1.14 第十六周作业

习题 1.107 (第七章第 20 题)

设 W 是由 (1,1,0),(1,-2,1) 生成的 \mathbb{R}^3 的子空间.

- (1) 求 W 的一组标准正交基.
- (2) 求 W^{\perp} 的标准正交基.
- (3) 求向量 (0,0,2) 在 W 的正交投影.

解 (1) 作史密斯正交化: $\beta_1 = \alpha_1 = (1,1,0), \beta_2 = \alpha_2 - \frac{(\alpha_2,\beta_1)}{(\beta_1,\beta_1)} = (\frac{3}{2},-\frac{3}{2},1).$ 最后我们做一次单位化,有 $e_1 = \frac{\beta_1}{(\beta_1,\beta_1)} = (\frac{\sqrt{2}}{2},\frac{\sqrt{2}}{2},0), e_2 = \frac{\beta_2}{(\beta_2,\beta_2)} = \frac{1}{\sqrt{22}}(3,-3,1).$

(2) 设 $\alpha = (a_1, a_2, a_3) \in W^{\perp}$, 故 $(\alpha, \alpha_1) = 0$, $(\alpha, alpha_2) = 0$, 因此 $a_1 + a_2 = 0$, $a_1 - 2a_2 + a_3 = 0$, 解得 $\alpha = (t, -t, -3t)$. 又 $\mathbb{R}^3 = W \oplus W^{\perp}$, 因此 $dimW^{\perp} = 1$, 故 $W = span\{e_3 = (1, -1, -3)\}$.

(3) $\aleph x = (0,0,1), Px = (x,e_1)e_1 + (x,e_2)e_2 = (6,-6,2).$

习题 1.108 (第七章第 24 题)

设 a 为 \mathbb{R}^n 中的单位向量. 定义线性变换: $\mathscr{A}b = b - 2(a,b)a$. 证明: \mathscr{A} 是正交变换, 并找 \mathbb{R}^n 的一组标准正交基, 使得 \mathscr{A} 在该组基下的矩阵为对角阵.

证明 $\mathscr{A}\boldsymbol{b}, \mathscr{A}\boldsymbol{c} = (\boldsymbol{b} - 2(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{c})\boldsymbol{a}, \boldsymbol{c} - 2(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{c})\boldsymbol{a}) = (\boldsymbol{b}, \boldsymbol{c}),$ 因此 \mathscr{A} 是正交变换. 将 \boldsymbol{a} 扩充成 \mathbb{R}^n 中的一组基,在对其进行史密斯正交化,最后在做单位化, \mathscr{A} 在这组基下的矩阵为对角矩阵.

习题 1.109 (第七章第 26 题)

设

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

求正交矩阵 P, 使 $P^{-1}AP$ 为对角阵. 由此计算 A^k , k 是自然数.

解 $\det\{(\lambda I - A)\} = (\lambda - 5)(\lambda - 2)(\lambda + 1)$. 容易算得属于特征值为 5, 2, -1 的特征向量分别为:

$$(\frac{1}{3}, -\frac{2}{3}, \frac{2}{3})^T, (\frac{2}{3}, -\frac{1}{3}, -\frac{2}{3})^T, (\frac{2}{3}, \frac{2}{3}, \frac{1}{3})^T$$

于是
$$\begin{pmatrix} \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$
, 故 $P^{-1}AP = diag(-1,2,5)$. 计算得出:

$$A^{k} = \begin{pmatrix} 4(-1)^{k} + 2^{k+2} + 5^{k} & 4(-1)^{k} - 2^{k+1} - 2 \cdot 5^{k} & 2(-1)^{k} - 2^{k+2} + 2 \cdot 5^{k} \\ 4(-1)^{k} - 2^{k+2} - 2 \cdot 5^{k} & 4(-1)^{k} + a^{k+2} + 4 \cdot 5^{k} & 2(-1)^{k} + 2^{k+1} - 4 \cdot 5^{k} \\ 2(-1)^{k} - 2^{k+2} + 2 \cdot 5^{k} & 2(-1)^{k} + 2^{k+1} - 4 \cdot 5^{k} & (-1)^{k} + 2^{k+2} + 4 \cdot 5^{k} \end{pmatrix}$$

习题 1.110 (第七章第 27 题)

证明:下列三个条件中只要有两个成立,另一个也必成立.

