# 第十五次作业参考

## 贺维易

## 2023年7月2日

# 目录

	20 日布置的作业	
1.1	教材习题 P247:22	3
1.2	补充习题 1	4
1.3	补充习题 2	4
1.4	补充习题 3	4
1.5	补充习题 4	4
1.6	补充习题 5	5
1.7	补充习题 6	5
1.8	补充习题 7	6

# 一点说明

- (i) 作业讲义部分题过程可能有省略。如对作业仍有疑问可以在群里或答疑课上讨论。
- (ii) 作业讲义会随时间更新。
- (iii) 请及时核对自己在 BB 系统里的分数,如有问题请向对应的助教反馈。
- (iv) 附录里的内容仅供有兴趣的同学参考,有可能涉及之后才会学习或课外的知识,不要求在现阶段掌握。
- (v) 讲义最好用电脑打开,文档内置了链接功能,复习或查看指定的作业很方便。

成绩说明:成绩公式为

$$score = \begin{cases} 10 - k \cdot \max\{n - n_0, 0\} & \text{未迟交} \\ 5 & \text{迟交} \end{cases}$$

其中n为错题数, $n_0$ 为容忍度;k为系数,取决于当周作业的题量。第 15 周不考虑补充题共 9 题,n=7,考虑到一些同学出现了计算失误、笔误、抄错题目等等情况,

 $n_0 = 1$ ; k = 0.5。对于一些不严格的证明,助教也会酌情给分。也意味着作业得到满分不代表作业没有问题,请认真查看自己的作业。

上述评分标准对每个助教都成立。

# 1 6月20日布置的作业

#### 1.1 教材习题 P247:22

习题 1 (教材习题 22). 将下列二次方程化为最简形式, 并判断曲面类型:

$$(1)4x^2 - 6y^2 - 6z^2 - 4yz - 4x + 4y + 4z - 5 = 0;$$

$$(2)x^2 - \frac{4}{3}y^2 + \frac{4}{3}z^2 - \frac{16}{3}\sqrt{2}yz + 4x + \frac{8}{3}\sqrt{3}z - 1 = 0.$$

解. (1) 记

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & -6 & -2 \\ 0 & -2 & -6 \end{pmatrix}$$

寻找正交矩阵 P 使得  $P^TAP = \operatorname{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$ . 做对角化并对各特征向量单位正交化得

到 
$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$$

于是正交变换

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \mathbf{P} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$$

将原方程的所有交叉项消去, 即原方程变为

 $4x'^2 - 4y'^2 - 8z'^2 - 4x' + 4\sqrt{2}z' - 5 = 0$ , 作适当的平移可知是双曲面型.

(2) 记

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{4}{3} & -\frac{8}{3}\sqrt{2} \\ 0 & -\frac{8}{3}\sqrt{2} & \frac{4}{3} \end{pmatrix}$$

寻找正交矩阵 P 使得  $P^TAP = \operatorname{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$ . 做对角化并对各特征向量单位正交化得

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

干是正交变换

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \boldsymbol{P} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$$

将原方程的所有交叉项消去, 即原方程变为

 $x'^2 - 4y'^2 - 4z'^2 + 4x' + \frac{8}{3}\sqrt{2}z' + \frac{8}{3}y' - 1 = 0$ ,作适当的平移可知是双曲面型.

#### 1.2 补充习题 1

习题 2 (补充习题 1). 设 A, B 为 n 阶半正定实对称可逆矩阵,证明存在可逆方阵 P, 使得  $P^TAP$  和  $P^TBP$  都是对角方阵。

证明. 参考 Homework15 老师编写的答案。

#### 1.3 补充习题 2

习题 3 (补充习题 2). 设 A, B 为 n 阶可逆矩阵, E 为 n 阶单位矩阵,  $M^*$  为矩阵 M 的伴随矩阵, 则  $\begin{pmatrix} A & E \\ O & B \end{pmatrix}^* = ()$ .

$$(D) \begin{pmatrix} |\boldsymbol{B}| \boldsymbol{A}^* & -\boldsymbol{A}^* \boldsymbol{B}^* \\ \boldsymbol{O} & |\boldsymbol{A}| \boldsymbol{B}^* \end{pmatrix}$$

解. 利用 
$$\begin{pmatrix} A & E \\ O & B \end{pmatrix}^* = |A||B| \begin{pmatrix} A^{-1} & -A^{-1}B^{-1} \\ O & B^{-1} \end{pmatrix}$$
.

