## 第十次课

- 在下次课之前完成下列视频. 合计 70 分钟.
- 58. 特征值与特征向量(13分钟)
- 59. 矩阵多项式的特征值(11分钟)
- 60. 特征值的性质(12分钟)
- 61. 特征向量的性质(11分钟)
- 62. 矩阵相似对角化(12分钟)
- 63. 矩阵相似对角化的例子(11分钟)
  - 看视频的同时记好笔记.
  - 看线性代数教材 P127-P140 的内容.

- 课堂上将分组讨论 5.11, 5.12, 5.15, 5.18, 5.19, 5.20, 5.21, 5.23, 5.24, 5.25, 5.26, 5.27, 5.28, 5.29, 5.30, 5.31, 5.32.
- 组长安排组员整理一份课堂讨论题目解答, 写上日期, 下 次课交上来.
- ●每位同学在课堂讨论完成以后在课下独立完成以下全部 作业.
- **例 5.1** 设 A, B 是  $3 \times 2$  的矩阵. 问 A, B 能够相似吗? 说明理由.

例 5.2 设  $A \sim B$ . 证明:  $3A^3 + 2A - 5I_n \sim 3B^3 + 2B - 5I_n$ .

**例 5.3** 设  $\boldsymbol{A} \sim \boldsymbol{B}, \, \boldsymbol{C} \sim \boldsymbol{D}$ . 问是否有  $\boldsymbol{A} + \boldsymbol{C} \sim \boldsymbol{B} + \boldsymbol{D}$ ? 说明理由.

例 5.4 设  $\mathbf{A} \sim \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ . 求  $|\mathbf{A}|$  和  $r(\mathbf{A})$ .

例 5.5 设  $\textbf{A} \sim \textbf{B}$ . 证明: A 可逆  $\Leftrightarrow \textbf{B}$  可逆; 且当 A 可逆时有  $\textbf{A}^{-1} \sim \textbf{B}^{-1}$ .

**例 5.6** 对于任意方阵  $\boldsymbol{A}$ , 称  $\boldsymbol{A}$  的对角元的和为  $\boldsymbol{A}$  的**迹**, 记为  $tr(\boldsymbol{A})$ . 证明: 如果  $\boldsymbol{A} \sim \boldsymbol{B}$ , 则  $tr(\boldsymbol{A}) = tr(\boldsymbol{B})$ , 并举例说明逆命 题不成立.

例 5.7 设 
$$A_1 \sim B_1, A_2 \sim B_2$$
. 证明: $\begin{pmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} B_1 & 0 \\ 0 & B_2 \end{pmatrix}$ .

例 5.8 设 
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix}$$
,  $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ b & 3 \end{pmatrix}$ . 设  $\mathbf{A} \sim \mathbf{B}$ . 求  $a, b$  的值.

**例 5.9** 设  $A \sim B$ ,  $S_1, S_2$  分别是齐次线性方程组 Ax = 0 和 Bx = 0 的解集. 证明: 存在从  $S_1$  到  $S_2$  的一一映射.

**例 5.10** 用矩阵相似的定义验证a:  $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ .

 $^a$ 一般地, 对任意方阵  ${\pmb A}$  都有  ${\pmb A} \sim {\pmb A}^T$ , 但其证明还需要更多的概念, 细节从略.

**例 5.11** 设  $\boldsymbol{A}$  可逆且  $\lambda$  为  $\boldsymbol{A}$  的一个特征值. 证明:  $\lambda \neq 0$  且  $\frac{1}{\lambda}$  是  $\boldsymbol{A}^{-1}$  的一个特征值.

**例 5.12** 设  $\xi$ ,  $\eta$  是 A 的分别属于  $\lambda$ ,  $\mu$  的特征向量, 且  $\lambda \neq \mu$ . 证明:  $\xi + \eta$  不可能是 A 的特征向量.

**例 5.13** 设 a 是 n 阶方阵  $\boldsymbol{A}$  的一个特征值. 证明:  $a^3 - 2a + 2$  是  $\boldsymbol{A}^3 - 2\boldsymbol{A} + 2\boldsymbol{I}_n$  的一个特征值.

**例 5.14** 求 
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 的全部特征值和特征向量.

**例 5.15** 设  $A = (a_{ij})$  是对角元相同且至少有一个非对角元不为 0 的 n 阶上三角阵. 证明: A 不可对角化.

**例 5.16** 设 n 阶方阵  $\mathbf{A}$  可对角化. 证明:  $\mathbf{A}^4 - 2\mathbf{A}^2 + 5\mathbf{I}_n$  也可对角化. 进一步假设  $\mathbf{A}$  可逆. 证明:  $\mathbf{A}^{-1}$  也可对角化.

**例 5.17** 设 n 阶方阵  $\mathbf{A}$  可对角化. 证明:  $\mathbf{A}$  的特征多项式可以分解为 n 个一次式的乘积. 举例说明逆命题不成立.

**例 5.18** 设方阵 **A** 的特征多项式为  $f(\lambda) = (\lambda - 1)(\lambda + 1)^2$ . 设 **A**\* 是 **A** 的伴随矩阵. 求  $(\mathbf{A}^*)^3 - 2\mathbf{A} - \mathbf{I}_3$  的行列式.

例 5.19 设 
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -1 \\ -2 & -2 & 2 \\ 3 & 6 & -1 \end{pmatrix}$$
. 对任意正整数  $n$ , 求  $\mathbf{A}^n$ .

