

## 习题课材料（九）

注：带♡号的习题有一定的难度、比较耗时，请量力为之。

一 设  $S = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & -2 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix}$ . 求正交矩阵  $Q$  对角化  $S$ .

解：(1) 求  $S$  的特征值.

$$|\lambda I - S| = \begin{vmatrix} \lambda - 1 & 0 & -2 \\ 0 & \lambda + 1 & 2 \\ -2 & 2 & \lambda \end{vmatrix} = \lambda(\lambda - 3)(\lambda + 3) = 0,$$

得到  $S$  的特征值为  $\lambda_1 = 0$ ,  $\lambda_2 = 3$ ,  $\lambda_3 = -3$ .

(2) 求对应的特征向量.

对于  $\lambda_1 = 0$ , 求解  $(0I - A)x = 0$ . 特殊解  $\eta_1 = (-2, -2, 1)$ , 单位化得到  $\xi_1 = (-\frac{2}{3}, -\frac{2}{3}, \frac{1}{3})$ .

对于  $\lambda_2 = 3$ , 求解  $(3I - A)x = 0$ . 特殊解  $\eta_2 = (-1, -\frac{1}{2}, 1)$ , 单位化得到  $\xi_2 = (\frac{2}{3}, -\frac{1}{3}, \frac{2}{3})$ .

对于  $\lambda_3 = -3$ , 求解  $(-3I - A)x = 0$ . 特殊解  $\eta_3 = (-\frac{1}{2}, 1, 1)$ , 单位化得到  $\xi_3 = (-\frac{1}{3}, \frac{2}{3}, \frac{2}{3})$ .

$$\text{令 } Q = \begin{pmatrix} -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ -\frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{2}{3} \end{pmatrix}. \text{ 则 } Q^{-1}SQ = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

$$\text{二 设 } M = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 & -1 \\ -1 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

(1) 证明  $M$  的特征值为纯虚数，且  $|\lambda| = 1$ .

(2) 通过  $M$  的 Trace 确定  $M$  的所有特征值.

证明：(1)  $M^T M = I$ ,  $M$  为正交矩阵. 设  $\lambda$  为  $M$  的复特征值， $\xi$  为对应的复特征向量，则

$|\xi| = |M\xi| = |\lambda\xi| = |\lambda||\xi|$ , 故 $|\lambda| = 1$ . 又由于 $M^T = -M$ , 即 $M$ 反对称, 则

$$\bar{\xi}^T M \xi = \lambda \bar{\xi}^T \xi = (\bar{\xi}^T M \xi)^T = \xi^T M^T \bar{\xi} = -\xi^T M \bar{\xi} = -\xi^T \overline{M \xi} = -\xi^T \overline{\lambda \xi} = -\xi^T \bar{\lambda} \bar{\xi} = -\bar{\lambda} \bar{\xi}^T \xi.$$

因此 $\bar{\lambda} = -\lambda$ , 即 $\lambda$ 为纯虚数.

(2)由(1) $M$ 的特征值为纯虚数, 且模为1, 故 $M$ 的特征值只能为 $i, -i$ . 又由于 $Tr(M) = 0$ , 故 $M$ 的4个特征值为 $i, i, -i, -i$ .

三 设 $S = \begin{pmatrix} s & -4 & -4 \\ -4 & s & -4 \\ -4 & -4 & s \end{pmatrix}$ . 当 $s$ 取何值时 $S$ 正定.

解:  $S$ 正定, 当且仅当 $S$ 的顺序主子式都大于0, 即 $s > 0$ ,  $\begin{vmatrix} s & -4 \\ -4 & s \end{vmatrix} = s^2 - 16 > 0$ , 且 $|S| = S^3 - 48S - 128 = (s+4)^2(s-8) > 0$ . 于是当 $s > 8$ 时,  $S$ 正定.

四 设 $A$ 是一个实对称阵满足 $A \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ -6 \end{pmatrix}$ 和 $A \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -4 \\ 6 \end{pmatrix}$ .

(1)  $A$ 是否可逆? 解释原因.

(2) 给出满足上述性质的矩阵 $A$ 的例子, 并且 $A$ 的特征值之和为0.

解: (1) 因为 $A \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + A \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ , 所以 $A$ 不可逆.

(2) 因为 $A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$  ( $A$ 的第一列),  $A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ -6 \end{pmatrix}$  ( $A$ 的第二列)且 $A$ 是实对称

阵,  $A$ 形如 $\begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 2 & 4 & -6 \\ -3 & -6 & x \end{pmatrix}$ . 因为特征值之和 $= 1 + 4 + x = 0$ , 则 $x = -5$ .

五 设 $S$ 是 $\mathbb{R}^7$ 的一个4维子空间,  $P$ 是 $S$ 上的投影矩阵.

(a) 求出 $P$ 的7个特征值.

(b) 求出 $P$ 的全部特征向量.