这里用到了准上三角矩阵求逆以及求行列式的结论,可以参见第三次习题课讲义补充习题 1. □

#### 1.4 补充习题 3

习题 4 (补充习题 3). 二次型  $f(x_1,x_2,x_3)=(x_1+x_2)^2+(x_1+x_3)^2-4(x_2-x_3)^2$  的规范形为 ()

$$(A)y_1^2 + y_2^2$$
  $(B)y_1^2 - y_2^2$   $(C)y_1^2 + y_2^2 - 4y_3^2$   $(D)y_1^2 + y_2^2 - y_3^2$ 

解. 二次型的矩阵为

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & -3 & 4 \\ 1 & 4 & -3 \end{pmatrix}$$

有特征值 0,3,-7, 易见正惯性指数和负惯性指数都是 1. 所以选 B.

#### 1.5 补充习题 4

习题 5 (补充习题 4). 已知向量  $\alpha_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\alpha_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\alpha_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\beta = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  $\gamma = k_1\alpha_1 + k_1\alpha_2 + k_2\alpha_3 + k_3\alpha_4 + k$ 

 $k_2\alpha_2 + k_3\alpha_3$ . 若  $\gamma^T\alpha_i = \beta^T\alpha_i (i = 1, 2, 3)$ , 则  $k_1^2 + k_2^2 + k_3^2$  值为

解. 注意到  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$  相互正交,且  $||\alpha_i||^2 = 3, i = 1, 2, 3$ . 代入  $\gamma = k_1\alpha_1 + k_2\alpha_2 + k_3\alpha_3$  则 有  $k_i||\alpha_i||^2 = \beta^T\alpha_i$ ,分别计算即可得到  $k_1^2 + k_2^2 + k_3^2 = \frac{11}{9}$ .

### 1.6 补充习题 5

习题 6 (补充习题 5). 方程组 
$$\begin{cases} ax_1 + x_3 = 1 \\ x_1 + ax_2 + x_3 = 0 \\ x_1 + 2x_2 + ax_3 = 0 \\ ax_1 + bx_2 = 2 \end{cases}$$
 有解, 其中  $a, b$  为常数. 若 
$$\begin{vmatrix} a & 0 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 2 & a \end{vmatrix} =$$

4, 则 
$$\begin{vmatrix} 1 & a & 1 \\ 1 & 2 & a \\ a & b & 0 \end{vmatrix} =$$

**解**. 设系数矩阵为 **A**,则有  $\operatorname{rank}(\boldsymbol{A}) = \operatorname{rank}(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{b}) \le 3 < 4$ ,所以  $|\boldsymbol{A}, \boldsymbol{b}| = 0$ . 把增广矩阵 对应的行列式按第四列展开即可,最终结果  $\begin{vmatrix} 1 & a & 1 \\ 1 & 2 & a \\ a & b & 0 \end{vmatrix} = 8$ 

### 1.7 补充习题 6

习题 7 (补充习题 6). 已知二次型

$$f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + 2x_2^2 + 2x_3^2 + 2x_1x_2 - 2x_1x_3,$$
  
$$g(y_1, y_2, y_3) = y_1^2 + y_2^2 + y_3^2 + 2y_2y_3.$$

- (1) 求可逆变换  $\mathbf{x} = \mathbf{P}\mathbf{y}$  将  $f(x_1, x_2, x_3)$  化成  $g(y_1, y_2, y_3)$ .
- (2) 是否存在正交变换  $\mathbf{x} = \mathbf{Q}\mathbf{y}$  将  $f(x_1, x_2, x_3)$  化成  $g(y_1, y_2, y_3)$ ?

**解**. (1) 设 
$$f$$
 对应的矩阵为  $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ ,  $g$  对应的矩阵为  $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ . 同样可用

初等变换法求出 P. 区别在于我们需要对 A 做成对的初等行、列变换得到 B, 只对 I 做初等列变换即可得到 P.

$$\begin{pmatrix} \mathbf{A} \\ \mathbf{I} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{c_1 \to c_3, -c_1 \to c_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

所以 
$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(2) 如果存在正交变换 Q,则 Q 能将 A 相似到 B. 而易见 A,B 有不同的特征值,矛盾,所以不存在这样的正交变换 Q.

## 1.8 补充习题 7

习题 8 (补充习题 7). 设矩阵 A 满足: 对任意  $x_1, x_2, x_3$  均有  $A\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + x_2 + x_3 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 \\ x_2 - x_3 \end{pmatrix}$ .

- (1) 求 **A**;
- (2) 求可逆矩阵 P 与对角矩阵  $\Lambda$  使得  $P^{-1}AP = \Lambda$ .

解. (1)

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

(2) 按照步骤求特征值和特征向量即可,下面仅给出答案参考

$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 4 \\ 0 & -1 & 3 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{\Lambda} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

贴两个全卷答案地址,电脑端可以直接点击进去看看有些题目不同的解法

2023 年数学一

2023年数学二、三

# 致谢

感谢各助教对本文档的校对工作和内容补充,感谢申伊塃老师以及同学对助教工作的支持。