(1) A 是对称的: (2) A 是正交的: (3) $A^2 = I$.

证明 (1)+(2) \Rightarrow (3): $A^2 = AA^T = I$.

- $(1)+(3)\Rightarrow(2):A^2=AA^T=I.$
- (2)+(3)⇒(1): 由 A 正交, $A^{-1} = A^{T}$,又 $A^{2} = I$,且逆矩阵是唯一的,知 $A = A^{T}$.

习题 1.111 (第七章第 29 题)

设 A 是 n 阶实对称方阵, 且 $A^2 = A$. 证明: 存在正交方阵 T 使得 $T^{-1}AT = diag(I_r, 0)$, 这里 r = rank(A).

证明 由 A 是对称实矩阵,知存在正交矩阵 P,使得 $P^{-1}AP = diag(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$,其中 λ_i 是矩阵 A 的特征值,由矩阵 A 适合多项式 $x^2 - x$,因此矩阵 A 的特征值为 0, 1. 又因为交换矩阵行列对应的矩阵是正交矩阵,于是存在正交方阵 T 使得 $T^{-1}AT = diag(I_r, 0)$.

习题 1.112 (第七章第 30 题)

设 A 是 n 阶实对称方阵. 证明: $\max_{0 \neq x \in \mathbb{R}^n} \frac{x^T A x}{x^T x} = \lambda_{max}$, 这里 λ_{max} 是 A 的最大特征值.

证明 存在正交矩阵 P, 使得 $P^TAP = diag(\lambda_1, \cdots, \lambda_n)$. 设 x = Py,则 $max \frac{x^TAx}{x^Tx} = max \frac{y^TP^TAPy}{y^Ty} = \lambda_{max}$.

习题 1.113 (第七章第 31 题)

设 $V \neq n$ 阶实方阵全体构成的线性空间. 对 $A, B \in V$, 定义 $(A, B) = tr(AB^T)$.

- (1) 证明: (A, B) 构成内积, 从而 V 在该内积下成为欧氏空间.
- (2) 设 $A = (a_{ij})_{n \times n} \in V$, 求 A 的模长.
- (3) 基本矩阵 E_{ij} 是否构成 V 的一组标准正交基? 请说明理由.

证明 (1) 由矩阵乘法及迹的定义立明.

$$|\mathbf{K}|(2)||A|| = \sqrt{tr(AA^T)} = \sqrt{\sum_{i,j=1}^n a_{ij}^2}.$$

(3) 由基础矩阵乘法及迹的定义立明.

习题 1.114 (第七章第 32 题)

设 $\alpha_1,\alpha_2,\cdots,\alpha_n$ 是 n 维欧氏空间 V 的一组向量. 定义其 Gram 矩阵 $G=((\alpha_i,\alpha_j))\in\mathbb{R}^{n\times n}$.

- (1) 证明: $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n$ 构成 V 的一组基当且仅当 $\det(G) \neq 0$.
- (2) 设 α_i 在一组标准正交基下的坐标为 $\boldsymbol{x_i}, i=1,2,\cdots,n$. 记 $\boldsymbol{X}=(\boldsymbol{x_1},\cdots,\boldsymbol{x_n})\in\mathbb{R}^{n\times n}$. 则 $\det(G)=\det(X)^2$.

证明 (1) $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ 构成基等价于 $k_1\alpha_1 + \dots + k_n\alpha_n = 0$ 只有零解等价于 $(k_1\alpha_1 + \dots + k_n\alpha_n, \alpha_i) = 0, \forall i$ 等价于 G 可逆 (看成线性方程组,系数矩阵可逆).

(2) 由于 $(\alpha_i, \alpha_j) = \alpha_i^T \alpha_j = \boldsymbol{x}_i^T \boldsymbol{x}_j$, 因此 $G = X^T X$, 故 $\det(G) = \det(X)^2$.