

对角矩阵，做一些可能的优化应该会用到吧。

对称矩阵以前写图论算法时遇到过，书中的这部分比较水。

这里提到的范数、正交，可以用坐标系几何来类比想象，但不要被这种初级概念束缚。

作者定义给的不是很严谨，不要耗费过多精力。

作者的表达有些笨拙。

特征分解之所以要用线性无关的特征向量组是因为这种分解所用到的向量组矩阵必须是可逆的。

看不懂可对角化的去补矩阵解决线性方程组的知识。

其余没什么要提的了，留意一下零特征值，也就是所谓线性变换不动点。