一、填空题

- 1、设A为五阶方阵,秩(A)=4, A* 是 A 的伴随矩阵,则秩(A*)=__(
- 2、实二次型 f=x²+2x²-3x², 的秩为______,止惯性指数为______ 负惯性指数为 |
- 3、已知三阶方阵 A 的三个特征值分别为1,2,3,则 $\left|A^2+2A-3E\right|=$ O
- 4、若向量组 $\alpha_1 = [1,1,2]^T$, $\alpha_2 = [3,t,1]^T$, $\alpha_3 = [0,2,-t]^T$ 线性相关、则t <u>ニーン </u> 式 ケ :
- 5、设A 是 4×3 矩阵, 校 (A) = 2, 而 $B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 0 \\ . & . & . \end{bmatrix}$, 则 秩 (AB) = \nearrow
- 6、设 A 是 5×3 矩阵,且秩 (A) = 2,已知 η_1 , η_2 是 非 齐 次 线性 方 程 4 4 4 8 的 两 个 相 异 的 解 , 则 AX=b 的通解为 <u>k (1,-12) + 1,</u>。

二、选择题

- 1、若向量组α,β线性相关,则(Δ);
- (A) α, β对应分量成比例
- (B) 其中必有一零向量
- (C) α, β一定是非零向量
- (D) α=kβ, k 是不为零的数
- 2、设λ=2 是可逆矩阵 A 的一个特征值,则矩阵 $(\frac{1}{3}A^2)^{-1}$ 有一个特征值等于 (ρ):
- (A) $\frac{4}{3}$ (B) $\frac{3}{4}$ (C) $\frac{1}{2}$ (D) $\frac{1}{4}$

- 3、己知矩阵 22 30 1 4 一个特征向量 5 3 则 x=();
 - (A) -12
- (B) -14
- (C) -16
- (D) -18
- 4、若A为正交阵,则下列矩阵中不是正交阵的是(7):
 - (A) A-1
- $(B) A^T$
- (C) A3
- (D) 3A
- 5、岩方程组 AX=b 中,方程的个数小于未知量的个数,则有(P,);
 - (A) AX=b 必有无穷多解
- (B) AX=0 必有非零解
- (C) AX=0 仅有零解
- (D) AX=0 一定无解
- 6、设A为m×n矩阵, B为n×m矩阵, 则(p,);
 - (A) 当m>n 时,必有行列式 $\left|AB\right|$ \neq 0 (B) 当m>n 时,必有行列式 $\left|AB\right|$ = 0
 - (C) 当 $m \le n$ 时,必有行列式 $|AB| \ne 0$ (D) 当 $m \le n$ 时,必有行列式 |AB| = 0

1、求矩阵
$$A = \begin{bmatrix} -1 & 3 & -1 \\ -3 & 5 & -1 \\ -3 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$
的特征值和特征向量;

$$|\lambda E - \Delta| = (\lambda - 1)(\lambda - 2)^2$$

: A 那 属于
$$I_1 = 1$$
 彻 所 有 特 促 何 量 为 k_1 $S_1 = k_1 + 0$ $I_2 = 1$ $I_3 = 1$ $I_4 =$

·· A加属于加=2的所有特化何量为 处分+ kg3,kg,kg不至90.

2、设实二次型 $f(x_1,x_2,x_3,x_4)$ = $a(x_1^2+x_2^2+x_3^2)$ + $2x_1x_2$ + $2x_1x_3$ - $2x_2x_3$ + x_4^2 , a 取何值时 f 正

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

· a 21 时 f 已生.

3、在欧氏空间R3中,设有两组基:

(I): $\alpha_1,\alpha_2,\alpha_3$: (II): $\beta_1=\alpha_1+\alpha_2+\alpha_3,\beta_3=\alpha_2+\alpha_3,\beta_3=\alpha_3$: 设α任基(I)下的坐标为 $X=[1,1,1]^T$,求α任

说 x 在墓(II) 下侧 坐标为 Y=(Y,,Y,,Y,)T

使得P-1AP 为对角矩阵。

:A有三十五年特化値も ハニー ね=2 み=ろ

四、试求解下列各题

1、设向 献纸 $\alpha_1 = [1,1,2]^T$, $\alpha_2 = [0,2,1]^T$, $\alpha_3 = [2,0,3]^T$, $\alpha_4 = [1,1,0]^T$,

求α,,α,,α,,α, 的一个极人线性无关组,将其余向量用该极人线性无关组线性表示;

· 以以以好为一个极大的性无美性。

: d3 = 2d, - d2

2、设矩阵 A - B 相似,其中 $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -3 & -3 & x \end{bmatrix}$, $B = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & y \end{bmatrix}$, 求x - y 的值;

· A.B 相似

3、设 A 为三阶方阵,有 3 个不同的特征值 λ_1 , λ_2 , λ_3 ,对应的特征向量分别为 α_1 , α_2 , α_3 ,

岩β= α_1 + α_2 + α_3 , 证明: β, Aβ, A²β线性无关:

$$A\beta = A(\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3) = A\alpha_1 + A\alpha_2 + A\alpha_3 = \lambda_1\alpha_1 + \lambda_2\alpha_2 + \lambda_3\alpha_3$$

$$A^2\beta = A(\lambda_1\alpha_1 + \lambda_2\alpha_2 + \lambda_3\alpha_3) = \lambda_1^2\alpha_1 + \lambda_2^2\alpha_2 + \lambda_3^2\alpha_3$$

$$= \frac{1}{2} \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3}{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3}{\lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3}{\lambda_3^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3}{\lambda_3^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3}{\lambda_3^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_2 + \lambda_3^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2 v_3} \right) + \left(\frac{\lambda_1^2 v_1 + \lambda_2^2 v_3}{\lambda_3^2$$

 $\alpha_2 = [3,0,1]^T, \alpha_3 = [9,6,-7]^T$ 有相同的秩, 且 β_3 可由 α_3 , α_4 , 线性表示, 求 α_4 的值。

$$\Gamma \lambda_3$$
的特征向量为 ξ_1 =[-1,1,2]^T,求

- (1) 对应于礼 的特征向量;

六、 用正交线性替换将实二次型
$$f(x_1,x_2,x_3)=x_1^2-2x_2^2-2x_3^2-4x_1x_2+4x_1x_3+8x$$

化为标准形,并写出正交线性替换。

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

$$3' = 3 = (2, 7, 0)^{T}$$

$$s_3' = s_3 = \frac{(2, 1, 0)}{(3_3, 5_3')}$$
 $s_3' = (\frac{2}{2}, \frac{4}{5}, 1)^T$

$$\eta_1 = \frac{3}{115,11} = \frac{1}{15} (2,1,-1)^{T}$$

$$\eta_{s} = \frac{g_{s}'}{\|g_{s}'\|} = \frac{1}{3 \int_{\Sigma}} (2, 4, 5)^{T}$$