解: (a) 根据定义,  $P$ 有两个特征子空间:  $S$ 和 $S^\perp$ 且 $P$ 可对角化. 所以,  $P$ 的7个特征值是 $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = 1$ 和 $\lambda_5 = \lambda_6 = \lambda_7 = 0$ .

(b)关于 $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = 1$ 的特征向量是 $S$ 中非零向量. 关于 $\lambda_5 = \lambda_6 = \lambda_7 = 0$ 的特征向量是 $S^\perp$ 中的非零向量.

六 构造一个三阶实对称矩阵, 使得其特征值为 $1, 1, -1$ , 属于特征值1的线性无关的特征向量有 $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}^T$ 和 $\begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}^T$ .

解: 令 $\lambda_3 = -1$ 的一个特征向量是 $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ . 则应用不同特征值的特征向量的正交性, 我们有

$$a + b + c = 0, 2a + 2b + c = 0.$$

解得 $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}$ . 令 $P_t = \begin{pmatrix} 1 & 2 & t \\ 1 & 2 & -t \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ . 若 $t \neq 0$ , 则 $P_t$ 可逆且 $P_t^{-1} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 2 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -1 \\ \frac{1}{2t} & -\frac{1}{2t} & 0 \end{pmatrix}$ .

我们得到

$$A = P \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

七 设 $A = (a_{ij})$ 是 $n$ 阶实对称矩阵, 其特征值是 $\lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \dots \leq \lambda_n$ .

(1) 证明对于任意 $n$ 维列向量 $\alpha \in \mathbb{R}^n$ , 均有

$$\lambda_1 \alpha^T \alpha \leq \alpha^T A \alpha \leq \lambda_n \alpha^T \alpha.$$

(2) 展示 $\lambda_1 \leq a_{11} \leq \lambda_n$ .

(3) 假设 $A = (a_{ij})$ 是一个2阶实对称阵. 求 $a_{12}$ 可能的最大值和最小值.

解答:

(1)

*Proof.* 存在正交阵 $Q$ ,

$$Q^T A Q = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}.$$

对于任意 $n$ 维列向量 $\alpha = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T$ , 令 $\beta = Q\alpha$ , 则有

$$\begin{aligned} \beta^T A \beta &= \alpha^T Q^T A Q \alpha = \lambda_1 a_1^2 + \lambda_2 a_2^2 + \dots + \lambda_n a_n^2 \leq \lambda_n a_1^2 + \lambda_n a_2^2 + \dots + \lambda_n a_n^2 \\ &\leq \lambda_n \alpha^T \alpha = \lambda_n \beta^T \beta. \end{aligned}$$

因为 $Q$ 是可逆矩阵,  $\beta$ 可以取任意 $n$ 维列向量. 同理可证不等式 $\lambda_1 \alpha^T \alpha \leq \alpha^T A \alpha$ .  $\square$

(2)

*Proof.* 令 $\alpha = e_1 = (1, 0, \dots, 0)^T$ . 则 $e_1^T A e_1 = a_{11}$ . 由(1), 不等式成立.  $\square$

(3) 有两种二阶正交阵 $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ :

$$\begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix} (\text{旋转}) \quad \text{and} \quad \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ \sin t & -\cos t \end{pmatrix} (\text{反射})$$

(提示: 由正交阵定义,  $a^2 + c^2 = 1 = b^2 + d^2 = 1$ , 令 $a = \cos t, b = \sin t$ , 再应用 $ab + cd = 0$ .)  
交换反射矩阵的两行, 我们得到

$$\begin{pmatrix} \sin t & \cos t \\ -\cos t & \sin t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\frac{\pi}{2} - t) & \sin(\frac{\pi}{2} - t) \\ -\sin(\frac{\pi}{2} - t) & \cos(\frac{\pi}{2} - t) \end{pmatrix}$$

仍然是一个旋转矩阵. 因此, 一个2阶实对称阵能做如下分解

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{12} & a_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix}.$$

通过计算, 我们得到 $a_{12} = \frac{1}{2}(\lambda_2 - \lambda_1)\sin 2t$ , 因而, 有

$$-\frac{1}{2} |\lambda_2 - \lambda_1| \leq a_{12} \leq \frac{1}{2} |\lambda_2 - \lambda_1|.$$

八 设 $A, B$ 是 $n$ 阶实对称矩阵, 其特征值分别是 $\lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \cdots \leq \lambda_n$ 和 $\mu_1 \leq \mu_2 \leq \cdots \leq \mu_n$ . 求证:  
 $A + B$ 的特征值全部落在区间 $[\lambda_1 + \mu_1, \lambda_n + \mu_n]$ .