**例 5.20** 设 n 阶方阵  $\boldsymbol{A}$  满足:  $\boldsymbol{A}^2 - 3\boldsymbol{A} + 2\boldsymbol{I}_n = \boldsymbol{0}$ . 证明:  $\boldsymbol{A}$  可对角化.

**例 5.21** 若 4 阶矩阵  $\boldsymbol{A}$  与  $\boldsymbol{B}$  相似, 矩阵  $\boldsymbol{A}$  的特征值为  $\frac{1}{2}$ ,  $\frac{1}{3}$ ,  $\frac{1}{4}$ ,  $\frac{1}{5}$ , 则行列式  $|\boldsymbol{B}^{-1} - \boldsymbol{E}| =$  \_\_\_\_\_. ( $\boldsymbol{E}$  是单位阵.)

例 5.22 矩阵 
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 0 & -2 & -2 \\ 2 & 2 & -2 \\ -2 & -2 & 2 \end{pmatrix}$$
 的非零特征值是 \_\_\_\_\_.

例 5.23 设矩阵 
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -2 \\ 2 & -2 & -1 \end{pmatrix}$$
.

- (1) 试求矩阵 A 的特征值;
- (2) 利用 (1) 的结果, 求矩阵  $E + A^{-1}$  的特征值, 其中 E 是 3 阶单位矩阵.
- (3) 利用 (1) 的结果, 求矩阵  $E + A^*$  的特征值, 其中  $A^*$  是 A 的伴随矩阵.

例 5.24 设 
$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 & 2 \\ 2 & 3 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \end{pmatrix}$$
,  $P = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $B = P^{-1}A^*P$ ,

其中  $A^*$  为 A 的伴随矩阵, E 为 3 阶单位矩阵. 求 B + 2E 的特征值与特征向量.

**例 5.25** 设 
$$\boldsymbol{\alpha} = (a_1, \dots, a_n)^T$$
,  $\boldsymbol{\beta} = (b_1, \dots, b_n)^T$  都是非零向量, 且满足条件  $\boldsymbol{\alpha}^T \boldsymbol{\beta} = 0$ . 记  $n$  阶矩阵  $\boldsymbol{A} = \boldsymbol{\alpha} \boldsymbol{\beta}^T$ . 求:

- (1)  $A^2$ ;
- (2) 矩阵 A 的特征值和特征向量.

例 5.26 令  $\alpha = (1,1,0)^T$ , 实对称矩阵  $\mathbf{A} = \alpha \alpha^T$ ,

- (1) 求可逆阵 P 使得  $P^{-1}AP$  是对角阵, 并写出这个对角阵;
- (2) 求  $|I A^{2017}|$ . 其中  $I \in 3$  阶方阵.

例 5.27 已知 
$$\boldsymbol{\xi} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$
 是  $\boldsymbol{A} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 5 & a & 3 \\ -1 & b & -2 \end{pmatrix}$  的一个特

征向量.

- (1) 试确定参数 a,b 及特征向量  $\xi$  所对应的特征值;
- (2) 问 A 能否相似于对角阵? 说明理由.

例 5.28 已知矩阵 
$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & x \end{pmatrix}$$
 与对角矩阵

$$\boldsymbol{B} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & y & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$
相似.

- (1) 求 x,y 的值;
- (2) 求一个满足  $P^{-1}AP = B$  的可逆矩阵 P.

**例 5.29** 设 
$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ x & 1 & y \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$
 有三个线性无关的特征向量, 求  $x$  和  $y$  应满足的条件.

例 5.30 设矩阵  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ -1 & 4 & -3 \\ 1 & a & 5 \end{pmatrix}$  的特征方程有一个二重

根, 求 a 的值, 并讨论  $\hat{A}$  是否可相似对角化.

例 5.31 设 
$$n$$
 阶矩阵  $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & b & \cdots & b \\ b & 1 & \cdots & b \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b & b & \cdots & 1 \end{pmatrix}$ .

- (1) 求 A 的特征值和特征向量;
- (2) 求可逆矩阵 P, 使得  $P^{-1}AP$  为对角矩阵.

## **例 5.32** 设 3 阶矩阵 **A** 的特征值为 $\lambda_1 = 1$ , $\lambda_2 = 2$ , $\lambda_3 = 3$ , 对

应的特征向量依次为 
$$\boldsymbol{\xi}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$
,  $\boldsymbol{\xi}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$ ,  $\boldsymbol{\xi}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}$ .

又向量 
$$\beta = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$
.

- (1) 将 *β* 用 *ξ*<sub>1</sub>, *ξ*<sub>2</sub>, *ξ*<sub>3</sub> 线性表出;
- (2) 求  $\mathbf{A}^n \boldsymbol{\beta}$  (n 为自然数).

**例 5.33** 某试验性生产线每年一月份进行熟练工与非熟练工的人数统计,然后将六分之一的熟练工支援其他生产部门,其缺额由招收新的非熟练工补齐.新、老非熟练工经过培训及实践至年终考核有五分之二成为熟练工.设第 n 年一月份统计的熟练工和非熟练工所占百分比分别为  $x_n,y_n$ ,记成向量  $\binom{x_n}{y_n}$ .

(1) 求 
$$\begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix}$$
 与  $\begin{pmatrix} x_n \\ y_n \end{pmatrix}$  的关系式并写成矩阵形式:  $\begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix} = \boldsymbol{A} \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \end{pmatrix}$ ;

(2) 验证  $\eta_1 = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\eta_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  是  $\boldsymbol{A}$  的两个线性无关的特征向量, 并求出相应的特征值:

$$(3) \stackrel{\,\,{}}{=} \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}, \stackrel{\,\,{}}{\neq} \begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix}.$$