatrix}.$$

解答

(a) 这个在讲座中就推导过!

$Ax = b$ 最小二乘“解”: $A^T A \hat{x} = A^T b$ $A^T A$ 是可逆的: $\hat{x} = (A^T A)^{-1} A^T b$ 并且 $p = A\hat{x}$ 是: $A\hat{x}$

(b) $p = A\hat{x}$ 是 A 的列的线性组合, 所以它在列空间 $C(A)$ 中。误差 $e = b - p$ 与这个空间正交, 所以它在左零空间 $N(A^T)$ 中。

(c) 我使用了 $P = A(A^T A)^{-1} A^T$ 。由于 $A^T A = \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 10 \end{bmatrix}$, 它的逆是 $\begin{bmatrix} 1/10 & 0 \\ 0 & 1/10 \end{bmatrix}$, 并且

$$P = \frac{1}{10} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 0 & 0 \\ 3 & 9 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & 9 \end{bmatrix}.$$

9 (共 11 分)

考虑主对角线上有 3, 主对角线上方有 2, 主对角线下方有 1 的矩阵:

$$A_1 = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 1 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}, \quad A_2 = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}, \quad A_3 = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}, \quad \dots, \quad A_n = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 0 & \dots \\ 1 & 3 & 2 & \dots \\ 0 & 1 & 3 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \\ 0 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots \end{bmatrix}$$

(a) 求 A_2 和 A_3 的行列式。

(b) A_n 的行列式是 D_n 。使用第一行和第一列的余子式找到 D_n 的递推公式中的系数 a 和 b ：

$$D_n = aD_{n-1} + bD_{n-2}.$$

(c) 这个方程 ($D_n = aD_{n-1} + bD_{n-2}$.) 与下列矩阵的特征方程相同：

$$\begin{bmatrix} D_n \\ D_{n-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} D_{n-1} \\ D_{n-2} \end{bmatrix}$$

从该矩阵的特征值来看，行列式 D_n 的增长速率如何？（如果你没有找到 a 和 b ，说明你将如何回答任何 a 和 b 的情况下的 (c) 部分。）对于第一点，求出 D_5 。

解答

(a) $\det(A_2) = 3 \cdot 3 - 1 \cdot 2 = 7$ 和 $\det(A_3) = 3 \cdot \det(A_2) - 2 \cdot 1 \cdot 3 = 15$ 。

(b) $D_n = 3D_{n-1} + (-2)D_{n-2}$ 。（这个代入数据展开即可得到！）

(c) （就是一个差分方程！）该矩阵 A 的迹是 $a = 3$ ，行列式是 $-b = 2$ 。所以特征方程为 $\lambda^2 - a\lambda - b = 0$ ，其根（即特征值）为 $\lambda_{\pm} = \frac{3 \pm \sqrt{9+8}}{2} = 1$ 或 2 。而 $D_n = a2^n + b1^n$ （这个公式是换元得来，我们首先需要假定解进行反推！这个公式就是递推关系的通解形式！），由这个公式得到 D_n 的增长速率与 A_n 的最大特征值 $\lambda_n = 2^n$ 相同。但是我们说了这个其实也是一个差分方程，考试中让我们推导出递推关系的通解有点困难，但是差分方程的通解我们知道的，通解为 $u_k = c_1 \lambda_1^k x_1 + c_2 \lambda_2^k x_2$ ，明显特征值为1的那一项对增长没有什么作用，主要是特征值为2的那一项对增长有贡献！

最后的一点： $D_5 = 3D_4 + 2D_3 = 3(3D_3 + 2D_2) + 2D_3 = 11D_3 + 6D_2 = 207$ 。

本章除了最后一题第二问比较困难，其他题目没有计算上与理解上的刁难（当然如果大家能够联想到差分方程，也是很简单的！），大家好好写这张试卷检验自己的学习成果！

到此，本门课程全部结束！完结撒花！线性代数虽然难以理解，但是这门课程尽量讲得通俗易懂，正如教授所说，数学是给每个人准备的，如果别人可以会，当然，你也可以！