**证明:** 应用习题五, 任意 $\alpha \in \mathbb{R}^n$ ,  $\alpha^T A \alpha \leq \lambda_n \alpha^T \alpha$ ,  $\alpha^T B \alpha \leq \mu_n \alpha^T \alpha$ . 因为 $A + B$ 也是实对称矩阵, 特征值均是实数. 假设 $\eta \in \mathbb{R}$ 是一个特征值, 相应的特征向量是 $\beta$ , 则 $\beta^T (A + B) \beta = \eta \beta^T \beta$ . 另一方面,

$$\beta^T (A + B) \beta = \beta^T A \beta + \beta^T B \beta \leq \lambda_n \beta^T \beta + \mu_n \beta^T \beta = (\lambda_n + \mu_n) \beta^T \beta.$$

因为 $\beta^T \beta > 0$ , 我们得到 $\eta \leq \lambda_n + \mu_n$ . 同理可证明 $\eta \geq \lambda_1 + \mu_1$ .

九 [♡] 若 $A = (a_{ij})$ 是 $n$ 阶实方阵, 且 $A$ 的秩小于 $n$ , 则 $A$ 的伴随矩阵的特征值包含至少 $n - 1$ 个0, 若存在非零特征值, 则它是 $\sum_{i=1}^n C_{ii}$ .

**证明:** 设 $C$ 是 $A$ 的代数余子式矩阵,  $C^T$ 是 $A$ 的伴随矩阵. 因为 $AC^T = 0$ 且 $A$ 不可逆, 所以 $C^T$ 的秩等于1(如果 $A$ 的秩等于 $n - 1$ )或0(如果 $A$ 的秩小于 $n - 1$ , 则 $A$ 的任意 $n - 1$ 阶子矩阵均不可逆). 假设 $C^T \neq 0$ , 即 $C^T$ 的秩等于1, 则存在 $u, v \neq 0 \in \mathbb{R}^n$ , 使得 $C^T = uv^T$ . 我们有

$$\det(\lambda I_n - C^T) = \lambda^{n-1}(\lambda - v^T u).$$

如果 $v^T u = 0$ , 则 $C^T$ 只有特征值0( $n$ 重根). 如果 $v^T u \neq 0$ , 则 $C^T$ 的全部特征值是 $\lambda_1 = \cdots = \lambda_{n-1} = 0, \lambda_n = v^T u$ . 进一步,

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \cdots + \lambda_n = \text{tr}(C^T) = C_{11} + C_{22} + \cdots + C_{nn}.$$

其中 $C_{ij}$ 是 $a_{ij}$ 的代数余子式.

十 [♡] 设 $A$ 是一个 $n$ 阶反对称矩阵, 即 $A^T = -A$ 且 $A$ 是实矩阵. 证明:

(1)  $I_n + A$ 可逆且 $(I_n - A)(I_n + A)^{-1}$ 是正交阵.

(2) 假设 $n = 3$ , 则存在正交阵 $Q$ 和向量 $b \in \mathbb{R}$ , 使得 $Q^T A Q = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & b \\ 0 & -b & 0 \end{pmatrix}$ .

**证明:** (1) 设 $x \in \mathbb{R}^n$ 满足 $(I_n + A)x = 0$ . 我们得到 $Ax = -x$ . 因此 $x^T Ax = -x^T x$ . 但是

$$x^T Ax = (x^T Ax)^T = x^T A^T x = -x^T Ax,$$

即 $x^T Ax = 0$ . 所以 $x^T x = 0$ , 从而 $(I_n + A)x = 0$ 只有零解, 即 $I_n + A$ 可逆. 令 $Q = (I_n - A)(I_n + A)^{-1}$ :

$$Q^T Q = (I_n + A^T)^{-1} (I_n - A^T) (I_n - A) (I_n + A)^{-1} = (I_n - A)^{-1} (I_n + A) (I_n - A) (I_n + A)^{-1}$$

$$= (I_n - A)^{-1} (I_n - A) (I_n + A) (I_n + A)^{-1} = I_n.$$

(2) 因为  $|A| = |A^T| = |-A| = (-1)^3 |A|$ ,  $|A| = 0$ , 所以  $A$  不可逆. 存在  $\alpha_1 \in \mathbb{R}^3$  满足  $A\alpha = 0$  和  $\|\alpha\| = 1$ . 向量  $\alpha_1$  可以扩充成  $\mathbb{R}^3$  的一组标准正交基  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ . 由定义,  $Q = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$  是一个正交阵满足

$$AQ = (0, A\alpha_2, A\alpha_3) = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) \begin{pmatrix} 0 & c_1 & c_4 \\ 0 & c_2 & c_5 \\ 0 & c_3 & c_6 \end{pmatrix}$$

其中  $A\alpha_2 = c_1\alpha_1 + c_2\alpha_2 + c_3\alpha_3$ ,  $A\alpha_3 = c_4\alpha_1 + c_5\alpha_2 + c_6\alpha_3$ . 这等价于说  $Q^T A Q = \begin{pmatrix} 0 & c_1 & c_4 \\ 0 & c_2 & c_5 \\ 0 & c_3 & c_6 \end{pmatrix}$ .

因为  $Q^T A Q$  是一个反对称阵,  $c_1 = c_4 = c_2 = c_6 = 0, c_3 = -c_5$ .